

Nom	Prénom	Labo	Directeur de thèse	Sujet
RACHDI	Anouar	LAAS	GARCIA Jmarie	Optimisation des ressources de réseaux mobiles hétérogènes avec cœur de réseau MPLS
VAN DEN BOSSCHE	Adrien	ICARE	VAL Thierry	Contribution aux réseaux locaux sans fil à fortes contraintes temporelles
FOLIO	David	LAAS	CADENAT Viviane	Exploitation de la réversibilité du lien vision/mouvement pour la navigation par rapport à des amers partiellement occultés
INFANTES	Guillaume	LAAS	GHALLAB Malik	Apprentissage de modèles de comportements pour le contrôle d'exécution et la planification robotique
SANDOVAL CORREA	Alejandro	LGC	LELANN Jean-Marc	Apport méthodologique à la conception et mise en œuvre des projets: application aux projets d'établissement d'une entreprise à l'étranger
GAO	Bo	LAAS	SOUERES Philippe	Navigation d'un robot mobile par enchaînement de tâches référencées capteurs
PFIMLIN	Jean-Michel	LAAS	SOUERES Philippe	Commande d'un minidrone à hélice carénée: de la stabilisation dans le vent à la navigation autonome.
VAN OUDENHOVE DE ST GERY	Thomas	CGI	ALDANONDO Michel	Configuration, contraintes discrètes et contraintes continues: étude de faisabilité et du cadre d'application
HOUE N'GOUNA	Raymond	LGP	GRABOT Bernard	Modélisation des connaissances normatives en vue de l'évaluation de la recyclabilité d'un produit en conception: des normes aux contraintes.
FARGES	Christophe	LAAS	ARZELIER Denis	Commande robuste des systèmes linéaires périodiques
LESIRE	Charles	ONERA	TESSIER Catherine	Estimation numérique-symbolique pour le suivi de l'activité de pilotage
SALATGE	Nicolas	LAAS	FABRE Jean-Charles	Conception et mise en œuvre d'une plateforme pour la sûreté de fonctionnement des services Web
EL JAMAL	Mohamed Hani	LAAS	SAHRAOUI Abd-el Kader	Contribution à l'évolution des exigences et son impact sur la sécurité
LAMPE	Alexandre	LAAS	CHATILA Raja	Méthodologie d'évaluation du degré d'autonomie d'un robot terrestre
HASSAN	Hassan	LAAS	GARCIA Jmarie	Modélisation hybride de réseaux 2,5/3G-MPLS pour des sources multimedia
SOLAQUE GUZMAN	Leonardo Enrique	LAAS	DEVY Michel	Modélisation, commande et navigation pour le vol autonome des dirigeables
SOLA ORTEGA	Joan	LAAS	MONIN André	Application de la fusion multisensorielle visible-infrarouge pour la détection d'évènements depuis une plateforme mobile.

GRISALES PALACIO	Victor Hugo	LAAS	ROUX Gilles	Modélisation et commande floues de type takagi-sugeno appliquées à un bioprocédé de traitement des eaux usées.
GALASSO	François	LGP	GRABOT Bernard	Modèles locaux d'aide à la négociation et à la décision distribuée et intégration dans une plateforme logicielle d'expérimentation.
LUSSIER	Benjamin	LAAS	POWELL David	Tolérance aux fautes dans les systèmes autonomes
CLODIC	Aurélié	LAAS	CHATILA Raja	Supervision pour un robot interactif: action et interaction pour un robot autonome en environnement humain
LIZARRALDE	Iban	LAAS	ESQUIROL Patrick	Aide au pilotage d'activités d'ingénierie pour le développement distribué d'un système complexe.
MITSIOUK	Anton	LGC	Le LANN Jean-Marc	Optimisation des systèmes dynamiques hybrides. Application en Génie Industriel à élaboration de scénarios
KHANSAH	Haël	LAAS	BERNUSSOU Jacques	Commande des systèmes non linéaires
ARGENTIERI	Sylvain	LAAS	SOUERES Philippe	Conception d'un capteur sonore pour la localisation de source en Robotique Mobile
GUTIERREZ	Bernard	LAAS	HENNET JC	Aide à la conduite des processus socio-techniques dans les activités de service à la demande: le cas de la maintenance après-vente automobile.
ESTEVEZ-JARAMILLO	Claudia	LAAS	LAUMOND Jean-Paul	Planification de mouvement pour des personnages virtuels
EDI	Kouassi Hilaire	LGC	LE LANN Jean-Marc	Contribution à l'étude des facteurs de flexibilité dans la planification des activités industrielles
KHOUTAIF	Tarik	ICARE	VAL Thierry	Contribution au développement de protocole pour une architecture de systèmes embarqués temps réel communicants avec Bluetooth.
ENJALBERT	Simon	LGP	CHARBONNAUD Philippe	Accommodation d'une planification multi-site vis-à-vis des perturbations du système
MALGOUYRES	Hugues	LESIA	MOTET Gilles	Analyse statique des modèles UML
GUENNOUN	Mohammed Karim	LAAS	DRIRA K.	Gestion de l'architecture dynamique dans les logiciels coopératifs distribués orientés composants
ETCHEVERRY	Gibran	LAAS	MONIN André	Réalisation et identification de systèmes bilinéaires homogènes
STEERE-BASNYAT	Sandra	IRIT	PALANQUE Philippe	Modélisation synergique de l'activité des utilisateurs et du système pour vérifier et valider l'interaction dans les systèmes critiques hautement interactifs.
SEREN	Cédric	ONERA	BOMMIER François	Optimisation de protocole d'essai en vol sur avion gros porteur pour identification et recalage du modèle de mécanique de vol