

THESES

Acronyme Projet	Intitulé complet du projet	Porteur.s scientifique.s	Doctorant.e / Post-doctorant.e	Laboratoires
ASM-COCO	Ancrage Sémantique Multimodal pour Cobot Conversationnel	Rufin VANRULLEN	Léopold MAYTIE	CerCo-UMR5549 ANITI
BIO-ROB	Modèle BIOMécanique pour la sécurisation et l'amélioration de l'interaction humain-ROBot	Mourad BENOUSAAD & Bruno WATIER	Sonia-Laure HADJ SASSI	LGP-ENIT LAAS-CNRS
ConceptionRobotsSouples	Conception optimale de robots souples pour des applications médicales	Yassine HADDAB & Marc GOUTTEFARDE	Arthur LACROIX	LIRMM
DROMADY	Design optimal d'un Robot Marcheur Dynamique - Intelligence artificielle pour la conception de robots marcheurs dynamiques : Une méthodologie de conception générique et multidisciplinaire	Nicolas MANSARD & Thomas FLAYOLS	Virgile BATTO	LAAS-CNRS
EPIIC	ElectroPhysiological Involuntary Inputs for Collaborative robotics enhancement	Raphaëlle ROY & Aurélie CLODIC	Mathias RIHET	ISAE SUPAERO LAAS-CNRS
R2T2++	Commande Référencée Vision-Effort de l'Organe Terminal d'un Robot de Taille de Vigne	Patrick DANES & Martín MUJICA	Fadi GEBRAYEL	LAAS-CNRS
Rep_Sociale	Représentations sociales des systèmes robotiques» - Robotique centrée sur l'humain : quelle signification sociale ?	Jean-Pierre POULAIN & Yann FERGUSON	David RODRIGUEZ	CERTOP ICAM

Financé par :



Porté par :



POST-DOCTORATS

Acronyme Projet	Intitulé complet du projet	Porteur.s scientifique.s	Doctorant.e / Post-doctorant.e	Laboratoires
AAUTONOM	Conception d'un robot parallèle à câbles peu coûteux pour l'Agroécologie Autonome	Véronique BELLON-MAUREL & Marc GOUTTEFARDE	Damien GUENERS	ITAP INRAE LIRMM
MUGERI	vers un Modèle Unifié de Génération d'Expressions de Référence pour l'Interaction	Nicholas ASHER	Guillaume SARTHOU	IRIT ANITI
REUBEN	Referring Expressions for hUman roBot intEraction	Madalina CROITORU & Rachid ALAMI	Shashank SHEKHAR	LIRMM LAAS-CNRS

MOBILITES

Acronyme Projet	Intitulé complet du projet	Porteur.s scientifique.s	Accueil	Laboratoires
ABCD	Acceptable close-Body Co-working Drone	Jessica CAUCHARD	Daniel SIDOBRE & Anke BROCK	Université BenGurion, Magic Lab LAAS-CNRS ENAC
Guerrero	Nonlinear Robust Navigation Control of Small Autonomous Tethered Underwater Vehicles	Jesus GUERRERO TAVARES	Ahmed CHEMORI	ITESA -Instituto Tecnológico Superior de Abasolo LIRMM
RobAVC	Commande Neuro-mimétique d'un robot de rééducation fonctionnelle post-AVC	Bertrand TONDU	Renaud RONSSE	LAAS-CNRS INSA Louvain Bionics
OBS-TAMP	Couplage sémantique basé ontologies de planification de tâches et de trajectoires / Ontology-Based Semantic coupling of Task And Motion Planning	Philippe FILLATREAU & Bernard ARCHIMEDE	Michael GRÜNINGER	LGP-ENIT Université de Toronto, Semantic Technologies Laboratory

Financé par :



Porté par :

