

APPROCHE

Association pour la promotion des nouvelles technologies en
faveur des personnes en perte d'autonomie

Présentation du 29 mars 2014



Agenda

Historique

Missions

Fonctionnement

Projets en cours

APPROCHE : une association active depuis



■ Association type Loi 1901 créée en 1991 par le Dr Michel BUSNEL

■ AFMASTER 1986 – 1998 :

- ✓ Station de travail robotique avec environnement dédié

■ ARM UNIT MANUS 1988 – 1998 :

- ✓ Bras manipulateur robotique embarqué sur un fauteuil roulant électrique

■ SPRINT IMMEDIATE 1995 – 1998 :

- ✓ Fauteuil roulant électrique avec pilotage automatique et détection d'obstacles

■ AVISO 2004 – 2007 :

- ✓ Implémentation d'une commande référencée vision pour le contrôle du bras télémanipulateur Manus

■ KINEHAPTIQUE 2003 – 2008 :

- ✓ Rééducation du membre supérieur assistée par la robotique

■ ANSO 2006 – 2008 :

- ✓ Ajout d'une base mobile au dispositif AVISO permettant au robot Manus de se déplacer dans un environnement domestique



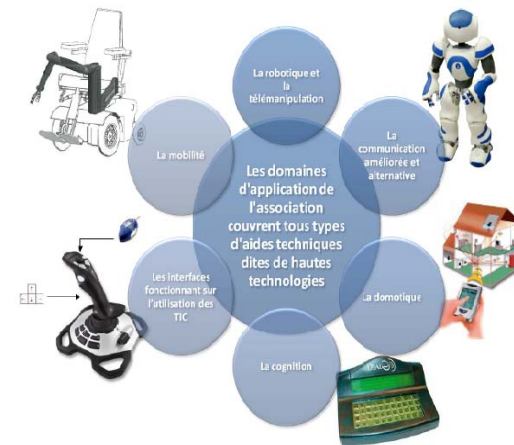


APPROCHE : Recherche & Nouvelles technologies

- **Initie, soutien, assure la promotion de la recherche dans le domaine des nouvelles technologies au service des personnes en perte d'autonomie**

- **5 domaines d'application :**

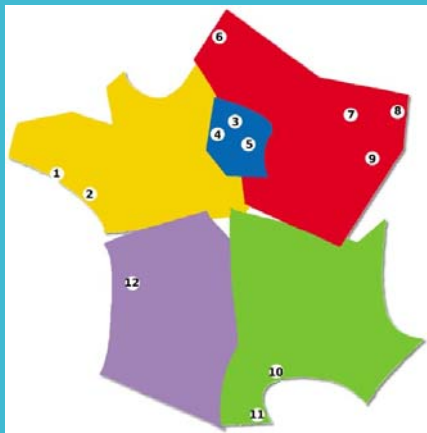
- Robotique,
- TIC,
- STIC,
- Habitat,
- Mobilité.



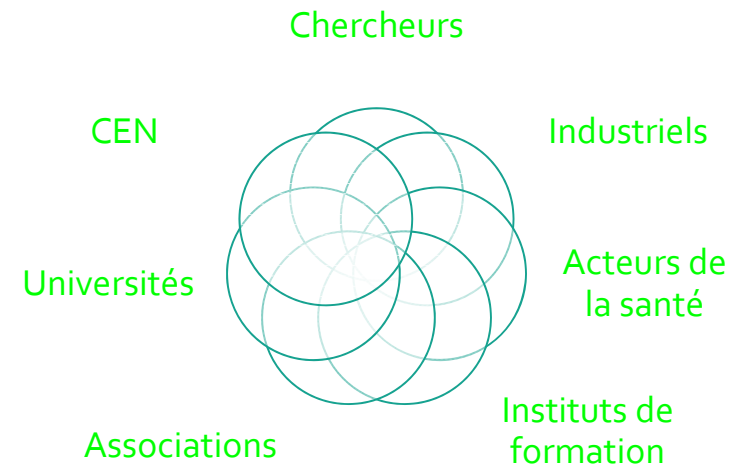
- **Identifie les besoins et les attentes des utilisateurs**
- **Confronte les besoins à l'état de l'art et à l'expérience**
- **Transpose ces besoins et les attentes sur le terrain**



APPROCHE : la force d'un réseau



Établissements membres



Partenaires associés

Historique

Missions

Fonctionnement

Projets en cours

ROMEO 2 : 2012 – 2016 Développé par ALDEBARAN



- **S'inscrit dans la continuité du robot NAO**
- **Objectif :**
 - Développer un robot humanoïde d'1m40 destiné à devenir un véritable assistant des personnes en perte d'autonomie
- **Partenaires :**
 - ALDEBARAN, ACAPELA, AS AN ANGE, INRIA, Institut de la vision, ISIR, LAAS, LIMSI, LIST, LISV, LPPA, Telecom Paris Tech, SPIROPS, VOXLER
- PROJET ROMEO

Interface
Homme-
machine
accessible

Label Cap
Digital

Centres
évaluateurs
APPROCHE

ARMEN : 2010-2013 Développé par le CEA-List



- S'inscrit dans la continuité du projet de robot SAM (AVISO / ANSO)
- **Objectif :**
 - Concevoir un assistant robotique équipé d'un système de navigation autonome de localisation et d'évitement d'obstacles.
 - ⇒ Capteurs permettant d'éviter les obstacles en tenant compte du volume occupé par le robot et des équipements qu'il transporte,
 - ⇒ Déplacement dans un environnement domestique connu, reconnaître et saisir un objet et le ramener à l'endroit désiré (auprès de la personne, sur une table...),
 - ⇒ Analyse du comportement émotionnel de la personne pour permettre le monitoring ou la stimulation.
- http://projet_armen.byethost4.com/

Simplicité
d'utilisation

Financement
ANR
Soutien de la
CNSA

Centres
évaluateurs
APPROCHE

JACO ET INTERFACES : 2012 – 2013 Développé par le CEA-List



▪ Objectif :

- Conception et évaluation d'un système d'aide à la décision pour le choix de l'interface de commande du bras robotique d'assistance à la manipulation JACO.

▪ Partenaires :

- IRIT
- CENrob

▪ Centres évaluateurs :

- CMPR la Tour de Gassies,
- CMN Propara

- <http://kinovarobotics.com/fr/jaco-integre-au-robulab-10-dans-le-cadre-du-projet-armen/>

Etude prospective dite de faisabilité 12 sujets tétraplégiques

Financement
Fondation
Paul
Bennetot

Centres
évaluateurs
APPROCHE

Historique

Missions

Fonctionnement

Projets en cours

ROBO-K : 2012-2014 Développé par BA-systèmes



■ Objectif :

- Concevoir, réaliser puis tester un robot mobile de rééducation de la marche.

■ Partenaires :

- BA Systèmes
- CRPCC Laureps
- CEA
- KERPAPE
- CHU Rennes
- MOVEA

■ [robo-k](#)



Financement
FUI13

Centres
évaluateurs
APPROCHE

APPROCHE

Contacts



- Venez nous rejoindre :
 - Sur le site internet de l'association :
 - ✓ www.approche-asso.fr
 - Ou par mail/téléphone :
 - ✓ approche@kerpape.mutualite56.fr
 - ✓ 02 97 82 61 74



Merci de votre attention !