

Mes travaux de recherche actuels s'articulent autour du contrôle et la commande des systèmes robotiques autonomes. La théorie des systèmes hybrides (commande des systèmes continus en présence d'événements discrets) ainsi que les outils de l'intelligence artificielle sont utilisés pour aborder les thèmes suivants :

1. [navigation de robots mobiles / véhicules autonomes en présence d'obstacles](#) ,
2. [contrôle coopératif des systèmes multi-robots / multi-véhicules](#) ,
3. [minimisation énergétique de la dynamique des véhicules électriques hybrides](#) .

Mes travaux antérieurs portent sur :

1. [la robotique en essaim](#) ,
2. [simulation des systèmes multi-agents](#) ,
3. [les robots marcheurs](#) ,
4. [commande neuro-floue](#) .

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