

Doctorat de l'Université de Toulouse

préparé à Toulouse INP

Planification de Tâches pour un Robot Collaboratif: Théorie de l'Esprit et Anticipation des Décisions et Actions de l'Humain

Thèse présentée et soutenue, le 30 avril 2024 par

Anthony FAVIER

École doctorale

EDMITT - Ecole Doctorale Mathématiques, Informatique et Télécommunications de Toulouse

Spécialité

Informatique et Télécommunications

Unité de recherche

LAAS - Laboratoire d'Analyse et d'Architecture des Systèmes

Thèse dirigée par

Rachid ALAMI

Composition du jury

Mme Julie SHAH, Rapporteuse, Department of Aeronautics and Astronautics, MIT

M. Mohamed CHETOUANI, Rapporteur, Sorbonne Université, ISIR-UPMC, CNRS

M. Simon LACROIX, Examineur, LAAS/CNRS

M. Luca IOCCHI, Examineur, Sapienza University of Rome

Mme Catherine PELACHAUD, Examinatrice, CNRS - ISIR, Sorbonne University

M. Jean-Charles FABRE, Examineur, Université de Toulouse, LAAS-CNRS

M. Rachid ALAMI, Directeur de thèse, Université Toulouse III - Paul Sabatier