

Colloque sur les systèmes intelligents répartis Colloquium on Distributed Intelligent Systems

Programme / Program

**Pavillon Trottier Building
Université McGill University
May 31 mai 2007**

08h00 – Inscription Entrée Pavillon Trottier/ Registration Entrance Trottier Building

09h00 – Présentation de bienvenue / Welcome and Introductory Remarks

09h20 – Conférencier invité I / Invited speaker I

Dr. Martial Hébert, School of Computer Science, Carnegie-Mellon University
(Pittsburgh, USA)

10h10 – Pause café et affiches / Break and posters

10h40 – Session orale / Oral Session : Vision par ordinateur / Computer Vision

A hybrid algorithm for multiple object tracking

Atousa Torabi, Guillaume-Alexandre Bilodeau
École Polytechnique de Montréal

A flexible validation platform for ultrasound image processing applications

Catherine Laporte, James J. Clark and Tal Arbel
McGill University

Computing View-normalized Body Parts Trajectories

Frédéric Jean, Robert Bergevin and Alexandra Branzan Albu
Laval University and University of Victoria

Learning appearance patterns from natural image sets

Matthew Toews and Tal Arbel
McGill University

12h00 – Dîner / Lunch

13h00 – Affiches (voir liste ci-dessous) / Posters (see list below)

13h20 – Conférencier invité II / Invited speaker II:

Dr. Jean Côté, Robotics Division robotique, Institut de recherche Hydro-Québec Research Institute (Varenes, Canada).

14h10 – Session orale / oral session : Haptique-Robotique / Haptics-Robotics

SmartWheeler: A robotic wheelchair test-bed for investigating new models of human-robot interaction

Amin Atrash, Robert Kaplow, Nan Lin, Chris Prahacs and Joelle Pineau
McGill University

Combinaison des estimés de vitesse angulaire obtenus par les accélérations tangentielle et centripète d'un corps rigide

Philippe Cardou et Jorge Angeles
Université McGill

14h50 – Pause café et affiches / Break and posters

15h20 – Session orale / oral session : Haptique-Robotique / Haptics-Robotics

NELI Framework for Foot Haptic Platform in a Cable-Driven Locomotion Interface

Martin J.-D. Otis, Charles du Tremblay, Marielle Mokhtari, Denis Laurendeau and Clément M. Gosselin
Laval University

Nouvelles méthodes de stimulation tactile

Vincent Hayward, Haptics Laboratory
Université McGill

16h00 – Fermeture / Closing

Affiches / Posters

Identification et classification de diatomées grâce à leur structure interne

Nicolas Claudon, Fathallah Nouboud, Alain Chalifour et Stéphane Campeau
Université du Québec à Trois-Rivières

Reconnaissance de séquences musicales à l'aide d'une mémoire associative et d'un réseau à écho

Corentin Faucher et Jean-Jules Brault
École Polytechnique de Montréal

Human Activity Recognition in Movies

Nhat Tan Nguyen, Denis Laurendeau and Alexandra Branzan Albu
Laval University

Face detection method for controlling an IP PTZ camera

Parisa Darvish Zadeh Varcheie et Guillaume-Alexandre Bilodeau
École Polytechnique de Montréal

Online Physics-Based Arm Motion Synthesis

Sébastien Quirion, Denis Laurendeau et Mario Marchand
Université Laval

On Challenges in Data Fusion in Maritime Surveillance

Melita Hadzagic, Hannah Michalska and Eric Lefebvre
McGill University

Signal processing of active thermography data for the non-destructive evaluation of industrial components

Clemente Ibarra-Castanedo, Jean-Marc Piau, Stéphane Guibert, Abdelhakim Bendada and Xavier P. Maldague
Laval University

Vision stéréo à l'aide d'images visibles et infrarouges

Pier-Luc St-Onge et Guillaume-Alexandre Bilodeau
École Polytechnique de Montréal

Logistic Regression Models for a Fast CBIR Method Based on Feature Selection

Riadh Ksantini, Djemel Ziou, Bernard Colin, and François Dubeau
Université de Sherbrooke

Simulation interactive

François Rioux, Richard Drouin et Denis Laurendeau
Université Laval

Deux nouvelles classes d'invariants radiométriques et combinés

Samy Métari et François Deschênes
Université de Sherbrooke et Université du Québec en Outaouais