

		14 octobre 2004 Journée Managers								
09h00 – 09h30	Accueil									
09h30 – 10h30	Ouverture des journées PerfRV									
10h30 – 11h00	Les succès de la plate-forme PerfRV									
11h00 – 11h30	Le réseau d'excellence Intuition : la Réalité Virtuelle Industrielle dans le 6 ^{ème} PCRD									
11h30 - 12h15	Les avancées de PerfRV – Session I > Interaction (de l'immersion à la multimodalité et au collaboratif) – <i>Patrick BOURDOT (LIMSI) et Jean LORISSON (PSA)</i>									
12h15 – 13h45	Repas									
13h45 – 15h45	Démonstrations <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tbody> <tr> <td style="width: 20%;">Sous-Projet 1</td> <td>A2 : Environnement de RV « OpenMASK » couplé à une interface haptique Virtuose (INRIA) A3 : Montage en réel et en virtuel avec retour d'effort d'un illustrateur virtuel de contraintes géométriques et comparaison des temps de montage (LRV) A4 : Poster (vidéo) – Bilan autour de l'utilisation des systèmes immersifs de type CAVE pour le groupe PSA (PSA) A5 : Montage en virtuel avec une main à retour d'effort (ARMINES)</td> </tr> <tr> <td>Sous-Projet 2</td> <td>A2 : Plate-forme logicielle EVI3d et multimodalité : application à la CAO immersive et aux feedbacks multi-sensoriels (LIMSI-CNRS) A3 : Environnement de RV « OpenMASK » en mode collaboratif et en configuration portable (INRIA)</td> </tr> <tr> <td>Sous-Projet 3</td> <td>A2 : Montage avec et sans retour d'effort (CEA/List) A3 : Montage virtuel avec retour d'effort dans l'environnement CATIA V5 (Dassault Aviation-CEA/List) A4 : Logiciel industriel de montage virtuel avec retour d'effort, SAMIRA (EADS/CCR-CEA/List) A5 : Montage virtuel avec retour d'effort avec une méthode de collision continue (INRIA/I3D)</td> </tr> <tr> <td>Sous-Projet 4</td> <td>A2 : Système de formation pour le fraisage avec retour d'effort (Clarté) A3 : Formation à la maintenance industrielle (INRIA-GIAT-ENIB)</td> </tr> </tbody> </table>	Sous-Projet 1	A2 : Environnement de RV « OpenMASK » couplé à une interface haptique Virtuose (INRIA) A3 : Montage en réel et en virtuel avec retour d'effort d'un illustrateur virtuel de contraintes géométriques et comparaison des temps de montage (LRV) A4 : Poster (vidéo) – Bilan autour de l'utilisation des systèmes immersifs de type CAVE pour le groupe PSA (PSA) A5 : Montage en virtuel avec une main à retour d'effort (ARMINES)	Sous-Projet 2	A2 : Plate-forme logicielle EVI3d et multimodalité : application à la CAO immersive et aux feedbacks multi-sensoriels (LIMSI-CNRS) A3 : Environnement de RV « OpenMASK » en mode collaboratif et en configuration portable (INRIA)	Sous-Projet 3	A2 : Montage avec et sans retour d'effort (CEA/List) A3 : Montage virtuel avec retour d'effort dans l'environnement CATIA V5 (Dassault Aviation-CEA/List) A4 : Logiciel industriel de montage virtuel avec retour d'effort, SAMIRA (EADS/CCR-CEA/List) A5 : Montage virtuel avec retour d'effort avec une méthode de collision continue (INRIA/I3D)	Sous-Projet 4	A2 : Système de formation pour le fraisage avec retour d'effort (Clarté) A3 : Formation à la maintenance industrielle (INRIA-GIAT-ENIB)	
Sous-Projet 1	A2 : Environnement de RV « OpenMASK » couplé à une interface haptique Virtuose (INRIA) A3 : Montage en réel et en virtuel avec retour d'effort d'un illustrateur virtuel de contraintes géométriques et comparaison des temps de montage (LRV) A4 : Poster (vidéo) – Bilan autour de l'utilisation des systèmes immersifs de type CAVE pour le groupe PSA (PSA) A5 : Montage en virtuel avec une main à retour d'effort (ARMINES)									
Sous-Projet 2	A2 : Plate-forme logicielle EVI3d et multimodalité : application à la CAO immersive et aux feedbacks multi-sensoriels (LIMSI-CNRS) A3 : Environnement de RV « OpenMASK » en mode collaboratif et en configuration portable (INRIA)									
Sous-Projet 3	A2 : Montage avec et sans retour d'effort (CEA/List) A3 : Montage virtuel avec retour d'effort dans l'environnement CATIA V5 (Dassault Aviation-CEA/List) A4 : Logiciel industriel de montage virtuel avec retour d'effort, SAMIRA (EADS/CCR-CEA/List) A5 : Montage virtuel avec retour d'effort avec une méthode de collision continue (INRIA/I3D)									
Sous-Projet 4	A2 : Système de formation pour le fraisage avec retour d'effort (Clarté) A3 : Formation à la maintenance industrielle (INRIA-GIAT-ENIB)									
15h45 – 16h15	Pause									
16h15 – 18h30	Les avancées de PerfRV – Session II > Haptique – <i>Claude ANDRIOT (CEA) et Philippe FUCHS (ENMP)</i> > La RV dans le bureau d'études (montage, démontage...) » Project – <i>François GUILLAUME (EADS) et Sabine COQUILLART (INRIA)</i> > Formation – <i>Jean-Louis DAUTIN (Clarté) et Daniel MELLET (AFPA)</i>									
18h30 – 18h45	Synthèse									
18h45 – 20h00	Cocktail									

15 octobre 2004 Journée Experts Techniques

09h00 – 10h30	<p>Les avancées techniques de PerfRV – Session I (présentation 15')</p> <ul style="list-style-type: none"> ➤ Interaction (de l'immersion à la multimodalité et au collaboratif) – <i>Martin HACHET (LABRI), Thierry DUVAL (INRIA), Thierry VOILLEQUIN(PSA)</i> ➤ Haptique – <i>Sabine COQUILLART (INRIA), Philippe FUCHS (ENMP) et Jérôme PERRET (HAPTION)</i> 								
10h30 – 11h00	Pause								
11h00 – 12h30	<p>Les avancées techniques de PerfRV – Session II (présentation 15')</p> <ul style="list-style-type: none"> ➤ La RV dans le bureau d'études (montage, démontage...) – <i>Pierre EHANNO (Renault), Philippe VACHER (Dassault Aviation) et Anatole LECUYER (INRIA)</i> ➤ Formation – <i>Daniel MELLET (AFPA), Joseph CICCOTELLI (INRS) et Bruno ARNALDI (INRIA)</i> 								
12h30 – 14h00	Repas								
14h00 – 16h00	<p>Démonstrations</p> <table border="1"> <tr> <td>Sous-Projet 1</td> <td> A2 : Environnement de RV « OpenMASK » couplé à une interface haptique Virtuose (INRIA) A3 : Montage en réel et en virtuel avec retour d'effort d'un illustrateur virtuel de contraintes géométriques et comparaison des temps de montage (LRV) A4 : Poster (vidéo) – Bilan autour de l'utilisation des systèmes immersifs de type CAVE pour le groupe PSA (PSA) A5 : Montage en virtuel avec une main à retour d'effort (ARMINES) </td> </tr> <tr> <td>Sous-Projet 2</td> <td> A2 : Plate-forme logicielle EVI3d et multimodalité : application à la CAO immersive et aux feedbacks multi-sensoriels (LIMSI-CNRS) A3 : Environnement de RV « OpenMASK » en mode collaboratif et en configuration portable (IRISA) </td> </tr> <tr> <td>Sous-Projet 3</td> <td> A2 : Montage avec et sans retour d'effort (CEA/List) A3 : Montage virtuel avec retour d'effort dans l'environnement CATIA V5 (Dassault Aviation-CEA/List) A4 : Logiciel industriel de montage virtuel avec retour d'effort, SAMIRA (EADS/CCR-CEA/List) A5 : Montage virtuel avec retour d'effort avec une méthode de collision continue (INRIA/I3D) </td> </tr> <tr> <td>Sous-Projet 4</td> <td> A2 : Système de formation pour le fraisage avec retour d'effort (Clarté) A3 : Formation à la maintenance industrielle (INRIA-GIAT-ENIB) </td> </tr> </table>	Sous-Projet 1	A2 : Environnement de RV « OpenMASK » couplé à une interface haptique Virtuose (INRIA) A3 : Montage en réel et en virtuel avec retour d'effort d'un illustrateur virtuel de contraintes géométriques et comparaison des temps de montage (LRV) A4 : Poster (vidéo) – Bilan autour de l'utilisation des systèmes immersifs de type CAVE pour le groupe PSA (PSA) A5 : Montage en virtuel avec une main à retour d'effort (ARMINES)	Sous-Projet 2	A2 : Plate-forme logicielle EVI3d et multimodalité : application à la CAO immersive et aux feedbacks multi-sensoriels (LIMSI-CNRS) A3 : Environnement de RV « OpenMASK » en mode collaboratif et en configuration portable (IRISA)	Sous-Projet 3	A2 : Montage avec et sans retour d'effort (CEA/List) A3 : Montage virtuel avec retour d'effort dans l'environnement CATIA V5 (Dassault Aviation-CEA/List) A4 : Logiciel industriel de montage virtuel avec retour d'effort, SAMIRA (EADS/CCR-CEA/List) A5 : Montage virtuel avec retour d'effort avec une méthode de collision continue (INRIA/I3D)	Sous-Projet 4	A2 : Système de formation pour le fraisage avec retour d'effort (Clarté) A3 : Formation à la maintenance industrielle (INRIA-GIAT-ENIB)
Sous-Projet 1	A2 : Environnement de RV « OpenMASK » couplé à une interface haptique Virtuose (INRIA) A3 : Montage en réel et en virtuel avec retour d'effort d'un illustrateur virtuel de contraintes géométriques et comparaison des temps de montage (LRV) A4 : Poster (vidéo) – Bilan autour de l'utilisation des systèmes immersifs de type CAVE pour le groupe PSA (PSA) A5 : Montage en virtuel avec une main à retour d'effort (ARMINES)								
Sous-Projet 2	A2 : Plate-forme logicielle EVI3d et multimodalité : application à la CAO immersive et aux feedbacks multi-sensoriels (LIMSI-CNRS) A3 : Environnement de RV « OpenMASK » en mode collaboratif et en configuration portable (IRISA)								
Sous-Projet 3	A2 : Montage avec et sans retour d'effort (CEA/List) A3 : Montage virtuel avec retour d'effort dans l'environnement CATIA V5 (Dassault Aviation-CEA/List) A4 : Logiciel industriel de montage virtuel avec retour d'effort, SAMIRA (EADS/CCR-CEA/List) A5 : Montage virtuel avec retour d'effort avec une méthode de collision continue (INRIA/I3D)								
Sous-Projet 4	A2 : Système de formation pour le fraisage avec retour d'effort (Clarté) A3 : Formation à la maintenance industrielle (INRIA-GIAT-ENIB)								
16h00 – 16h30	Clôture								