

{jfallback}60|content|There are no translations available.{/jfallback}

I) Doctorants

a) Encadrements de thèses en cours

Kévin Bellingard (début : Novembre 2020), **Prise de décision sûre et robuste pour les véhicules autonomes en milieu urbain hautement dynamique et contraint**

, Thèse Université de Technologie de Compiègne (UTC) dans le cadre d'une

CIFRE

avec l'entreprise

[Sherpa Engineering](#)

Lyes Saidi (début : Octobre 2020), **Architecture de contrôle/commande robuste et sûre pour systèmes multi-véhicules distribués sous fortes contraintes dynamiques**

, Thèse Université de Technologie de Compiègne (UTC) dans le cadre d'une bourse MENRT / ED. Co-encadrée avec : R. Talj.

b) Encadrements de thèses déjà soutenues

Zheng-ze Zhu (début : décembre 2018), **Hierarchical and Hybrid Decisional Control Architecture for Cooperative Navigation of Autonomous Vehicles in Complex Environments/Situations**

, Thèse Université Clermont

Auvergne (UCA) dans le cadre d'une bourse attribuée par HUBEI University of Automotive Technology (Chine). Co-encadrée avec : A. Quilliot.

Soutenance prévue pour Novembre 2021

.

Nadhir Mansour Ben Lakhel (début : janvier 2017), **Risk Assessment and Management based on Interval Analysis for Reliable Navigation of Intelligent Vehicles**

Thèse en cotutelle
entre l'UCA et

[l'École Nationale d'Ingénieurs de Sousse](#)

(ENISo - Tunisie). 1. Co-encadrée avec : J. Ben Hadj Slama (ENISo) et O. Nasri (ENISo).

Soutenance prévue pour juin 2021

.

Mehdi Mounsif (début : octobre 2017), **Exploration of Teacher-Centered and Task-Centered paradigms for efficient transfer of skills between morphologically distinct robots**

, Thèse Université Clermont Auvergne (UCA) dans le cadre d'une bourse MENRT. Co-encadrée avec : S. Lengagne et B. Thuilot.

Soutenance prévue le 15 décembre 2020

.

Dimia Iberraken (début : janvier 2017), **Safe Trajectories and Sequential Bayesian Decision-Making Architecture for Reliable Autonomous Vehicle Navigation**

, Thèse Université Clermont Auvergne (UCA) dans le cadre d'une

CIFRE

avec l'entreprise

[Sherpa Engineering](#)

.
Soutenance le 20 octobre 2020
.

Charles Philippe (début : octobre 2016), **Reliable and Safe Control Navigation of Multi-Vehicle Formation in Complex Urban Environment**

.
Thèse en cotutelle

entre l'UCA et

[l'Université](#)

de Cranfield

(UC, Royaume-Uni). Co-encadrée avec : B. Thuilot (UCA), A. Tsourdos (Cranfield Univ.) et H-S Shin (Cranfield Univ.).

Soutenue le 29 juin 2020
.

Siddharth Maraje (début : avril 2016), **Modelling and control of a collaborative mechatronic system for robotized asbestos removal**, Thèse

Université Clermont Auvergne (UCA) dans le cadre du projet Européen

[Bots2Rec](#)

. Co-encadrée avec : C. Bouzgarrou et J-C. Fauroux.

Soutenue le 10 juillet 2020
.

Rustem Abdrakhmanov (soutenance prévue en 2019), **Hybrid Control Architecture for the Optimal Tri-Actuation of Heavy Vehicle (BUSINOVA Evolution)**

, Thèse

[Université Blaise Pasca](#)

l dans le cadre du Projet

[BUSINOVA Evolution](#)

.
Soutenu le 27 juin 2019
.

Suhyeon Gim (soutenance prévue en 2017), **Flexible and Smooth Trajectory Generation based on Parametric Clothoids for Nonholonomic Car-like Vehicles**

.
Thèse en cotutelle
entre l'

[Université Blaise Pasca](#)

l et l'

[Université de SungKyunKwan](#)

(Corée du Sud) dans le cadre du projet

BRI

Franco-Coréen

.
Soutenu le 27 juin 2017
.

José Miguel Vilca Ventura (début : octobre 2011) : **Safe and Flexible Hybrid Control Architecture for the Navigation in Formation of a Group of Vehicles**

. Thèse

[Université Blaise Pasca](#)

l dans le cadre du projet

[ANR SafePlatoon](#)

.
Soutenu le 26 octobre 2015
.

Bassem Hichri (début : avril 2012), **Design and control of collaborative cross and carry mobile robots** . Projet **RobDyn** **C³Bots** (Collaborative

Cross and Carry mobile

roBots

) du

Laboratoire d'Excellence

[IMobS3](#)

, Thèse Université Blaise Pascal.

Soutenu le 5 octobre 2015

.
□

Mehdi Mouad (début : octobre 2009) : **Control and Management Architecture for Distributed Autonomous Systems: application to multiple mobile vehicles based platform**

. Thèse

[Université Blaise Pasca](#)

I, collaboration avec

[CRP-Henri-Tudor](#)

(Luxembourg).

Soutenu le 31 Janvier 2014

.
□

Guillaume Lozenguez (début : octobre 2009) : **Stratégies coopératives pour l'exploration et la couverture spatiale pour une flotte de robots explorateurs**

. Thèse Université de Caen, collaboration avec le

[GREYC](#)

de Caen dans le cadre du projet

[ANR R-Discover](#)

.
Soutenue le 13 décembre 2012

Ahmed Benzerrouk (début : octobre 2007) : **Architecture de contrôle hybride pour systèmes multi-robots : Application à la navigation en formation d'un groupe de robots mobiles**

. Thèse

[Université Blaise Pasca](#)

l.

Soutenue le 18 avril 2011

II) Post-doctorants / Ingénieurs

Dimia Iberraken (début : nov. 2020), **Generalized and Robust Probabilistic Multi-Controller Architecture for road-way navigation** . Cadre du projet **I RMA-AVN du Labex IMobS3**

Elkhatib Kamal Ibrahim (début : mars 2016), **Neuro-Fuzzy Control Architecture for a Reliable and Efficient Tri-Actuation of Heavy Vehicle**

.
Cadre du projet ADEME BUSINOVA Evolution.

Nadir Ouddah (début : mars 2016), **Optimal Control Architecture based on Hamiltonian Formulation for the Tri-Actuation of Heavy Vehicle**

.
Cadre du projet ADEME
BUSINOVA Evolution

III) Master II

Tupe Dheeraj-Rustum (5 mois, année universitaire 2019-2020), **Maneuver decision for autonomous vehicles, considering vehicle dynamics and perception uncertainties**, Master II ARS (Automatique et Robotique des Systèmes Intelligents) – UTC (Université de Technologie de Compiègne). Bourse Heudiasyc. Co-encadrée avec R. TALJ (CR CNRS).

Yassir Dahmane (5 mois, année universitaire 2016-2017), **Optimal Energy Consumption of an Hybrid Vehicle in Heavy Traffic using Adaptive Cruise Control with Stop&Go**, Master II recherché Robotique – UCA (Université Clermont Auvergne). Bourse Labex IMobS3.

Ghyath Bouzid (5 mois, année universitaire 2016-2017), **Navigation in Formation of a Group of VipaLab Vehicles in Highly Dynamic and Unstructured Environment**, Master II, École Nationale d'Ingénieurs de Monastir (Tunisie) / UCA. Bourse du gouvernement Tunisien.

Sirine Kouada (5 mois, année universitaire 2016-2017), **Commande dynamique de véhicules dans des configurations complexes**, Master II, École Nationale d'Ingénieurs de Monastir (Tunisie) / UCA. Bourse du gouvernement Tunisien.

Guillermo Sánchez Rodríguez (6 mois, année universitaire 2013-2014) : **Obstacle Detection Based on Laser Range Data and Segmentation for an Autonomous Vehicle, Erasmus -**

[Université de Valladolid](#)

(Espagne) –

[Université Blaise Pasca](#)

l.

Lotfi Jaïem (6 mois, année universitaire 2012-2013) : **Navigation in Formation of a Group of VipaLab Vehicles in Unstructured Environment**, Master II recherche Robotique
[Université Blaise Pasca](#)

I.

□

Amani Azzabi (3 mois, année universitaire 2012-2013) : **Architecture comportementale hybride d'un système autonome : Application à la navigation d'un robot mobile**
, Stage de Master II – collaboration avec l'
[Ecole Nationale d'Ingénieurs de Sousse](#)
(ENISo) Tunisie.

□

Chabha Boussamet (5 mois, année universitaire 2009-2010) : **Commande optimale pour la navigation sûre d'un robot mobile**
. Master II recherche MSIR (Modèle Système Imagerie Robotique) -
[Université Blaise Pasca](#)

I.

Mouloud Ider (5 mois, année universitaire 2009-2010) : **Contrôle/Commande par logique floue de la coopération d'un groupe de robots mobiles pour la navigation en convoi.**

Master II recherche MSIR -

[Université Blaise Pasca](#)

I.

Zaher Al Barakeh (8 mois année universitaire 2008-2009) : **Stabilité asymptotique d'une architecture de contrôle modulaire pour la navigation en formation d'un groupe de robots mobiles**

. Master MSIR - [U](#)

[université Blaise Pasca](#)

I.

Zhongjie Yang (8 mois année universitaire 2007-2008) : **MiRoCo, un simulateur Multi-plates-formes pour systèmes multi-robots.**

Master Polytech'Clermont-Ferrand -

[Université Blaise Pasca](#)

I.

Franck Stephan (8 mois année universitaire 2006-2007) : **Contrôle hybride (centralisé/distribué) pour la navigation en convoi d'un groupe de robots mobiles**

. Master MSIR -

[Université Blaise Pasca](#)

I.

Roger Gil Toha (6 mois année universitaire 2004-2005) : **Implémentation matérielle et logicielle d'un module capteur pour le mini-robot ALICE**

, 6 mois (année universitaire 2004-2005). Matser IAP (Informatique, Automatique, Productique)

-

[Université Franche-Comté](#)

. Collaboration avec l'

[ETSEIB](#)

(Escola Técnica Superior d'Enginyeria Industrial de Barcelona) Espagne.

Antoine Baud (6 mois année universitaire 2003-2004) : **Conception et réalisation d'un module de localisation et de communication pour des mini-robots ALICE**

, Matser IAP -

[Université Franche-Comté](#)

. Collaboration avec l'

[ISEN](#)

(Institut Supérieur d'Électronique et du Numérique) de Lille.

Julien Velghe (10 mois année universitaire 2002-2003) : **Localisation et suivi d'objets par vision**

, Matser IAP et PFE de l' [ENSM](#)

[M](#) de

Besançon -

[Université Franche-Comté](#)

.

Sébastien Rouzier (10 mois année universitaire 2002-2003) : **Mise en place d'un module antennaire sur le mini-robot ALICE**

, Matser IAP et PFE de l'

[ENSMM](#)

de Besançon -

[Université Franche-Comté](#)

.

IV) Master I et DUT

Dieu-Merci.Amoussou (2 mois année universitaire 2010-2011) : **Perception télémétrique pour l'évitement d'obstacles d'un robot mobile de type Khepera III**

. 4 ème année de

[Polytech'Clermont-Ferrand](#)

.

Léo Baudouin (2 mois année universitaire 2009-2010) : **Perception pour l'évitement d'obstacles d'un robot mobile de type Khepera III**

. 4ème année à l'

[IFMA](#)

.

Gaspard Duchamp (4 mois année universitaire 2008-2009) : **Commande pour la navigation d'un robot mobile en présence d'obstacles**

. M1 informatique et système -

[Université Blaise Pasca](#)

l.

Ramatou Tinni Nouhou (4 mois année universitaire 2008-2009) : **Détection et caractérisation d'un robot mobile dans un environnement de navigation**

M1 informatique et système -

[Université Blaise Pasca](#)

I.

Pierre Cartade (2 mois année universitaire 2008-2009) : **Contournement d'obstacles pour un robot mobile par vision embarquée**

M1 informatique et système -

[Université Blaise Pasca](#)

I.

Yoann Balandier (2 mois année universitaire 2004-2005) : **Implémentation d'architectures de contrôle comportementales sur des mini-robots ALICE.**

[DUT GEII](#)

(Génie Electrique et Informatique industrielle) de Troyes.

[united luxury shop](#)