

17 Mai 2017 – ISAE SUPAERO

13h15 Accueil café

13h30 **Amphi 4**
Accueil : TESSIER Catherine (Directrice EDSYS), CASALIS Grégoire (Directeur adjoint de la Recherche et des Ressources Pédagogiques à l'ISAE-SUPAERO)

14h	Amphi 4		Salle 61.101-102	
	 Systèmes et modèles de Sécurité, Fiabilité, Validation et Vérification		 Méthodes d'optimisation	
	Vérification et Validation Formelles des Systèmes Cyber-Physiques (visio)	FOUGHALI Mohammed	Méthodes d'optimisation pour les problèmes d'ordonnancement cyclique robuste	HAMAZ Idir
	Contribution de l'approche bayésienne à la définition d'un modèle de fiabilité d'un module IGBT dans un environnement ferroviaire	DABLA Essi Ahoéfa	Évaluation et amélioration de techniques d'optimisation combinatoire pour les problèmes de configuration concurrente de produit et de processus (visio)	GARCES MONGE Luis Ignacio
	Moniteurs de sécurité multi-niveaux pour des systèmes cyber-physiques autonomes (visio)	MASSON Lola	Outil logiciel Robuste pour la conception de Réseaux d'échangeurs de chaleur Flexibles (projet RREFlex)	PAYET Lucille

15h30 Pause Café

15h45	Amphi 4		Salle 61.101-102	
	 Modèles pour l'ingénierie		 Traitement de données	
	CSCW au sein des hôpitaux : utiliser les méthodes d'observation, théories et designs de l'aviation civile (visio)	RAMBOURG Juliette	Algorithmes basés pixels pour l'exploration de grande quantité de données	TRAORE Michael
	Gestion de l'agilité sur des processus de planification collaboratifs dans une chaîne logistique : application au sein d'une plateforme cloud	JIANG Zheng	Modélisation 3D et suivi visuel pour caractériser le phénotype de variétés de tournesol	GELARD William
	Modèle causal pour l'évaluation des Risques de Crues et d'inondations	BOUTKHAMOUINE Brahim	De la réalité augmentée sans marqueur à la réalité altérée pour l'aménagement d'intérieur	GOHARD Philippe - Antoine

17h15 Pause

17h30 **Amphi 4**
Session post-thèse : CROUZIL Alain (enseignant-chercheur à l'UPS) , BAUDOUIIN Lucie (LAAS CNRS), PEAUCELLE Dimitri (LAAS CNRS), SCHMIDT Pascal (Naio Technologies) LESPRIER Jérémy (Airbus Defence and Space), DROUGARD Nicolas (post-doctorat à l'ISAE)

19h30 Apéritif

18 Mai 2017 – ISAE SUPAERO

8h30	Accueil café					
9h	Amphi 4		Salle 61.101-102		Salle 61.103-104	
	Commande		Robots Aériens		Interactions homme/robot et homme/machine	
	Stabilité et contrôle de systèmes de dimension infinie	SAFI Mohammed	Méthodes de reconfiguration en vol et de décision pour la sécurisation du vol des drones	BOCHE Adèle	Perception visio-auditive pour la reconnaissance d'activités humaines et d'affordance de l'objet depuis un robot assistant	MOREAUX Marc
	Identification de modèles robotiques opérant en boucle fermée par application des méthodes à erreur de sortie et des techniques de la variable instrumentale	BRUNOT Mathieu	Contrôle dynamique et planification pour les robots aériens dans l'interaction physique avec l'environnement	TOGNON Marco	Cockpit tangible - Étude pour l'utilisation des propriétés matérielles programmables dans la conception d'interactions tangibles pour le cockpit.	PAUCHET Sylvain
	Conception de lois de commande par les techniques de l'optimisation non-lisse	DA SILVA DE AGUIAR Raquel Stella	Techniques d'apprentissage pour le pilotage d'une flotte de drones	REYMANN Christophe	Modèles temporels du mouvement et des forces d'interaction pour la manipulation interactive avec un robot	DESORMEAUX Kévin
	Commande Prédicative Optimale temps-réel, appliquée au contrôle de Véhicules Automobiles Hybrides connectés à leurs environnements	IDRISSI HASSANI AZAMI Hamza	Manipulation omnidirectionnelle robuste pour robots aériens	BICEGO Davide		
Validation expérimentale d'un système de pointage de grande précision (visio)	SANFEDINO Francesco					
11h30	Pause					
11h45	Amphi 4 Session Mobilité : BLIN Nassime, STAUB Nicolas, GAZZINO Clément					
12h30	Repas (Buffet)					
14h00	Amphi 4 Session Mobilité : EVAIN Hélène, BRUNOT Mathieu, SYLLA Abdourahim (visio), COUPECHOUX Pierre, XU Da, HE Yun					
15h30	Amphi 4		Salle 61.101-102		Salle 61.103-104	
	Aide à la décision		Robotique humanoïde		Architecture	
	Modéliser automatiquement une collaboration sur la base de données, dans un contexte évolutif: un support à la décision au service de la gestion de crise	FERTIER Audrey	Génération de mouvements d'un robot flexible	FORGET Florent	Impact de l'utilisation de liaisons optiques bord /sol dans les systèmes d'observation de la Terre	CAPELLE Mikaël
Contribution méthodologique par l'élaboration d'une démarche intégrant ingénierie système et conduite de projet	DIAZ VARGAS Diego	Sur l'utilisation des modèles biologiques d'intégration multi-sensorielle et sensori-motrice pour la commande des robots humanoïdes.	BAILLY François	Sûreté des Systèmes Embarqués Automobiles Adaptatifs: Méthode de Développement Agile et Support d'exécution	AMY Matthieu	
16h30	Pause café					
16h45	Amphi 4		Salle 61.101-102		Salle 61.103-104	
	Aide à la décision		Robotique humanoïde		Architecture	
	Aide à la décision en réponse à appel d'offre : une approche intégrée de conception conjointe produit-processus, de gestion des risques et de retour d'expérience (visio)	SYLLA Abdourahim	Modularité mécatronique et génération de mouvements pour des robots humanoïdes destinés à des applications industrielles	FLAYOLS Thomas	Modélisation formelle et co-simulation Hardware-in-the-Loop des systèmes matériels dynamiquement reconfigurables	ZHU Min
Acquisition par apprentissage de connaissances pour le guidage de l'optimisation multicritère par méta-heuristique : application à la gestion des risques dans les projets d'ingénierie système.	LACHHAB Majda	Planification de trajectoires avec gestion des contacts pour les systèmes anthropomorphes	FERNBACH Pierre	Conception et Développement de Composants Logiciels et Matériels pour un Dispositif d'Ophtalmie	COMBIER Jessica	
		Modèle prédictif et SLAM	ATCHUTHAN Dinesh	Les mécanismes d'incitation pour la coopération dans Delay Tolerant Réseaux (visio)	NGUYEN Thi Thu Hang	