



THÈSE

En vue de l'obtention du

DOCTORAT DE L'UNIVERSITÉ DE TOULOUSE

Délivré par : *l'Université Toulouse 3 Paul Sabatier (UT3 Paul Sabatier)*

Présentée et soutenue le 14/12/2022 par :

Phani Teja SINGAMANENI

**Combining Proactive Planning and Situation Analysis for
Human-Aware Robot Navigation**

JURY

MARIE BABEL

LUIS MERINO

RACHID ALAMI

SIMON LACROIX

ANNE SPALANZANI

AARON STEINFELD

THIERRY SIMÉON

Professeur

Professeur Associé

Directeur de Recherche

Directeur de Recherche

Professeur

Professeur

Directeur de Recherche

Rapporteur

Rapporteur

Directeur de Thèse

Président du Jury

Membre du Jury

Membre du Jury

Membre du Jury

École doctorale et spécialité :

MITT : Informatique et Télécommunications

Unité de Recherche :

LAAS-CNRS

Directeur de Thèse :

Rachid ALAMI

Rapporteurs :

Marie BABEL et Luis MERINO