



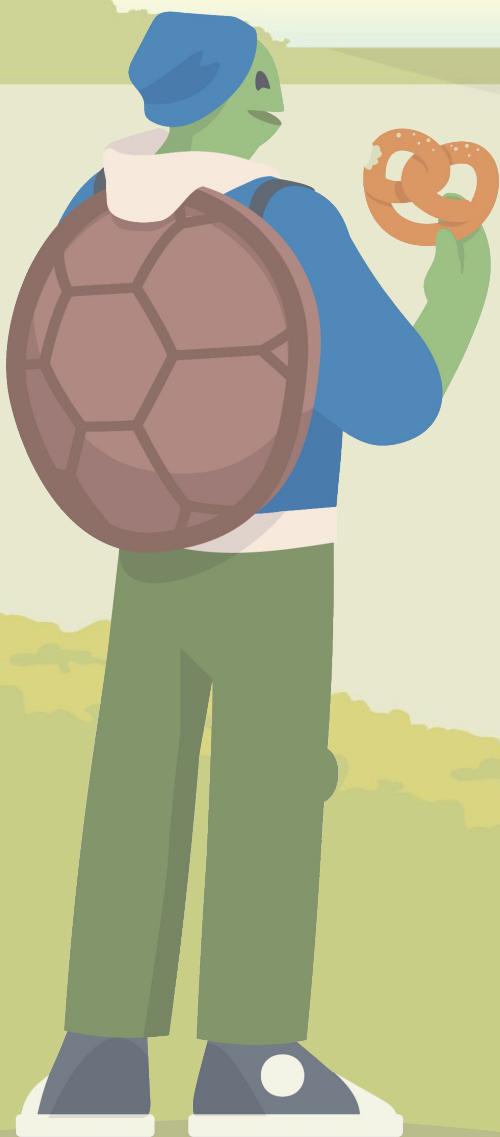
ROSCON FR & DE Strasbourg

Programme

17 au 20 Novembre 2025

Inscrivez-vous !

roscon.ros.org



ROSCon FR & DE Strasbourg



ROSCon FR&DE 2025 arrive à Strasbourg !

Dans un seul lieu, deux conférences en parallèles, l'une francophone, l'autre germanophone, autour de la robotique open-source.

Après Toulouse, Paris, Bordeaux et Nantes, l'édition 2025 se tiendra du **17 au 20 novembre dans la capitale européenne**.

L'événement est porté par l'**Université de Strasbourg** et le **laboratoire ICube**, et réunira la communauté ROS autour de l'innovation, de la collaboration et du partage.

Le programme

17 et 18 novembre 2025 : *Ateliers FR&DE*

pages 3 à 6

Douze ateliers sur deux jours se dérouleront en amont des conférences, afin de présenter et de s'approprier des avancées ROS en petits groupes (entre 10 et 40 personnes). Différents niveaux, du débutant au plus avancé, auront lieu dans les locaux de CCI Campus Alsace à Strasbourg.

Pour y participer, rendez-vous sur le site internet roscon.fr.

19 et 20 novembre 2025 : *Conférences FR&DE*

pages 7 à 11

Les conférences FR&DE auront lieu à CCI Campus Alsace, à Strasbourg. Elles se dérouleront en parallèle et aborderont les thématiques de l'intelligence artificielle, les robots avancés et la technologie robotique via une vingtaine de sujets présentés sur deux jours.

Inscrivez
vous !
roscon.ros.org

Pour aller plus loin

Présentation session invitée	page 9
19 novembre : soirée réseautage	page 11
20 novembre : visite de ICube	page 14
Hôtels et tourisme	pages 15 & 16
Informations, contacts et soutiens	pages 17 & 18



ROSCON FR & DE

Strasbourg



Ateliers FR&DE

17 novembre 2025

Accueil à partir de 12h30

Pause déjeuner incluse dans l'inscription

Pour s'inscrire, rendez vous sur roscon.ros.org

Chaque atelier dispose de sa propre inscription. Si vous souhaitez participer à plusieurs ateliers, il est nécessaire de vous inscrire à chacun d'eux séparément.

CCI Campus
Alsace

234, avenue de Colmar
67021 Strasbourg



Atelier 1 : de 14h à 18h

Initiation à ROS2 de "0" à UR5 dans RViz

Ludovic Delval (IRT Jules Verne) fera une initiation à ROS2 de « 0 » à UR5 dans RViz. Cours destiné aux débutants souhaitant découvrir ROS2, le framework phare de la robotique moderne. De l'installation aux concepts fondamentaux (noeuds, topics, services, actions), vous apprendrez à créer et configurer des espaces de travail ROS2.

Atelier 3 : de 14h à 18h

Get your hands dirty: an exploratory session on how to solve realistic automation problems with ROS2

Join Niryo's hands-on workshop where you'll get to work with real hardware to tackle a realistic industrial automation scenario using ROS2. Participants will interact with a complete robotic cells setup, including the Niryo's newest Ned3pro robot arm, conveyor belts, multiple tools, ...

Atelier 6 et Atelier 7 (une seule inscription) : de 14h à 18h

EmbodiedAgents - a fully load framework for creating interactive physical agents

KOMPASS - building event-driven, GPU powered and robust navigation stacks

Automatika Robotics - INRIA. EmbodiedAgents, is an open-source fully loaded framework, written in pure ROS2, for creating interactive physical agents that can understand, remember, and act upon contextual information from their environment.

Kompass works with ROS2 and is built for ease of use, reliability, and simplified customizability. It includes highly optimized, GPU powered, versions of the most cutting-edge navigation algorithms in C++ that make full use of available hardware resources. It supports multi-threaded execution on CPUs and can run on ANY GPU (Nvidia, AMD, etc.) without vendor lock-in.



ROSCON FR & DE

Strasbourg



Ateliers FR&DE

18 novembre 2025

Pour s'inscrire, rendez-vous sur roscon.ros.org

Inscrivez-vous !



Atelier 4 : de 8h à 12h

ROS 2 Networking Redefined: Deep Dive into RMW Zenoh

Julien Enoch, from Zetta Scale, will explain how to take advantage of RMW Zenoh, a new alternative to DDS. You will learn how to configure and optimize ROS2 communications across different networks, from WiFi to 5G. The workshop will give you practical expertise in achieving performance and security for data exchange.

Atelier 5 : de 8h à 12h

A pipeline for Robot Deliberation from the CONVINCe toolbox

Matteo Morelli, from CEA, will introduce the use of the CONVINCe toolbox for robotic deliberation. You will experiment with components such as semantic anchoring, planning, and real-time monitoring. This workshop provides hands-on experience in designing robust and adaptive robotic systems.

Atelier 8 : de 8h à 12h

Introduction to the Ethercat_ros2_driver plugin

Philippe Zanne, from CNRS/ICube, will lead a workshop dedicated to integrating EtherCAT hardware into ROS2. You will learn how to describe hardware, develop controllers, and set up emergency stops. This hands-on session will provide you with the know-how to connect industrial systems effectively to ROS2.

Atelier 11 : de 8h à 12h

Building Articulated Digital Twins and High-Fidelity Simulations

Ilshat Mamaev, Proximity Robotics, will demonstrate how to create digital twins with NVIDIA Isaac Sim. You will learn robot modeling, sensor integration, and Sim2Real validation. This workshop provides tools to accelerate your development in simulation and improve the quality of your real robots.



ROSCON FR & DE

Strasbourg



Ateliers FR&DE

18 novembre 2025

Pour s'inscrire, rendez-vous sur roscon.ros.org

Inscrivez-vous !



Atelier 2 : de 14h à 18h

Building Real-Time Robotic Systems with QNX and ROS2

Erik Johnson, an expert at QNX, will show how to leverage a robust real-time operating system for ROS2 projects. You will learn how to deploy ROS2 on QNX, cross-compile packages, and use a preconfigured Raspberry Pi. Participants will gain hands-on knowledge of the benefits of RTOS for safety-critical robotics.

Atelier 9 : de 14h à 18h

Build, Integrate, and Scale Robotic Solutions

Florian Gramß, from Siemens AG, will guide you in developing advanced robotic solutions for industry. You will work on manipulation, PLC integration, and scaling challenges for deployment. This workshop delivers concrete methods to move from prototype to industrial deployment.

Atelier 10 : de 14h à 18h

Focus on new features within the Nav2 Stack

Philipp Schnattinger, from Node Robotics, will showcase the latest features of the Nav2 stack with TurtleBots. You will learn reliable localization, autonomous docking, and predictive MPPI control. The workshop equips you to take full advantage of the latest advances in mobile robot navigation.

Atelier 12 : de 14h à 18h

Introduction to Model-Based Design (MBD) for ROS2

Daniele Sportillo will lead a session on model-based design applied to ROS2. You will explore modeling, virtual prototyping, and validation using MATLAB and Simulink. This workshop helps you reduce development costs by detecting errors earlier through simulation.



ROSCON FR & DE Strasbourg



Ateliers FR&DE

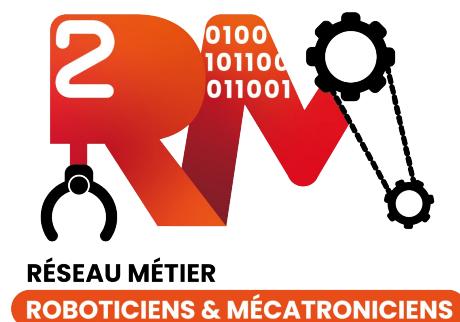
18 novembre 2025

Pour vous inscrire, rendez-vous sur [ce lien](#)

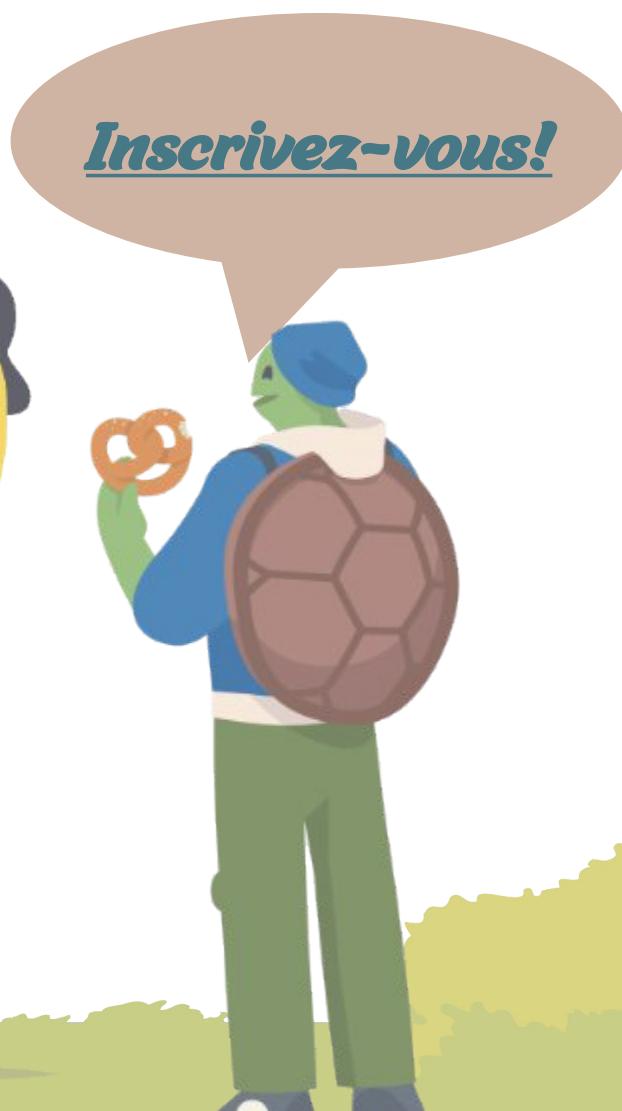
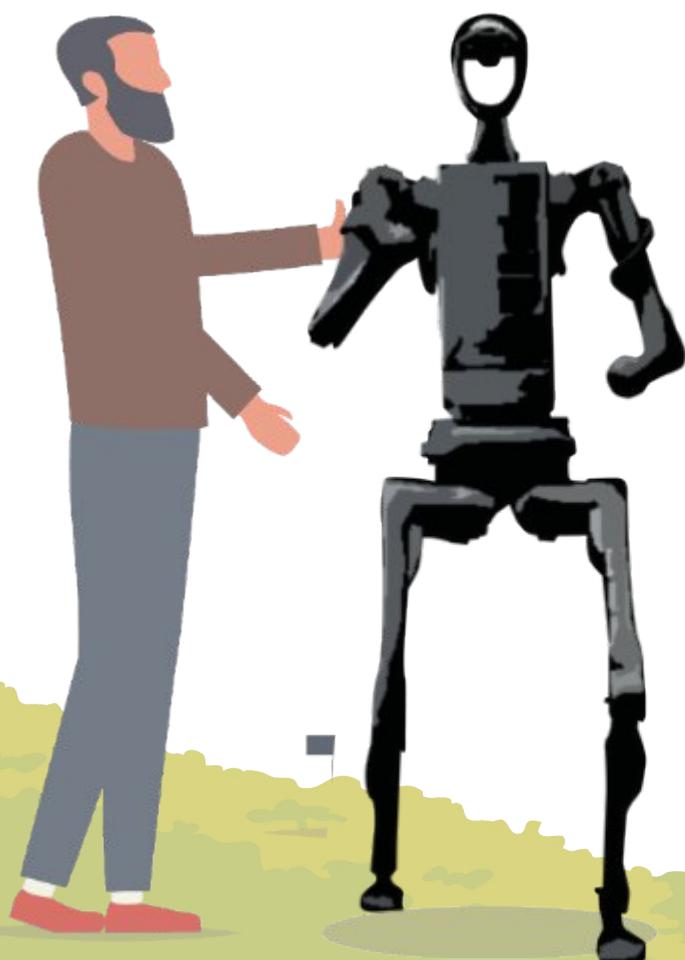
Evenement Réseau 2RM Robotique humanoïde : locomotion et manipulation sous ROS2

Olivier STASSE et Guilhem SAUREL

LAAS (Laboratoire d'Analyse et d'Architecture des Systèmes)



Cet événement, organisé par Olivier STASSE et Guilhem SAUREL du LAAS, Laboratoire d'Analyse et d'Architecture des Systèmes de Toulouse, vise à démarrer un cycle d'apprentissage et de défi technique sur la prise en main de robot humanoïdes. Vous travaillerez sur la conception d'algorithmes de locomotion robuste et sur des tâches de manipulation avec stabilisation autonome que vous testerez sur la plateforme de simulation du LAAS.



ROSCON FR & DE Strasbourg



La conférence Française

19 novembre 2025

Accueil à partir de 8h30

Pour s'inscrire, rendez-vous sur roscon.ros.org

CCI Campus
Alsace

234, avenue de Colmar
67021 Strasbourg



Session 1

8h45 - 10h30

8h45 - 9h00

Mot d'accueil

9h00 - 9h25

Nav4rail : a navigation stack for railway robots

Louis-Romain JOLY (SNCF)

9h25 - 9h50

NAMOROS: a ROS2 Package for Multi-Robot Navigation Among Movable Obstacles

Jacques SARAYDARYAN (CPE Lyon), David BROWN (INRIA), Olivier SIMONIN (INSA-Lyon)

9h50 - 10h15

Analyse de traversabilité pour les plateformes terrestres autonomes dans le contexte agricole via l'utilisation de caméra multispectrale

Florian PHILIPPE (T&S Engineering/IRIMAS)

10h15 - 10h30

Banc de test ROS2 pour la détection embarquée de défauts sur rails

Aya CHEBIHI (SNCF), Sergio RODRIGUEZ (Satie), Abdelhafid ELOUARDI (Satie)

Pause Café



ROSCON FR & DE Strasbourg



La conférence Française

19 novembre 2025

Accueil à partir de 8h30

Pour s'inscrire, rendez-vous sur roscon.ros.org

CCI Campus
Alsace

234, avenue de Colmar
67021 Strasbourg



Session 2

11h00 - 12h25

- | | |
|---------------|---|
| 11h00 - 11h15 | De la perception avancée à la navigation intelligente : retours d'expérience sur l'adaptation de NAV2 chez Yona Robotics
<i>Anselme VANDOORNE (Yona Robotics)</i> |
| 11h15 - 11h30 | URMRC Une compétition transfrontalière de robotique mobile sous ROS
<i>Wafae SEBBATA (IRIMAS-UHA)</i> |
| 11h30 - 11h45 | Conception d'un prototype de véhicule autonome bas coût sur la base d'un véhicule télécommandé
<i>Oussama ELMOUIAH (UHA)</i> |
| 11h45 - 12h00 | TIAGo Pro: A full ROS 2 mobile manipulator
<i>Pierre FERNBACH & Luca MARCHIONNI (PAL Robotics)</i> |
| 12h00 - 12h25 | Roboterrium et workspace Tirrex
<i>Clément COURCELLE (INRAE)</i> |

Pause Déjeuner



ROSCON FR & DE

Strasbourg



Orateur invité



Davide Faconti

Asensus Surgical
Principal Robotics Engineer

19 novembre 2025
de 13h30 à 14h30

Title: "All about my obsession with logging..."

Short description:

In the ROS community, we are all aware of the importance of logging as a productivity tool.

Arguably, one of the most valuable contributions of ROS to robotics was providing rosbags and a way to visualize them, using RViz and other tools.

In this talk, I will tell you more about my 20+ years journey as a roboticist, and how logging shaped the way I develop robotic applications.

Additionally, you will learn more about my latest projects, such as "Cloudini" and "DataTamer"



ROSCON FR & DE Strasbourg



La conférence Française

19 novembre 2025

Accueil à partir de 8h30

Pour s'inscrire, rendez-vous sur roscon.ros.org

CCI Campus
Alsace

234, avenue de Colmar
67021 Strasbourg



Session 3

14h30 - 15h30

14h30 - 14h55

Gazebros2nix
Guilhem SAUREL (LAAS)

14h55 - 15h30

An event-driven dataflow architecture for reactive and scalable apps
Enrico EBERHARD (AICA)

Pause Café

Session 4

16h00 - 17h50

16h00 - 16h25

Integrating mc_rtc with ROS2 Robot Drivers
Thomas DUVINAGE (JRL-CNRS-AIST)

16h25 - 16h50

Introspection et débogage avec pal_statistics dans ROS 2 Control
Maximilien NAVEAU & Pierre FERNBACH (PAL France)

16h50 - 17h15

Agimus Pytroller - ROS 2 Control in Python
Krzysztof WOJCIECHOWSKI (CNRS - LAAS)

17h15 - 17h50

ROS-Z: Making ROS 2 Zenoh-Native
Angelo CORSARO (Zetta Scale)

Soirée gala et réseautage

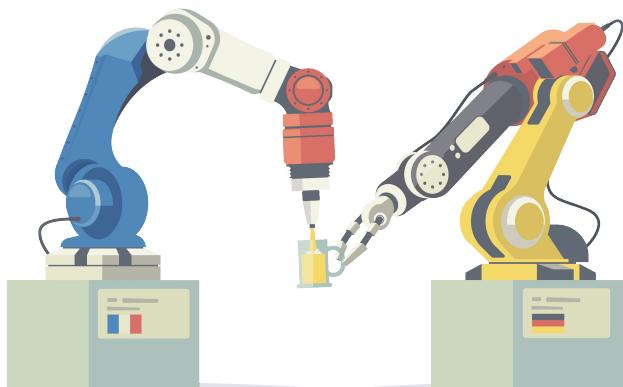
Pour s'inscrire, rendez-vous sur
roscon.ros.org



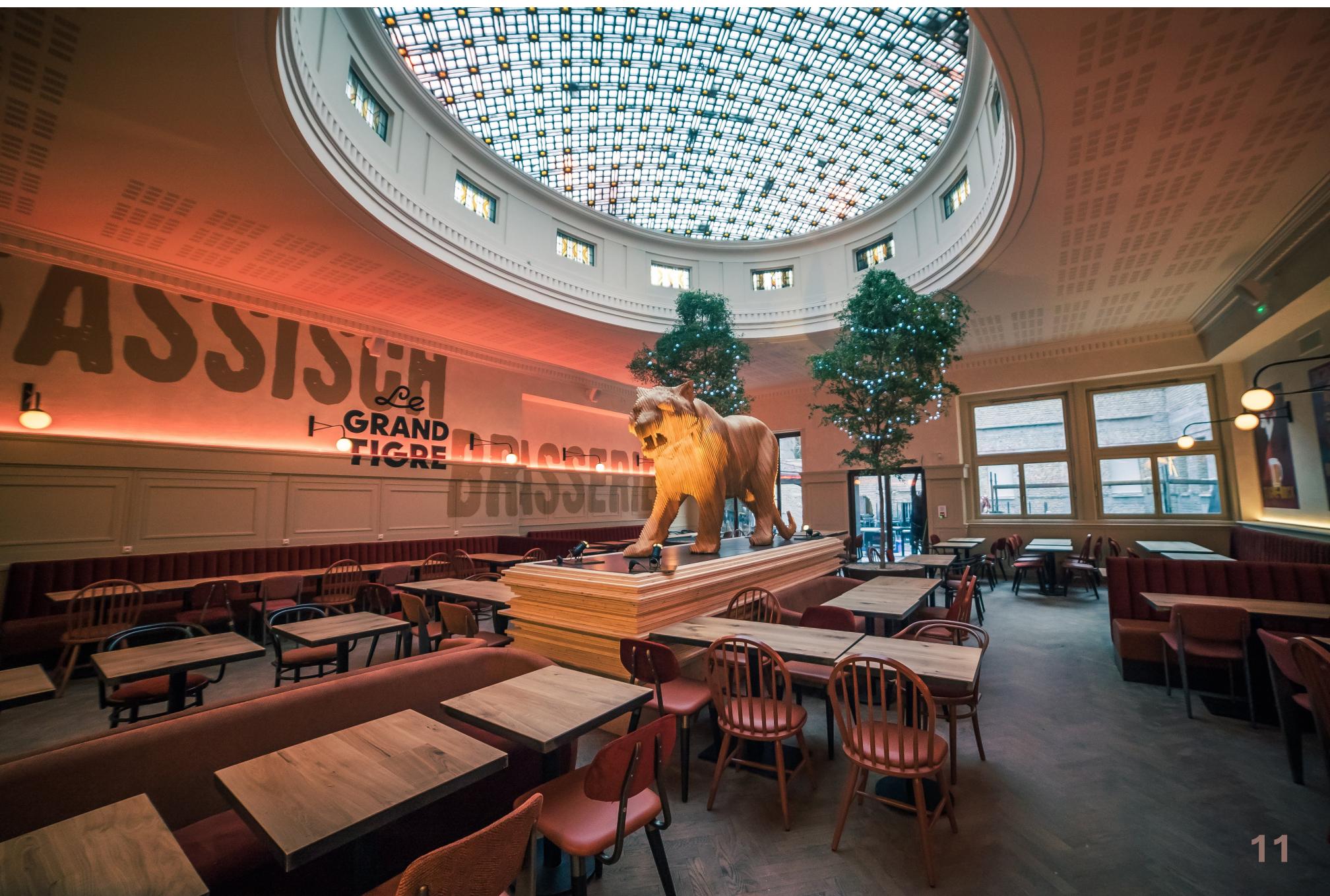
ROSCON FR & DE Strasbourg



Soirée de Gala et réseautage



Soirée tartes flambées alsaciennes
Brasserie Le Tigre, jeudi 19 à partir de 19h00
5 Rue du Faubourg National, Strasbourg
Sur inscription payante



ROSCON FR & DE

Strasbourg



La conférence Française

20 novembre 2025

Accueil à partir de 8h30

Session 5

9h00 - 10h45

9h00 - 9h25

Automatisation du lancement de simulation ROS sur gitlab

Kenza BOUBAKRI (INRIA)

9h25 - 9h50

From Simulink to ROS: Simulate, Tune and Deploy Standalone Nodes

Daniele SPORTILLO (MathWorks)

9h50 - 10h15

Clean by design : exploiter MoveIt, ROS 2 et CuMotion pour un apprentissage par imitation efficace

Quentin DEYNA (DNALab)

10h15 - 10h30

Pico-ROS : Communications ROS ultra-légères pour microcontrôleurs

Julien ENOCH (Zetta Scale), David CRAWLEY (Ubiquity Robotics)

Pause Café

Session 6

11h00 - 12h30

11h00 - 11h25

A pipeline for Robot Deliberation from the CONVINCe toolbox

Matteo MORELLI (CEA List)

11h25 - 11h40

hid ros2: A Universal Hardware Interface for HID in ROS2

Adnan SAOOD (ENSTA)

11h40 - 11h55

How to start teaching ROS2 in 2025 ? Best practices and open collaboration for University and Industrial trainings

Gauthier Hentz (Université de Strasbourg) & Yasmine Makkaoui (Fraunhofer IPA)

11h55 - 12h20

Open-source robotics observability at scale!

Guillaume BEUZEBOC (Canonical)

12h20 - 12h45

La robotique industrielle en mutation – ROS, un élément clé pour les systèmes ouverts

Christian GÖLTL (pssbl.io), Michael LIPPERT (Bosch Rexroth)

Pause Déjeuner

Pour s'inscrire, rendez-vous sur

roscon.ros.org



ROSCON FR & DE Strasbourg



CCI Campus
Alsace

234, avenue de Colmar
67021 Strasbourg

La conférence Allemande

19 et 20 novembre 2025



Programme à venir sur le site

roscon.ros.org/de

Pour s'inscrire, rendez-vous sur

roscon.ros.org



ROSCON FR & DE Strasbourg



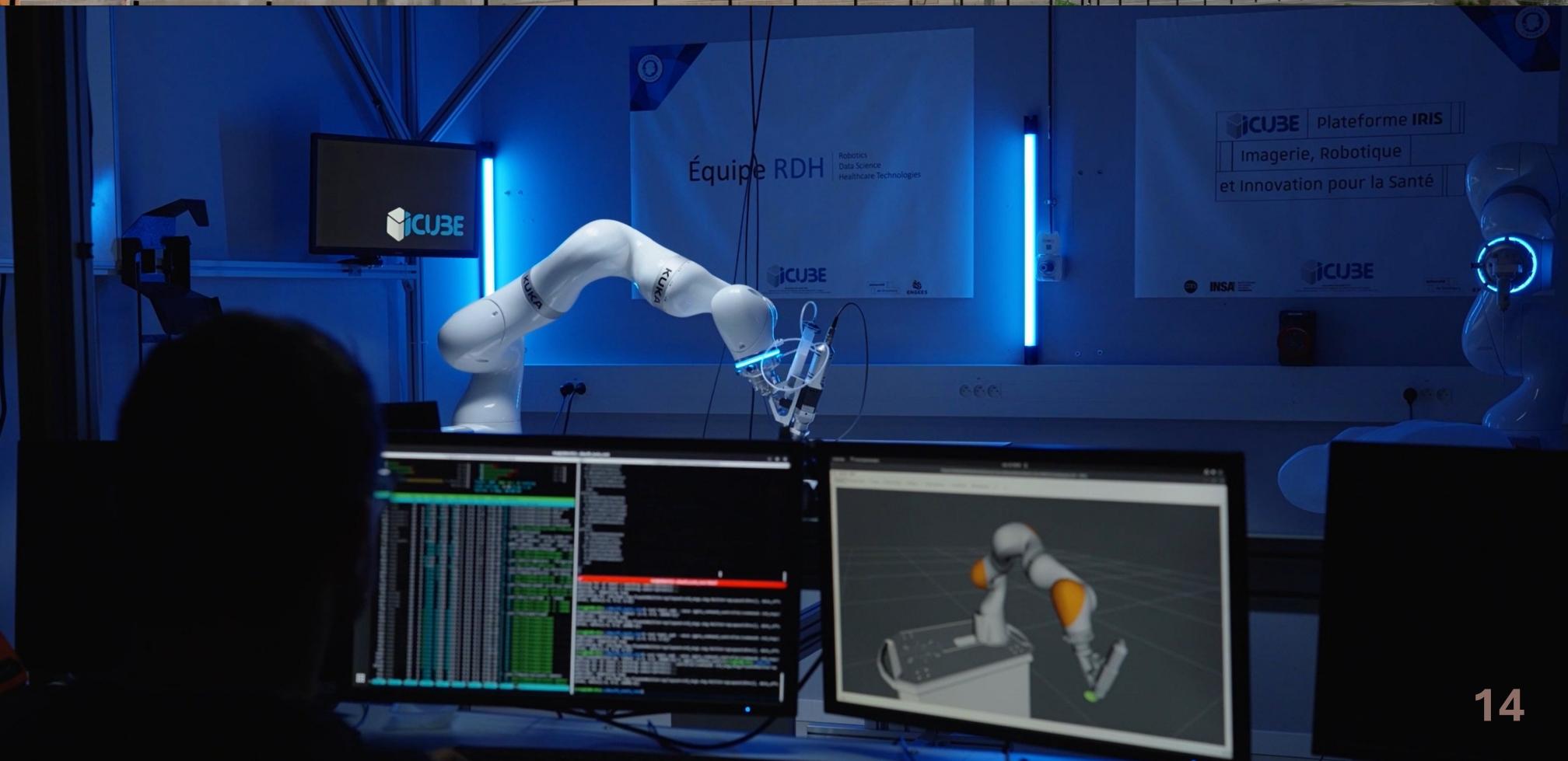
Visite du laboratoire ICube



INSTITUT DE CHIRURGIE
GUIDÉE PAR L'IMAGE

Visite du plateau robotique du laboratoire
ICube et des installations de l'IHU
Strasbourg, à partir de 14h00

Visite gratuite, réservée aux participants de la conférence
ROSCON FR&DE avec inscription obligatoire,
4 groupes de 10 personnes max.



ROSCON FR & DE

Strasbourg



Tourisme

Strasbourg, capitale européenne au cœur de l'Alsace, allie patrimoine et modernité.

Ville-carrefour entre cultures latine et germanique, elle a toujours été un haut lieu d'échanges intellectuels et techniques.

Parmi ses trésors :

- La **cathédrale de Strasbourg**, chef-d'œuvre gothique qui domine la ville de sa flèche majestueuse.
- L'**horloge astronomique**, merveille de mécanique du XVI^e siècle, mêlant astronomie, art et ingénierie.
- Les **Ponts Couverts**, vestiges des fortifications médiévales qui gardent encore fièrement l'entrée de la vieille ville.
- La **Petite France**, quartier pittoresque aux maisons à colombages et canaux romantiques, classé au patrimoine mondial de l'UNESCO.

Strasbourg offre ainsi un cadre unique, où histoire et innovation se rencontrent — un lieu idéal pour accueillir la communauté ROS et célébrer l'esprit de collaboration et d'ouverture.



ROSCON FR & DE Strasbourg

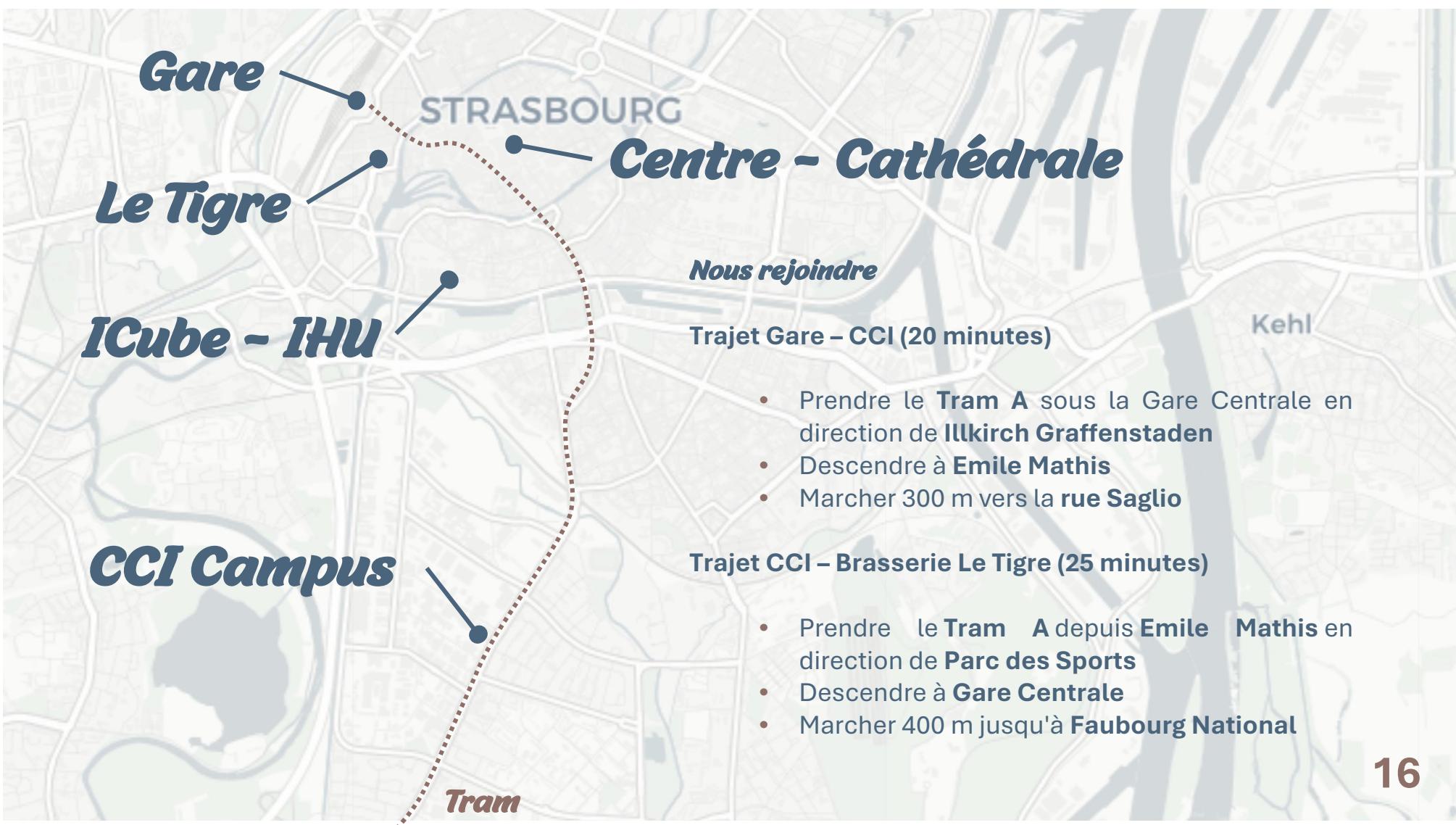


Hôtels

Nous vous conseillons de réserver rapidement votre hôtel. Quelques suggestions à proximité du Centre Ville, de la Gare SNCF et de CCI Campus :

- IBIS STYLES Stade de la Meinau
- Résidence Cerise ***
- BEST WESTERN PLUS Monopole Métropole ****
- TANDEM **** AROK Hôtel ***
- Le GRAND HOTEL ***
- VICTORIA **

La navette de l'aéroport dessert la Gare SNCF de Strasbourg. Dans Strasbourg vous pouvez bénéficier de nombreux TRAM et Bus de la CTS Strasbourg



ROSCON FR & DE Strasbourg



Soutiens & sponsors

Soutenu par



Sponsorisé par



ROSCON FR & DE Strasbourg



Informations & contacts

Un évènement



Organisé par



Université	
	de Strasbourg

Une question ?

Contactez le comité d'organisation sur
2025@roscon.fr ou RDV sur <https://roscon.ros.org/fr/2025>

Pour accéder à la billetterie en ligne,
rendez-vous sur roscon.ros.org

Suivre toutes les actualités
de la conférence sur



#ROSCONFR #ROSCONFRDE

