

{jfallback}90|content|There are no translations available.{/jfallback}

Le tableau suivant résume mes principales responsabilités / participations dans des projets recherche.

**Projet**

**Période**

**Type**

**Porteur**

**Fonction**

TS-VDC

2017-2019

Contrat CIFRE

[Institut Pascal](#)

**Responsable**

[Institut Pascal](#)

/

[IMobS3](#)

TS-VDC pour « Trajectoires Sûres pour les Véhicules à Délégation de Conduite ».

IRMA-AVN

2016-19

LABEX [IMobS3](#)

[Institut Pascal](#)

Responsable [Institut Pascal](#) / [IMobS3](#)

IRMA-AVN pour « Integrated Risk Management Architecture for Autonomous Vehicle Navigation ». L'o

[Bots2ReC](#)

2016-19

[Horizon 2020 UE](#)

[RWTH Aachen University](#)

Participant

Ce projet concerne la

coopération de plusieurs robo

[BUSINOVA](#)  
[Évolution](#)

2014-18

[ADEME](#)

[SAFRA](#)

Responsable

[Institut Pascal](#)

/

[IMobS3](#)

Ce projet a pour ambition de développer et expérimenter un

bus multi-hybride

[ROBDYN/ C3Bots](#)

2012-15

LABEX

[IMobS3](#)

[Institut Pascal](#)

Participant

Le projet C3Bots consiste à

concevoir et commander des

[LOCFUS](#)

2012-15

LABEX [IMobS3](#)

[Institut Pascal](#)

Participant

Localisation décentralisée | précise et fiable de

[SafePlatoon](#)

2011-14

[ANR- VTT](#)

[SET Belfort](#)

Participant

Sûreté de convois de véhicules autonomes | . L'objectif de ce projet est d'é

BRI

2010-14

France-Corée

[SKKU-Univ.](#)

Participant

Ce projet Franco-Coréen concerne les transports intelligents en milie

[Proteus](#)

2009-13

[ANR-ARPEGE](#)

[DASSAULT Aviation](#)

Participant

Plates-formes pour la robotique

organisant les

CityHOME

2009-12

[ICT-ASIA](#)

Gouv. Français

Participant

Projet Franco-Asiatique sur le

transport intelligent

[R-Discover](#)

2008-12

[ANR-CONTINT](#)

[MIS](#) Amiens

**Responsable** [Institut Pascal](#)

Couverture décentralisée

d'un environnement étendu

[united luxury shop](#)