

Bibliographie

• Article de journal

L. Kerhuel, S. Viollet and N. Franceschini (2009), “*Steering by gazing: An Efficient Biomimetic Control Strategy for Visually-guided Micro-Air-Vehicles*”, In Prep for IEEE Transactions on Robotics

J.Serres, S. Viollet, **L. Kerhuel** and N. Franceschini (2009), “*Régulation de vitesse d’un micromoteur à courant continu sans capteur au moyen d’un microcontrôleur dsPIC programmé par une passerelle Matlab™/Simulink*”. La Revue 3 E.I, n°56 pp. 66-74.

M. Argence, I. Vassias, **L. Kerhuel**, P.-P Vidal and C. Waele (2009), “*Stimulation by cochlear implant in unilaterally deaf rats reverses the decrease of inhibitory transmission in the inferior colliculus*”. European Journal of Neuroscience, Vol 28, pp.1589-1602.

• Conférences internationales avec comité de lecture

S. Viollet, **L. Kerhuel** and N. Franceschini (2008) , “*A 1-gram dual sensorless speed governor for micro-air vehicles*”, In Proc. of the IEEE Mediterranean Conf. on Control and Automation MED’08, Ajaccio, France, pp. 1270-1275.

L. Kerhuel, S. Viollet and N. Franceschini (2007) , “*A sighted aerial robot with fast gaze and heading stabilization*”, In Proc. of the IEEE Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems IROS’07, San Diego, USA, pp. 2634-2641.

L. Kerhuel, S. Viollet and N. Franceschini (2007), “*A sighted aircraft with ultrafast gaze stabilization*”, In Proc. of the Flying Insects and Robots Conference, Ascona, Switzerland, pp 59-60, <http://fir.epfl.ch>

• Conférences internationales sur invitation avec acte

L. Kerhuel, S. Viollet and N. Franceschini (2008) “*Insect-based gaze control system and heading stabilization*”, In Proc. of the International Conference of Invertebrate Vision Bäckeskog, Suède, in press.

L. Kerhuel, S. Viollet and N. Franceschini (2006) “*Insect Based Visual Processing for Micro-Flying Robots*”, in Proc. of the Sensory Ecology, Lund, Suède.

• Conférences nationales avec acte et sans comité de lecture

L. Kerhuel, S. Viollet, et N. Franceschini (2008), “*Stabilisation en lacet d’un robot aérien : fixation visuelle et réflexe vestibulo-oculaire ultra-rapide*”, Journée de l’Ecole Doctorale Science Du Mouvement Humain, Avignon.

S. Viollet, **L. Kerhuel**, L. Goffart et N. Franceschini (2007), “*RETINAE : Reflex Tricks in Natural and Artificial Eyes*”, Colloque USAR-ANR sur les Technologies matérielles embarquées, Sophia-Antipolis.

L. Kerhuel, S. Viollet, et N. Franceschini (2007), “*Stabilisation en lacet d’un robot aérien : fixation visuelle et réflexe vestibulo-oculaire ultra-rapide*”, Journées Nationales de la Recherche en Robotique JNRR’07, Obernai.

• Livre

S. Viollet, **L. Kerhuel** et N. Franceschini (2009), “*A vision-based steering control system for aerial vehicles*”, dans Aerial Vehicles, intechweb.org, ISBN 978-953-7619-41-1