



Atelier Défense et Intelligence artificielle

Mardi 02 Juillet 2024

Introduction



Franck Lefèvre
Directeur technique général
ONERA



Jean-Frédérique Gerbeau
Directeur général délégué à la Science
Inria

Conférence générale

L'agence Ministérielle pour l'IA de Défense



Michaël Krajecki

Directeur du Pôle Recherche
AMIAD

Conférence générale

Quels enjeux technologiques pour une IA de défense ?



Juliette Mattioli

Experte Senior en Intelligence Artificielle
THALES

Session 1

Thème :

**Environnements de simulation et représentations
numériques du terrain d'opération**

- Florent Lafarge (INRIA, TITANE)

Reconstruction en 3D de scènes urbaines à partir de données aéroportées: quels progrès depuis 20 ans ?

- Thibault Lahire (Dassault Aviation)

L'apprentissage par renforcement au cœur des simulations dans le monde de la Défense.

- Aurélien Plyer (ONERA)

Surveillance et suivi de l'environnement par imagerie SAR : travaux et perspectives.

- Denis Marraud (Airbus Defense and Space)

L'IA pour la reconstruction 3D et la surveillance automatisée de sites à partir d'imagerie satellitaire.

Table ronde

Les enjeux du partage et de la sécurité des données pour la simulation



Michaël Krajecki
Directeur du Pôle Recherche
AMIAD



Tristan Charrier
Chef du laboratoire IA Agents
Autonomes
DGA-MI



Sébastien Rousset
Directeur IA
Naval Group

Emilie Bailly
Modératrice
Directrice Adjointe
Inria Défense

Session 2

Thème : Intelligence artificielle embarquée

- Emilie Wirbel (Helsing.ia)
IA embarquée pour la Défense - Enjeux, contraintes et défis
- Christophe Guettier (Safran)
IA distribuée pour des systèmes embarqués plus fiables et plus résilients
- Jérôme Laplace (Generation Robot)
IA embarqué pour la défense : retour d'expérience d'un UGV pour la sécurité et la sûreté
- Philippe Lebas (Airudit)
- Julien Marzat (ONERA)
- Maxime Rey (Delfox)

- Thierry Collette (Thales)

IA embarquée : Enjeux et technologies

- Ezio Malis (INRIA, ACENTAURI)

IA hybride : intégration d'approches basées sur des règles et basées sur les données pour une robotique autonome améliorée

- Philippe Xu (ENSTA Paris)

Analyse de la traversabilité pour la navigation de robots autonomes en milieux extérieurs non structurés

Table ronde

Cybersécurité des systèmes « intelligents » et interactions avancées



Trang Pham
Directrice développement
régional
THALES



Philippe Guermeur
Computer vision expert
DGA-TT



Adrien Chan Hon Tong
Chercheur en apprentissage par
ordinateur
ONERA

Philippe Bidaud
Modérateur
Directeur scientifique DTIS
ONERA



Clôture de l'Atelier Défense et Intelligence artificielle

Mardi 02 Juillet 2024