



Fiche signalétique

DONNÉES PERSONNELLES



Nom	Lauria
Prénom	Michel
Etablissement	Ecole d'ingénieurs de Genève
Téléphone	+41 22 546 25 67
E-mail	Michel.lauria@hesge.ch
Web-page	http://www.bio-engineering.ch/
Groupe thématique	Mécatronique
Affilié - Institut	Institut de bio-ingénierie - Microtechniques
Fonction	Professeur HES

COMPÉTENCES SPÉCIFIQUES

- ▶ Conception mécatronique de robots
- ▶ Modélisation cinématique et dynamique de robots
- ▶ Perception robotique
- ▶ Contrôle avancé de robots

DOMAINES DE RECHERCHE

- ▶ Actionneurs haute performance pour la robotique
- ▶ Contrôle d'impédance mécanique et contrôle d'interaction robotique
- ▶ Systèmes de guidage à retour de force
- ▶ Mécanismes de locomotion pour la robotique

TRAVAUX EXEMPLAIRES

- ▶ Actionneur double différentiel rhéologique :
<http://introlab.gel.usherbrooke.ca/mediawiki-introlab/index.php/DDRA>

Robot mobile tout terrain autonome utilisant des roues tactiles :
<http://asl.epfl.ch/index.html?content=research/systems/Octopus/octopus.php>

- ▶ Bras de robot à 3 DDL utilisant des actionneurs à couplage différentiel élastique :
<http://introlab.gel.usherbrooke.ca/mediawiki-introlab/index.php/ADE>