

## ACCROSH

### Finance PRES de Grenoble ? CNRS | 2013

ACCROSH est un projet de robotique sociale humanoïde. Ce champ de recherche considère que les robots sont voués à évoluer au sein de communautés humaines et que les tâches collaboratives dans lesquelles ils s'impliquent nécessitent des compétences sociales et cognitives avancées. Notre stratégie de recherche originale vise à « doter » d'abord un ensemble de robots humanoïdes de compétences sociales par télé-opération immersive (beaming) ; puis de faire l'analyse des traces d'Interaction Homme-Robot ainsi obtenues afin de progresser vers la gestion par le robot des boucles de perception-décision-action gérées initialement par le téléopérateur. Notre consortium pluridisciplinaire (STIC et SHS) propose de mettre en place une plateforme d'expérimentation et de réaliser une étude psychosociale des ressentis et comportements d'un panel de personnes ; de comparer les facteurs d'acceptabilité de l'interaction supervisée par beaming (baseline) d'une part, et par comportements autonomes d'autre part ; d'identifier les facteurs d'acceptabilité de ces robots.

Keywords:

[social robotics](#)

[technology acceptability](#)

---

**Source URL:** <http://magma.imag.fr/content/accrosh>