



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 06/12/2022 par :

Phani Teja SINGAMANENI

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

JURY

| | | |
|-----------------|------------------------|--------------------|
| MARIE BABEL | Professeur | Rapporteur |
| LUIS MERINO | Professeur Associé | Rapporteur |
| RACHID ALAMI | Directeur de Recherche | Directeur de Thèse |
| SIMON LACROIX | Directeur de Recherche | Président du Jury |
| ANNE SPALANZANI | Professeur Adjoint | Membre du Jury |
| AARON STEINFELD | Professeur Associé | Membre du Jury |
| THIERRY SIMÉON | Directeur de Recherche | 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