

## **THÈSE**

## En vue de l'obtention du DOCTORAT DE L'UNIVERSITÉ DE TOULOUSE

Délivré par l'Institut National Polytechnique de Toulouse

## Présentée et soutenue par Anthony FAVIER

Le 8 avril 2024

Prise de Décision dans la Collaboration Humain-Robot : Prise en compte de Théorie De l'Esprit, des Actions Concurrentes et de la Navigation

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

Jury

Mme Julie SHAH, Rapporteure
M. Mohamed CHETOUANI, Rapporteur
M. Simon LACROIX, Examinateur
M. Luca IOCCHI, Examinateur
Mme Catherine PELACHAUD, Examinatrice
M. Jean-Charles FABRE, Examinateur
M. Rachid ALAMI, Directeur de thèse