

I) Doctorants

a) Encadrements de thèses en cours

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.

Mehdi Mounsif (début : octobre 2017), **Safe Learning for Fast Planning and re-planning of Heterogeneous Multi-robot systems: Application for manipulation tasks in Factories of the Future**, Thèse Université Clermont Auvergne (UCA) dans le cadre d'une bourse MENRT. Co-encadrée avec : S. Lengagne et B. Thuilot.

Nadhir Mansour Ben Lakhel (début : janvier 2017), **Architecture multi-contrôleurs hybride pour systèmes autonomes : Application à la navigation d'un robot mobile**

.
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).

b) Encadrements de thèses déjà soutenues

Dimia Iberraken (début : janvier 2017), **Trajectoires sûres pour les véhicules à délégation de conduite**, 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.).

Soutenu 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.

Soutenu 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](#)

l, 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](#)

.
Soutenu 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.

Soutenu le 18 avril 2011

II) Post-doctorants / Ingénieurs

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

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](#)

I.

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](#)

l.

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](#)

l.

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](#)

l.

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 Tècnica 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](#) de

[M](#)

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](#)

l.

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.

[taksim escort](#) [istanbul escort](#)