



THÈSE

**En vue de l'obtention du
DOCTORAT DE L'UNIVERSITÉ DE TOULOUSE
Délivré par l'Université Toulouse 3 - Paul Sabatier**

**Présentée et soutenue par
Phani Teja SINGAMANENI**

Le 6 décembre 2022

**Combinaison de la planification proactive et de l'analyse de
situation pour la navigation robotique adaptée à l'homme**

Ecole 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 Marie BABEL, Rapporteuse
M. Luis MERINO, Rapporteur
M. Aaron STEINFELD, Examineur
Mme Anne SPALANZANI, Examinatrice
M. Simon LACROIX, Examineur
M. Thierry SIMÉON, Examineur
M. Rachid ALAMI, Directeur de thèse