



**À la
rencontre
des acteurs
de la
recherche**

**Les
rendez-vous
anr[®]**

Axe E.04 – CE 33 Interaction, robotique

Axe E.04 : Interaction, robotique

Le périmètre scientifique de cet axe est constant par rapport à AAPG2025

Cet axe de recherche accueille les projets dont le cœur de la recherche relève essentiellement de démarches de recherche fondamentale dans les disciplines suivantes des sciences du numérique :

- ✓ **Interaction Humain-Machine** y compris le dialogue naturel, la création de contenus multimédias et les différents processus cognitifs allant de la perception à la cognition
- ✓ **Robotique autonome et interactive** : *eg.* robotique de service, robotique médicale, robotique industrielle, robotique pour l'environnement, systèmes coopératifs multi-robots, ...

Cet axe de recherche permet également de soutenir des actions de recherche interdisciplinaires. Si les projets soulèvent des questions éthiques, celles-ci devront être traitées dans la proposition.

Codes ERC associés : PE06, PE07, SH04

Voir le descriptif de l'axe E.04 dans le texte de l'AAPG 2027



Données statistiques / bilan de l'année 2025

Nombre de projets déposés et financés par instrument

Instruments	Projets déposés	Projets financés	Taux	Nombre moyen de partenaires (projets financés)
JCJC	33	8	24,24 %	1
PRC	28	7	25,00 %	3
PRCE	4	1	25,00 %	4
PRME	2	0	0,00 %	
<i>Total</i>	67	16	23,88 %	

Aide allouée (k€) aux projets financés par instrument

Instruments	Minimum	Maximum	Moyenne
JCJC	259,3	399,0	301,8
PRC	538,9	827,7	694,9
PRCE			953,0
PRME			

Exemples de projets financés en 2025

ADAGIO : Robots continus à actionnement par tendons pour le drainage endoscopique de la vésicule biliaire dans la cholécystite aiguë

MANET : Approches multimodales basées sur des marqueurs neurophysiologiques pour améliorer les interfaces cerveau-machine

PAEIAR : Perception des affordances et interaction incarnée en réalité augmentée

ProPerO : De la prothèse à la perception proprioceptive grâce à la modélisation neuromécanique et la simulation optogénétique

MaSoBot : Robots fluidiques modulaires souples avec capteurs intégrés

Points de vigilance / interfaces scientifiques

- **Adéquation à l'axe.** Bien se positionner sur l'une des thématiques IHM ou robotique.
- **PRME.** Bien indiquer l'aspect novateur du projet pour l'équipe
- **JCJC.** Indiquer en quoi le projet permet le développement de la thématique du JC dans son équipe d'accueil.
- **Ethique.** Bien développer les problématiques liées à l'éthique de l'étude proposée qu'elle concerne l'IHM ou la robotique.
- **Interfaces :**
 - **Axe H.19.** Les projets de robotique manufacturière visant les performances industrielles plutôt que le développement de la robotique per se
 - **Axe H.13.** Les projets de robotique pour la santé n'incluant pas de développement en robotique
 - **Axe E.2.** Les projets ayant des applications en Interaction ou en robotique mais dont le champ d'étude est l'intelligence artificielle



Contact

romain.breitwieser@anr.fr

