

J'occupe depuis septembre 2019 le poste de **Professeur des universités**. J'effectue mes enseignements à l'
[université de Technologie de Compiègne](#)

[U](#)

(UTC, département
[Génie Informatique](#)
) et ma recherche à l'
[Heudiasyc](#)

(UMR CNRS/UTC 7253), équipe
[SyRI](#)

. Je suis par ailleurs Professeur associé
à l'

[Institut Pascal](#)

(
UMR CNRS 6602), plus précisément au sein du thème
[MACCS](#)

(Modeling, Autonomy and Control in Complex Systems).

Mes principales activités d'enseignement et de recherche sont liées aux domaines de la **Robotique**,
Automatique
et l'
Informatique/Intelligence artificielle

|'

.
Ma recherche concerne plus particulièrement le
contrôle/commande des robots mobiles/véhicules intelligents

, elle s'appuie principalement sur trois thèmes : «

[la navigation autonome de robots mobiles / véhicules autonomes en présence d'obstacles](#)

», «

[le contrôle/commande coopératif de systèmes multi-robot / multi-véhicules autonomes](#)

» et «

[la minimisation énergétique de la dynamique des véhicules électriques hybrides](#)

».

[united luxury shop](#)