



THÈSE

**En vue de l'obtention du
DOCTORAT DE L'UNIVERSITÉ DE TOULOUSE**
**Délivré par l'Institut National des Sciences Appliquées de
Toulouse**

**Présentée et soutenue par
Jason CHEMIN**

Le 28 novembre 2022

**Apprentissage par renforcement d'une méthode de navigation
pour la planification de contacts d'un robot humanoïde**

Ecole doctorale : **SYSTEMES**

Spécialité : **Informatique et Robotique**

Unité de recherche :

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

Thèse dirigée par

Nicolas MANSARD et Steve TONNEAU

Jury

M. Julien PETTRÉ, Rapporteur

M. Sylvain CALINON, Rapporteur

Mme Serena IVALDI, Examinatrice

Mme Christine CHEVALLEREAU, Examinatrice

M. Olivier STASSE, Examineur

M. Nicolas MANSARD, Directeur de thèse

M. Steve TONNEAU, Co-directeur de thèse