

# Titre de la thèse (sur plusieurs lignes si nécessaire)

*Traduction du titre de la thèse (sur plusieurs lignes si  
nécessaire)*

**Thèse de doctorat de l'université Paris-Saclay et de l'université XXX (si  
cotutelle - sinon enlever cette seconde partie)**

École doctorale n° d'accréditation, dénomination et sigle

Spécialité de doctorat : voir annexe

Graduate School : voir annexe. Référent : voir annexe

Thèse préparée dans la (ou les) unité(s) de recherche **Nom(s)** (voir annexe), sous la  
direction de **Prénom NOM**, titre du directeur ou de la directrice de thèse, la co-direction  
de **Prénom NOM**, titre du co-directeur ou de la co-directrice de thèse, le co-encadrement  
de **Prénom NOM**, titre, du co-encadrant ou de la co-encadrante ou la co-supervision de  
**Prénom NOM**, titre, du tuteur ou de la tutrice (en cas de partenariat industriel)

**Thèse soutenue à Paris-Saclay, le JJ mois AAAA, par**

**Prénom NOM**

## Composition du jury

Membres du jury avec voix délibérative

**Prénom NOM**  
Titre, Affiliation  
**Prénom NOM**  
Titre, Affiliation  
**Prénom NOM**  
Titre, Affiliation  
**Prénom NOM**  
Titre, Affiliation  
**Prénom NOM**  
Titre, Affiliation

Président ou Présidente  
Rapporteur & Examineur / trice  
Rapporteur & Examineur / trice  
Examineur ou Examinatrice  
Examineur ou Examinatrice

**Titre :** titre (en français).....

**Mots clés :** 3 à 6 mots clefs (version en français)

**Résumé :** Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit. Ut purus elit, vestibulum ut, placerat ac, adipiscing vitae, felis. Curabitur dictum gravida mauris. Nam arcu libero, nonummy eget, consectetur id, vulputate a, magna. Donec vehicula augue eu neque. Pellentesque habitant morbi tristique senectus et netus et malesuada fames ac turpis egestas. Mauris ut leo. Cras viverra metus rhoncus sem. Nulla et lectus vestibulum urna fringilla ultrices. Phasellus eu tellus sit amet tortor gravida placerat. Integer sapien est, iaculis in, pretium quis, viverra ac, nunc. Praesent eget sem vel leo ultrices bibendum. Aenean faucibus. Morbi dolor nulla, malesuada eu, pulvinar at, mollis ac, nulla. Curabitur auctor semper nulla. Donec varius orci

eget risus. Duis nibh mi, congue eu, accumsan eleifend, sagittis quis, diam. Duis eget orci sit amet orci dignissim rutrum.

Nam dui ligula, fringilla a, euismod sodales, sollicitudin vel, wisi. Morbi auctor lorem non justo. Nam lacus libero, pretium at, lobortis vitae, ultricies et, tellus. Donec aliquet, tortor sed accumsan bibendum, erat ligula aliquet magna, vitae ornare odio metus a mi. Morbi ac orci et nisl hendrerit mollis. Suspendisse ut massa. Cras nec ante. Pellentesque a nulla. Cum sociis natoque penatibus et magnis dis parturient montes, nascetur ridiculus mus. Aliquam tincidunt urna. Nulla ullamcorper vestibulum turpis. Pellentesque cursus luctus mauris.

**Title :** titre (en anglais).....

**Keywords :** 3 à 6 mots clefs (version en anglais)

**Abstract :** Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit. Ut purus elit, vestibulum ut, placerat ac, adipiscing vitae, felis. Curabitur dictum gravida mauris. Nam arcu libero, nonummy eget, consectetur id, vulputate a, magna. Donec vehicula augue eu neque. Pellentesque habitant morbi tristique senectus et netus et malesuada fames ac turpis egestas. Mauris ut leo. Cras viverra metus rhoncus sem. Nulla et lectus vestibulum urna fringilla ultrices. Phasellus eu tellus sit amet tortor gravida placerat. Integer sapien est, iaculis in, pretium quis, viverra ac, nunc. Praesent eget sem vel leo ultrices bibendum. Aenean faucibus. Morbi dolor nulla, malesuada eu, pulvinar at, mollis ac, nulla. Curabitur auctor semper nulla. Donec varius orci

eget risus. Duis nibh mi, congue eu, accumsan eleifend, sagittis quis, diam. Duis eget orci sit amet orci dignissim rutrum.

Nam dui ligula, fringilla a, euismod sodales, sollicitudin vel, wisi. Morbi auctor lorem non justo. Nam lacus libero, pretium at, lobortis vitae, ultricies et, tellus. Donec aliquet, tortor sed accumsan bibendum, erat ligula aliquet magna, vitae ornare odio metus a mi. Morbi ac orci et nisl hendrerit mollis. Suspendisse ut massa. Cras nec ante. Pellentesque a nulla. Cum sociis natoque penatibus et magnis dis parturient montes, nascetur ridiculus mus. Aliquam tincidunt urna. Nulla ullamcorper vestibulum turpis. Pellentesque cursus luctus mauris.

# Table des matières

<b>1</b>	<b>Introduction</b>	<b>5</b>
<b>2</b>	<b>Problématique</b>	<b>7</b>
<b>3</b>	<b>État de l'art : PLAN (à supprimer après rédaction)</b>	<b>9</b>
3.1	Introduction . . . . .	9
3.2	IA générative . . . . .	9
3.3	Méthodes pour le traitement de séquence . . . . .	9
3.4	Les améliorations . . . . .	10
<b>4</b>	<b>État de l'art</b>	<b>11</b>
4.1	Introduction . . . . .	11
4.1.1	Cadre Conceptuel : Environnement Virtuel et Jumeau Numérique . . . . .	11
4.1.2	Injection 1 : constitution géométrique et visuelle de l'environnement . . . . .	12
4.1.3	Injection 2 : représentation des phénomènes physiques . . . . .	13
4.1.4	Injection 3 : interaction et adaptation décisionnelle . . . . .	14
4.1.5	Rapport à la problématique . . . . .	15
4.2	IA générative . . . . .	16
4.2.1	L'approche probabiliste explicite : Les VAE (2013) . . . . .	16
4.2.2	La révolution antagoniste : Les GAN (2014) . . . . .	17
4.2.3	La génération par raffinement : Les Modèles de Diffusion (2020) . . . . .	17
4.2.4	Le paradigme séquentiel et l'Autorégression (2017-Présent) . . . . .	18
4.2.5	Rapport à la problématique . . . . .	18
<b>5</b>	<b>AVERTISSEMENT</b>	<b>19</b>
<b>6</b>	<b>COMPOSITION GÉNÉRALE, CHARTE GRAPHIQUE</b>	<b>21</b>
6.1	COMPOSITION DU DOCUMENT . . . . .	21
6.2	QUELS LOGOS FAIRE FIGURER? . . . . .	21
6.3	POLICES DE CARACTÈRES ET COULEURS . . . . .	21
<b>7</b>	<b>INFORMATIONS GÉNÉRALES SUR LA PAGE DE COUVERTURE</b>	<b>23</b>
7.1	TITRE DE LA THÈSE ET LANGUE(S) . . . . .	23
7.2	SPÉCIALITÉ DE DOCTORAT . . . . .	23
7.3	UNITÉ DE RECHERCHE . . . . .	24
7.4	LE RÉFÉRENT . . . . .	24
7.5	GRADUATE SCHOOL . . . . .	25
7.6	ÉCOLE DOCTORALE . . . . .	25
7.7	LIEU ET DATE DE SOUTENANCE . . . . .	26

<b>8</b>	<b>CIVILITÉ, FÉMINISATION DES TITRES ET FONCTIONS</b>	<b>27</b>
<b>9</b>	<b>PRÉSENTATION DE LA DIRECTION DE LA THÈSE OU DE L'ÉQUIPE D'ENCADREMENT</b>	<b>29</b>
<b>10</b>	<b>COMPOSITION DU JURY</b>	<b>31</b>
10.1	A QUOI SERVENT CES INFORMATIONS? . . . . .	31
10.2	LÉGITIMITÉ ACADÉMIQUE . . . . .	31
10.3	INDÉPENDANCE . . . . .	32
10.4	FONCTION DANS LE JURY ET ORDRE DE CITATION . . . . .	33
10.4.1	Ordre de citation . . . . .	33
10.4.2	Les rapporteurs . . . . .	33
<b>11</b>	<b>BIEN CITER SES SOURCES</b>	<b>35</b>
11.1	S'INFORMER SUR LE PLAGIAT . . . . .	35
11.2	LES IMAGES . . . . .	35
11.3	ARTICLES JOINTS A LA THÈSE . . . . .	35
<b>12</b>	<b>DÉPOSER ET DIFFUSER SA THÈSE</b>	<b>37</b>
12.1	LES RESSOURCES A CONSULTER . . . . .	37
12.2	LES DÉMARCHES . . . . .	37
<b>13</b>	<b>ANNEXE : LES LOGOS INSTITUTIONNELS</b>	<b>39</b>
13.1	LE LOGO DE L'UNIVERSITÉ PARIS-SACLAY . . . . .	39
13.2	LOGOS, NUMÉROS D'ACCREDITATION ET DÉNOMINATIONS DES ÉCOLES DOCTORALES	39

# 1 - Introduction

Le chapitre introduction comprendra les éléments suivants :

- Introduction du domaine de la guerre électronique
- Les grandes lignes du rôle du capteur ESM
- Explications de l'utilité de l'environnement numérique
- La problématique d'accélération
- Introduction succincte sur le domaine de l'IA
- Le plan de notre approche



## 2 - Problématique

Le chapitre sur la problématique contiendra les éléments suivants :

- Description du fonctionnement du capteur ESM dans l'environnement (dans la limite de ce qu'on peut dire), intégré dans la chaîne algorithmique de traitement de l'information.
- Description du fonctionnement de l'environnement numérique, avec l'explication des modélisations de chaque traitement.
- Spécification du goulot d'étranglement et commentaire sur les données I/O.
- Commentaire sur la complexité du problème pour l'apprentissage automatique : double problématique génération et traitement de séquence.





## 3 - État de l'art : PLAN (à supprimer après rédaction)

Le chapitre sur l'état de l'art se découpe en 4 parties.

### 3.1 . Introduction

Cette section aborde les aspects suivants :

- Environnements numériques
- Injection 1 : génération et modélisation de l'environnement
- Injection 2 : simulation de phénomènes physiques
- Injection 3 : adaptation et interaction

### 3.2 . IA générative

Cette section présente le domaine de l'IA générative. Notre problème peut y être naïvement associé mais en réalité quasiment aucune des méthodes ne sera applicable. Les aspects présentés sont :

- Le concept d'IA générative. En notant que n'importe quelle fonction génère une sortie à partir d'une entrée et que la dérive de tout appeler IA générative est tentante.
- Les VAE et spécialement VAE conditionnels
- Les GAN et spécialement GAN conditionnels
- Les modèles de diffusion et spécialement ceux conditionnels
- Les modèles de langage et GPT

### 3.3 . Méthodes pour le traitement de séquence

Cette section présente les architectures connues pour leurs capacités à traiter des séquences, de leurs formes les plus simples aux formes les plus complexes. Par ordre d'apparition :

- Le concept de séquence : notion de proximité dans un ensemble. Série temporelle, image, texte.
- Réseau de convolution :
  - Histoire de son apparition : dans l'image
  - Comment la convolution interagit avec la séquence
  - La convolution dans l'image (vue comme une séquence)
  - La convolution dans le texte
  - La convolution ailleurs
- Réseau de neurones récurrents :
  - Histoire de son apparition
  - Comment un RNN interagit avec la séquence
  - Variante SSM

- RNN dans le texte
- RNN dans les systèmes temporels (chaîne de Markov)
- Transformer :
  - Histoire de son apparition : dans le langage
  - Comment le Transformer interagit avec la séquence
  - Transformer dans le texte (traduction, GPT, ...)
  - Transformer dans les systèmes temporels (chaîne de Markov)
  - Transformer dans l'image
  - Transformer ailleurs (généralisation)

### 3.4 . Les améliorations

Cette section met en avant les difficultés liées à l'apprentissage automatique, entre complexité calculatoire, mémorielle et instabilité en entraînement. À cette occasion, nous montrons les propositions existantes visant à résoudre ces problèmes. Par ordre d'apparition :

- Compréhension des architectures : Mechanistic Interpretability
- Présentation des soucis de performances
- Présentation des solutions aux soucis de performances
  - Positional Encoding
  - Certains mécanismes d'attention
  - Pre-Training
  - Embedding et tokenization
- Présentation des soucis de stabilité
- Présentation des solutions aux soucis de stabilité :
  - Layer-norm
  - Initialisation
  - Structure (hyper-paramètre de manière générale)
- Présentation des soucis d'efficacité et leurs solutions
  - Complexité mémoire et calcul : mécanisme d'attention
  - Vitesse d'entraînement : MAMBA?

## 4 - État de l'art

### 4.1 . Introduction

L'émergence de l'industrie 4.0 et le développement rapide de l'intelligence artificielle ont propulsé l'utilisation de représentations virtuelles pour simuler, analyser et optimiser des systèmes physiques. Dans ce paysage technologique en pleine effervescence, les termes « jumeau numérique » et « environnement numérique » sont souvent employés de manière interchangeable, engendrant une confusion sémantique préjudiciable à la précision scientifique. Afin de poser les bases conceptuelles solides nécessaires à ce travail, cette section a pour objectif de démêler ces notions. Nous retracerons dans un premier temps l'origine et les définitions, tant idéales que pragmatiques, du jumeau numérique. Dans un second temps, nous présenterons une définition unificatrice et fonctionnelle de l'environnement numérique. Enfin, une synthèse comparative nous permettra d'établir une distinction claire basée sur les flux de données et le critère d'individualisation, et de justifier le positionnement terminologique adopté dans le cadre de cette étude.

#### 4.1.1 . Cadre Conceptuel : Environnement Virtuel et Jumeau Numérique

Le concept de jumeau numérique, popularisé et formalisé dès le début des années 2000 par les travaux de Michael Grieves dans le domaine de la manufacturing [9], puis théorisé comme un pilier des systèmes cyber-physiques (CPS) par des auteurs comme Negri et al. [19], a connu une adoption rapide et variée à travers l'industrie.

Si le terme de "jumeau numérique" s'est imposé dans le paysage technologique, sa définition précise fait l'objet d'un débat animé entre une vision idéale et une approche pragmatique. D'un côté, les puristes, s'appuyant sur les travaux fondateurs de la NASA et de Grieves [9], défendent l'idée qu'un véritable jumeau numérique se caractérise par un couplage bidirectionnel et dynamique avec son homologue physique. Dans cette perspective exigeante, le jumeau n'est pas une simple représentation ; il est une représentation qui s'enrichit continuellement des données du physique et, en retour, pilote, optimise et prédit son comportement [19]. Cette boucle fermée est considérée comme la condition permettant de distinguer le jumeau numérique d'un simple modèle ou d'une simulation. De l'autre, une approche plus pragmatique, largement répandue dans l'industrie, adopte une définition évolutive et par niveaux de maturité. Dans cette vision, une maquette 3D enrichie de données, parfois qualifiée de "digital shadow", peut déjà être labellisée "jumeau numérique". Cette flexibilité sémantique, bien que source de confusion, reflète la réalité des projets industriels où la complexité et le coût d'une intégration parfaite imposent une progression par étapes. Malgré tout, une ligne de démarcation essentielle fait consensus : l'existence d'un transfert de données automatique du système physique vers son représentant virtuel. Sans ce flux, la représentation demeure une simulation ou un modèle générique, que nous qualifierons ici d'« environnement numérique ». Par exemple les simulateurs de conduite autonome comme CARLA [4] sont des environnements numériques essentiels pour

l'entraînement des algorithmes d'IA, mais ils simulent un monde routier générique non couplé à un véhicule physique unique, et ne sont en ce sens pas des jumeaux numériques. En revanche, certains simulateurs de moteur d'avion, comme ceux déployés par General Electric [31], qui est alimenté en temps réel par les données de vol de l'équipement spécifique, incarnent la définition minimale du jumeau numérique, souvent appelée « Digital Shadow ». Ils permettent un suivi individualisé de l'état de santé et de l'usure de chaque moteur de la flotte.

Pour désigner les représentations numériques qui ne sont pas couplées à une instance physique unique, nous recourons donc au terme plus large et unificateur d'Environnement Numérique (Virtual Environment - VE).

La notion d'Environnement Virtuel est interdisciplinaire, et sa définition varie selon que l'on se place dans la communauté de la Réalité Virtuelle, de l'Ingénierie Système ou de l'Intelligence Artificielle. La recherche en Réalité Virtuelle, historiquement focalisée sur l'immersion sensorielle et l'interaction humain-machine, définit souvent les VE comme des « mondes synthétiques générés par ordinateur dans lesquels l'utilisateur a un sentiment d'être présent et d'y interagir » [26]. Cette perspective met l'accent sur les aspects perceptuels et cognitifs. En revanche, dans les domaines de l'ingénierie et de l'IA, l'accent est davantage porté sur la fonction de simulation et de cadre d'expérimentation. Ici, un VE est vu comme un « modèle informatique exécutable d'un système » [5] ou un « cadre de simulation qui permet le test et la validation d'algorithmes dans des conditions contrôlées et reproductibles » [1]. Cette vision est moins concernée par l'immersion de l'utilisateur que par la fidélité de la modélisation des processus et des interactions.

Pour englober ces différentes finalités – de la formation immersive au banc d'essai algorithmique – nous proposons la définition unificatrice suivante : Un Environnement Virtuel (VE) désigne une simulation numérique interactive modélisant un ensemble d'entités et de phénomènes, dans le but d'observer, d'analyser ou d'expérimenter des comportements au sein d'un cadre contrôlé.

Ainsi, la notion de VE s'étend du monde immersif interactif au simulateur de système, selon l'objectif visé. Dans le contexte spécifique du développement algorithmique, qui est le nôtre, un VE est principalement un outil de prototypage et de validation : il permet de reproduire des situations expérimentales, de générer des données synthétiques et de tester des modèles ou des algorithmes de manière intensive, sûre et économique, sans recourir initialement à des dispositifs physiques.

L'intégration de l'Intelligence Artificielle au cœur des VE ne constitue pas une approche monolithique, mais se déploie selon trois grands axes d'intervention complémentaires. Ils adressent respectivement le défi de la création des VE, l'amélioration des performances de la simulation elle-même et les capacités d'interaction et d'adaptation du VE.

#### **4.1.2 . Injection 1 : constitution géométrique et visuelle de l'environnement**

L'injection d'IA dans la conception des environnements numériques répond à deux impératifs distincts : la fidélité de la représentation du monde réel (modélisation) et la diversité des scénarios simulés (génération). Historiquement, ces tâches reposaient sur des processus manuels coûteux. L'apprentissage profond permet d'automatiser ces flux de travail à travers deux paradigmes complémentaires : la reconstruction neurale pour capturer le réel, et la synthèse

génération pour créer des actifs inédits.

**Modélisation : reconstruction neurale et représentations implicites** Le premier défi réside dans la numérisation automatisée d'environnements physiques existants. Les approches classiques de photogrammétrie, basées sur des maillages polygonaux explicites, montrent leurs limites en termes de gestion des reflets, de la translucidité et de la densité de stockage. Une alternative significative a émergé avec les représentations implicites, notamment les *Neural Radiance Fields* (NeRF) [16]. Cette méthode propose d'encoder la géométrie et l'apparence d'une scène non pas dans une structure de données géométrique, mais dans les poids d'un perceptron multicouche (MLP).

Bien que précis, le NeRF original présente des coûts d'entraînement et d'inférence élevés. L'introduction du *Hash Encoding* multi-résolution [18] a permis de réduire drastiquement les temps d'apprentissage. Plus récemment, une transition vers des représentations hybrides a été opérée avec le *3D Gaussian Splatting* [12]. En substituant le lancer de rayon volumétrique par une rasterisation de gaussiennes 3D anisotropes, cette méthode concilie la qualité visuelle des représentations neurales avec les performances temps réel (> 100 FPS) requises pour l'interactivité au sein du VE.

**Génération : synthèse d'actifs par diffusion** Au-delà de la reproduction du réel, la simulation requiert la capacité de générer des environnements variés incluant des objets ou des conditions non observés. L'IA générative intervient ici pour la création d'actifs 3D, palliant la rareté des banques de modèles 3D par l'exploitation des vastes ensembles de données image-texte 2D.

L'état de l'art actuel s'appuie sur le transfert de connaissances depuis des modèles de diffusion 2D pré-entraînés vers la 3D. La méthode *DreamFusion* (Poole et al., 2022) [20] a formalisé ce principe via le *Score Distillation Sampling* (SDS). Cette technique utilise un modèle de diffusion 2D comme fonction de critique pour optimiser une représentation 3D (telle qu'un NeRF), de sorte que ses rendus 2D correspondent à une description textuelle donnée. Des itérations ultérieures, comme *ProlificDreamer* (Wang et al., 2023) [35], ont affiné ce processus via le *Variational Score Distillation* (VSD) pour améliorer la fidélité géométrique et la résolution des textures. Ces approches permettent d'envisager des pipelines de "texte-vers-environnement", où la description sémantique d'une scène suffit à instancier un cadre de simulation complet et physiquement cohérent.

#### 4.1.3 . Injection 2 : représentation des phénomènes physiques

L'objectif de cette seconde injection est de substituer ou d'accélérer les solveurs numériques traditionnels (Éléments Finis, Volumes Finis) dont la complexité calculatoire limite les applications temps réel. L'état de l'art s'articule autour de la manière dont la connaissance physique est intégrée dans le modèle d'apprentissage. Nous distinguons trois niveaux d'intégration, allant de l'apprentissage pur par les données à l'intégration structurelle des lois physiques.

**Apprentissage par Observation (Data-Driven)** Le premier niveau considère le simulateur comme une "boîte noire" dont il faut approximer la fonction de transfert à partir d'observations. L'IA apprend ici les corrélations spatio-temporelles sans connaissance explicite des équations sous-jacentes. Les Graph Neural Networks (GNN) se sont imposés comme l'architecture de référence pour cette tâche, notamment pour les systèmes lagrangiens (particules). Les travaux sur les *Graph Network-based Simulators* (GNS) [25] démontrent une capacité remarquable à prédire la dynamique de fluides et de solides déformables en modélisant les interactions locales par passage de messages. Bien que très rapides à l'inférence, ces modèles souffrent d'un manque de garanties physiques : sans contrainte explicite, ils peuvent violer les lois de conservation (masse, énergie) et dériver sur de longues horizons temporels.

**Apprentissage contraint par les Équations (Physics-Informed)** Pour pallier le manque de robustesse physique et la dépendance aux données, une seconde approche intègre les Équations aux Dérivées Partielles (EDP) directement dans l'optimisation. C'est le paradigme des Physics-Informed Neural Networks (PINNs) [22]. Ici, le réseau de neurones agit comme un approximateur universel de la solution, et sa fonction de coût inclut les résidus de l'équation physique (ex : Navier-Stokes). Cette méthode permet de s'affranchir partiellement ou totalement de données d'étiquetage (apprentissage non supervisé par la physique). Cependant, les PINNs font face à des défis d'optimisation majeurs (paysage de perte complexe) lorsqu'ils sont confrontés à des dynamiques multi-échelles ou chaotiques.

**Apprentissage structuré par la Physique (Inductive Bias)** Le troisième niveau d'intégration cherche à inscrire les lois physiques non plus dans la fonction de perte (contrainte douce), mais dans l'architecture même du réseau (contrainte dure ou biais inductif). D'une part, les Hamiltonian Neural Networks (HNN) [15] imposent une structure symplectique au réseau. Au lieu d'apprendre directement les accélérations, le réseau apprend l'Hamiltonien (l'énergie totale) du système, garantissant par construction la conservation de l'énergie et la réversibilité temporelle, ce qui est crucial pour la stabilité des simulations orbitales ou mécaniques sur le très long terme. D'autre part, les Fourier Neural Operators (FNO) [14] exploitent la structure spectrale des solutions d'EDP. En apprenant l'opérateur intégral dans l'espace de Fourier, ils acquièrent une propriété d'invariance à la discrétisation (zero-shot super-resolution), permettant de prédire la physique à des résolutions arbitraires, une propriété structurelle absente des CNN ou MLP classiques.

#### 4.1.4 . Injection 3 : interaction et adaptation décisionnelle

Cette dernière dimension transforme l'environnement numérique d'un cadre passif en un écosystème réactif et adaptatif. L'objectif est d'enrichir la dynamique interactionnelle pour confronter le système sous test à des situations d'une complexité réaliste, impossible à coder manuellement via des scénarios déterministes.

**L'environnement peuplé d'agents apprenants (IA comme Acteur)** La première contribution de l'IA est le remplacement des entités scriptées (PNJ, trafic, adversaires) par des agents autonomes pilotés par des politiques neuronales. Contrairement aux machines à états finis classiques, prévisibles et limitées, ces agents sont entraînés via l'Apprentissage par Renforcement Multi-Agents (MARL) ou des mécanismes de Self-Play [27]. Cela permet de peupler le VE d'adversaires ou de collaborateurs capables de stratégies émergentes et optimales. L'exemple du défi DARPA AlphaDogfight (2020), où des agents IA ont développé des manœuvres de combat aérien surclassant les experts humains, illustre comment l'injection d'agents apprenants permet de soumettre le système testé à des niveaux de difficulté et de réalisme inatteignables par des méthodes heuristiques [2]. Ici, l'environnement devient "intelligent" car ses composantes actives s'adaptent au comportement de l'utilisateur ou du système validé.

**L'environnement comme générateur de curriculum (IA comme Superviseur)** La seconde contribution concerne le pilotage des paramètres de la simulation par des algorithmes d'optimisation ou évolutionnaires. Au-delà du simple Domain Randomization aléatoire [32], qui manque de direction, l'IA est utilisée pour structurer activement l'apprentissage : c'est l'Apprentissage de Curriculum Automatique (Automatic Curriculum Learning). Des méthodes comme POET (Paired Open-Ended Trailblazer) utilisent des algorithmes évolutionnaires pour co-générer l'environnement en même temps que l'agent [34]. L'algorithme cherche spécifiquement à générer les configurations topologiques ou physiques (terrains accidentés, conditions météo limites) qui maximisent le progrès de l'agent, créant une "course à l'armement" entre la difficulté du monde et la compétence de l'agent. Dans ce cadre, les algorithmes évolutionnaires agissent comme une forme d'IA générative fonctionnelle, créant des scénarios pertinents et ciblés ("Edge cases") que le hasard seul ne produirait que rarement.

Ainsi, l'IA transforme le simulateur : d'un simple banc d'essai physique, il devient un partenaire d'entraînement actif, capable de générer des opposants redoutables et d'adapter sa propre complexité pour guider l'apprentissage.

#### 4.1.5 . Rapport à la problématique

La distinction fondamentale entre le jumeau numérique et l'environnement numérique réside donc dans le principe d'individualisation par les données et la nature du couplage à un actif physique. Le jumeau numérique, qu'il soit envisagé sous sa forme idéale de couplage bidirectionnel ou sous sa forme minimale de « Digital Shadow », se définit intrinsèquement comme l'avatar numérique d'une instance physique unique, tel le moteur d'avion portant un numéro de série spécifique ou une ligne de production particulière. Son essence et sa valeur opérationnelle sont indissociables du lien data continu avec son jumeau physique. En revanche, l'environnement numérique se conçoit comme une représentation générique d'une classe de systèmes, un modèle de cœur humain standard ou un simulateur de réseau routier type. Son essence réside dans la modélisation fidèle de comportements et de lois physiques au sein d'un cadre contrôlé

et reproductible. Par conséquent, et afin d'éviter toute ambiguïté terminologique, ce mémoire utilise de manière exclusive et justifiée le terme d'environnement numérique pour désigner le cadre de simulation générique qui constitue son objet d'étude central. Le système modélisé que nous analysons, à l'instar du simulateur de conduite CARLA [4], est un banc d'essai virtuel destiné au développement et à la validation algorithmique.

## 4.2 . IA générative

Dans le paysage contemporain de l'apprentissage profond, la définition de l'IA générative a évolué au-delà de la stricte opposition statistique entre modèles de densité et modèles discriminants. Là où un modèle classique condense l'information (classification, réduction de dimension), un modèle génératif apprend à construire des données de haute dimension, structurées spatialement ou temporellement, en capturant les dépendances complexes inhérentes au jeu d'entraînement. L'IA générative désigne aujourd'hui une classe d'architectures neuronales caractérisée par sa capacité de synthèse.

Un modèle est qualifié de génératif dès lors qu'il construit une donnée structurée en capturant la distribution de probabilité sous-jacente. L'objectif n'est pas simplement d'estimer une valeur locale, mais de bâtir une cohérence globale, respectant les corrélations intrinsèques du domaine d'apprentissage. Cette définition par la capacité constructive est particulièrement pertinente pour la modélisation de systèmes physiques, où la distinction entre discret et continu s'estompe.

Dans le contexte spécifique de l'accélération de simulation, nous nous intéressons particulièrement aux modèles génératifs conditionnels, capables de produire une sortie structurée complexe, tel un champ physique ou un état futur, correspondant à une condition initiale. Cette section explore l'évolution chronologique de ces architectures, depuis les approches opérant dans des espaces continus jusqu'aux paradigmes séquentiels discrets.

### 4.2.1 . L'approche probabiliste explicite : Les VAE (2013)

La première avancée significative dans l'apprentissage profond de distributions complexes fut l'introduction des Auto-encodeurs Variationnels (VAE). Contrairement aux auto-encodeurs classiques qui compressent l'information en un point déterministe de l'espace latent, les VAE imposent une structure probabiliste à cet espace, généralement sous la forme d'une distribution gaussienne multivariée. L'innovation majeure réside dans l'introduction de l'astuce de reparamétrisation (reparameterization trick), qui rend le processus d'échantillonnage différentiable et permet l'optimisation du modèle par descente de gradient en maximisant la borne inférieure de la vraisemblance (ELBO) [13]. Cette capacité à structurer l'espace latent est particulièrement pertinente pour les problèmes de simulation où une même condition initiale peut mener à plusieurs résultats possibles. C'est ce qu'ont démontré Sohn, Lee et Yan dans leur article sur les VAE Conditionnels (C-VAE), prouvant qu'il était possible de modéliser des sorties structurées multimodales en conditionnant la génération à la fois par une variable latente aléatoire et par une observation d'entrée [29]. Bien que théoriquement élégants, les VAE ont souffert historiquement d'une limitation qualitative, leur fonction de perte tendant à produire des résultats



lissés. Cependant, des développements récents ont redonné une pertinence majeure à cette famille, notamment via la quantification vectorielle de l'espace latent (VQ-VAE). Ces modèles discrets sont désormais au cœur d'architectures de pointe comme les World Models, où un agent apprend à "rêver" des futurs possibles dans un espace latent compact pour accélérer l'apprentissage par renforcement en robotique [23], [7].

#### **4.2.2 . La révolution antagoniste : Les GAN (2014)**

Pour répondre au manque de piqué et de réalisme des méthodes variationnelles, une rupture paradigmatique a été introduite avec les Réseaux Antagonistes Génératifs (GAN). Cette approche délaisse l'estimation explicite de la densité de probabilité au profit d'une méthode implicite fondée sur la théorie des jeux. Le processus d'apprentissage est modélisé comme un jeu minimax à somme nulle entre un générateur qui tente de créer des données indiscernables du réel, et un discriminateur qui tente de distinguer les échantillons générés des données d'entraînement [6]. Comme le soulignent les travaux théoriques sur les modèles implicites, cette formulation permet au générateur d'apprendre des statistiques d'ordre supérieur souvent ignorées par les méthodes classiques, s'affranchissant des contraintes de vraisemblance [17]. Dans le cadre de la "traduction" d'environnement, les variantes conditionnelles telles que l'architecture Pix2Pix se sont imposées pour transformer une représentation sémantique en une image photoréaliste, produisant des structures fines et des textures détaillées [11]. Si les GAN restent difficiles à stabiliser durant l'entraînement, ils ont démontré des capacités de généralisation spectaculaires au-delà de l'image statique. Des travaux comme tempoGAN ont par exemple appliqué ce principe à la mécanique des fluides, parvenant à super-résoudre des simulations volumétriques de fumée ou de liquide tout en garantissant une cohérence temporelle que les méthodes purement statistiques peinent à maintenir [36].

#### **4.2.3 . La génération par raffinement : Les Modèles de Diffusion (2020)**

La dernière vague d'innovation, qui définit une grande partie de l'état de l'art actuel, puise son inspiration dans la physique statistique hors équilibre. Les modèles de diffusion probabilistes proposent de construire la génération comme l'inversion d'un processus de destruction d'information. L'idée consiste à détruire progressivement la structure des données par l'ajout successif de bruit gaussien, puis d'entraîner un réseau de neurones à inverser ce processus temporel pour reconstruire la donnée originale étape par étape [28]. Ce concept a été porté à maturité avec les Denoising Diffusion Probabilistic Models (DDPM), qui offrent un compromis inédit : ils atteignent une qualité d'échantillonnage supérieure aux GAN tout en couvrant mieux la diversité de la distribution des données, évitant le problème d'effondrement de mode [10]. Bien que le processus itératif soit intrinsèquement lent, des méthodes d'échantillonnage accélérées (DDIM) ont rendu ces modèles exploitables en production [30]. Au-delà de la génération d'images 2D, ce paradigme est aujourd'hui le moteur de la génération d'actifs pour les environnements virtuels. Des approches comme DreamFusion utilisent un modèle de diffusion 2D pré-entraîné pour optimiser une représentation volumétrique (NeRF), permettant de générer des objets 3D complets et cohérents à partir d'une simple description textuelle, ouvrant la voie

à la création procédurale d'environnements physiques complexes [20].

#### **4.2.4 . Le paradigme séquentiel et l'Autorégression (2017-Présent)**

Enfin, une approche radicalement différente considère la génération comme une prédiction séquentielle discrète. Ce paradigme trouve ses racines dans les Réseaux de Neurones Récurrents (RNN), historiquement utilisés pour générer du texte ou des séries temporelles, mais limités par leur mémoire à court terme et leur séquentialité stricte [8]. La rupture fondamentale survient avec l'introduction de l'architecture Transformer et du mécanisme d'attention, qui permet de modéliser des dépendances à très long terme et de paralléliser le calcul [33]. L'évolution majeure de ce paradigme réside dans le concept de pré-entraînement génératif (GPT). Il a été démontré qu'un modèle entraîné massivement sur l'objectif simple de prédire le prochain élément d'une séquence acquiert une capacité de généralisation et de compréhension structurelle émergente [21]. Aujourd'hui, cette approche déborde largement du cadre du texte. Des architectures multimodales comme Gato ou les Vision Transformers (ViT) traitent les images ou les actions de contrôle robotique comme des séquences de tokens, unifiant ainsi la génération de contenu visuel et la prise de décision séquentielle au sein d'un même formalisme autorégressif. Cela positionne le traitement de séquence comme une méthode universelle pour la simulation, justifiant l'analyse détaillée des architectures séquentielles qui suivra [3], [24].

#### **4.2.5 . Rapport à la problématique**

Si le Traitement du Langage Naturel (NLP) opère sur des vocabulaires finis via des distributions catégorielles, la simulation numérique opère souvent dans des espaces métriques continus. Dans ce contexte, une architecture générative ne sélectionne pas un symbole, mais prédit directement les coordonnées d'un état dans un espace vectoriel continu  $\mathbb{R}^n$ . Bien que ce processus s'apparente mathématiquement à une régression multivariée, il conserve la nature intrinsèque de la génération : le modèle doit bâtir, étape par étape, une cohérence globale.

## 5 - AVERTISSEMENT

La composition de la page de couverture doit être respectée pour la diffusion de la thèse sur [www.theses.fr](http://www.theses.fr) et pour le dépôt légal de la thèse, qui est obligatoire pour l'obtention du diplôme (cf. articles 24 et 25 de l'arrêté du 25 mai 2016 fixant le cadre national de la formation et les modalités conduisant à la délivrance du diplôme national de doctorat).

Les consignes et les recommandations ci-après ont pour objet d'assurer une **homogénéité graphique** pour toutes les thèses soutenues à l'université Paris-Saclay et de les rendre **immédiatement reconnaissables**.

Elles ont également pour objet de donner un cadre de référence permettant d'éviter qu'un lecteur futur puisse avoir des **doutes sur la conformité de la thèse ou du jury**. L'université reçoit régulièrement des demandes d'informations, au sujet de thèses, pour lesquelles il y a des questionnements sur la conformité du jury ou bien des incohérences entre les informations qui figurent sur la couverture de la thèse, d'une part, et les méta-données de la thèse visibles sur [www.theses.fr](http://www.theses.fr), d'autre part.

Il est rappelé que ces consignes et recommandations ne s'appliquent que pour le dépôt légal de la thèse et sa diffusion via le portail [www.theses.fr](http://www.theses.fr). **Ce canal de diffusion n'est pas exclusif**. D'autres formats de page de couverture peuvent être librement utilisés par les auteurs sur d'autres canaux de diffusion (par exemple : pour afficher le nom et le logo d'une organisation qui aurait co-financé la thèse et pour la diffusion au sein de cette organisation), à condition que les informations requises pour la citation complète de la thèse de doctorat figurent. C'est-à-dire : au minimum : nom et prénom de l'auteur, titre de la thèse, date, lieu et établissement de soutenance (université Paris-Saclay et le cas échéant un établissement partenaire en cas de cotutelle internationale de thèse), ainsi que le logo de l'université Paris-Saclay et le cas échéant d'une université étrangère partenaire en cas de cotutelle internationale de thèse.



## 6 - COMPOSITION GÉNÉRALE, CHARTE GRAPHIQUE

### 6.1 . COMPOSITION DU DOCUMENT

Les deux premières pages sont consacrées aux informations institutionnelles.

Une troisième page peut être ajoutée pour compléter les informations institutionnelles réglementaires des deux premières pages. Par exemple, pour donner des informations sur l'organisme d'accueil ou financeur et afficher leurs logos, pour décrire brièvement un cadre partenarial, pour fournir les noms de personnalités invitées à siéger aux côtés du Jury pour la soutenance, pour afficher le logo du laboratoire etc.

La page des remerciements est alors placée en 3<sup>e</sup> ou 4<sup>e</sup> page, selon qu'une 3<sup>e</sup> page a été ajoutée ou non pour apporter ces compléments d'informations.

### 6.2 . QUELS LOGOS FAIRE FIGURER ?

Il ne doit figurer sur la **page de couverture de thèse**, aucun autre logo que le **logo de l'université Paris-Saclay** et, en cas de cotutelle internationale de thèse, le logo de l'université partenaire étrangère qui délivre également le diplôme de doctorat pour cette thèse.

Il ne doit figurer sur la **seconde page**, aucun autre logo que le **logo de l'école doctorale**. Les logos institutionnels en vigueur de l'université Paris-Saclay et des écoles doctorales sont fournis au paragraphe 7.2.

Les autres logos, comme celui du laboratoire, d'une entreprise, d'une composante, d'un établissement-composante, d'une université membre associée, d'un organisme de recherche ou de toute autre organisation partenaire de la thèse, peuvent être regroupés dans une troisième page intérieure, avant la page des remerciements, mais ne doivent pas figurer pas sur les deux premières pages.

### 6.3 . POLICES DE CARACTÈRES ET COULEURS

Les polices de caractère à utiliser sont : Open Sans ou Segoe UI ou Tahoma ou Ebrima. Il ne faut utiliser qu'**une seule police de caractère**.

Sur les 3 premières pages, seules deux couleurs de police sont utilisées, noir et prune (R : 99 V : 0 B : 60). Dans le reste du document, vous pouvez utiliser d'autres couleurs de police, si nécessaire, en veillant à ce qu'elles appartiennent à la palette de couleurs de la charte graphique de l'université Paris-Saclay. D'autres nuances de couleurs peuvent être utilisées parmi

RVB 99 0 60	RVB 49 62 72	RVB 124 135 143	RVB 213 218 223
RVB 198 11 70	RVB 237 20 91	RVB 238 52 35	RVB 243 115 32
RVB 124 42 144	RVB 125 106 175	RVB 198 103 29	RVB 254 188 24
RVB 0 78 125	RVB 14 135 201	RVB 0 148 181	RVB 70 195 210
RVB 0 128 122	RVB 64 183 105	RVB 140 198 62	RVB 213 223 61

Figure 6.1 – Palette de couleurs de la charte graphique

les nuances de la palette de l'UPSaclay.

La [charte graphique de l'Université](#) peut être téléchargée sur l'intranet pour plus d'information.

Sur la couverture de la thèse, le **titre** est en police normale de taille 20, de couleur prune et la **traduction du titre** est en police normale de taille 12, de couleur noire et en italique. Si le titre et sa traduction sont très longs, la police peut éventuellement être réduite, mais sans descendre en dessous d'une police 14 pour le titre et d'une police 10 pour la traduction du titre.

## 7 - INFORMATIONS GÉNÉRALES SUR LA PAGE DE COUVERTURE

Les informations figurant sur la page de couverture de la thèse doivent être cohérentes avec le diplôme et avec les métadonnées de la thèse sur le portail nationale des thèses [www.theses.fr](http://www.theses.fr).

### 7.1 . TITRE DE LA THÈSE ET LANGUE(S)

Le **titre de la thèse** doit être fourni en **français** et en **anglais**. Par défaut, le titre est en français et la traduction du titre est en anglais. Cependant, lorsque la thèse est rédigée en anglais, le titre peut être fourni en anglais et la traduction en français.

Les affiliations (université de rattachement...) peuvent, le cas échéant, être fournies en anglais pour des membres étrangers du Jury. La langue par défaut restant le français.

Tous les autres éléments de la couverture de la thèse sont en français, les noms des entités (école doctorale, unité de recherche, référent etc.) ainsi que les titres des membres du jury (Professeur, Maître de Conférences etc.). Les correspondances entre titres étrangers et français peuvent être trouvées sur le site du ministère ([GALAXIE](http://galaxie.education.fr))<sup>1</sup>.

### 7.2 . SPÉCIALITÉ DE DOCTORAT

La spécialité de doctorat doit faire partie des spécialités pour lesquelles l'école doctorale est accréditée (en pratique : cela implique que vous devez pouvoir la sélectionner dans le menu déroulant des spécialités dans Adum).

La spécialité de doctorat retenue, via le menu déroulant dans Adum, sera celle qui figurera sur le diplôme.

Si votre spécialité n'apparaît pas, il faut contacter le directeur de votre école doctorale.

---

1. [https://www.galaxie.enseignementsup-recherche.gouv.fr/ensup/pdf/EC\\_pays\\_etrangers/Tableau\\_comparaison\\_au\\_26\\_septembre\\_2012.pdf](https://www.galaxie.enseignementsup-recherche.gouv.fr/ensup/pdf/EC_pays_etrangers/Tableau_comparaison_au_26_septembre_2012.pdf)

### 7.3 . UNITÉ DE RECHERCHE

L'unité de recherche dans laquelle la thèse a été préparée est précisée sur la couverture de la thèse. Le nom de l'unité est cité en respectant les règles de signature officielles, telles qu'elles ont été convenues entre les tutelles des unités de recherche liées à l'université Paris-Saclay.

**Pour les trouver** : il faut sélectionner votre unité de recherche via la barre de sélection depuis cette page web : <https://www.universite-paris-saclay.fr/fr/signature> et copier-coller l'adresse de l'unité de recherche sur la couverture de thèse. Puis mettre l'acronyme officiel en premier et le nom des tutelles ensuite, entre parenthèses, dans l'ordre où elles sont indiquées sur <https://www.universite-paris-saclay.fr/fr/signature>. Par exemple, pour IJCLab :

- Voici ce qu'on récupère par un copié-collé depuis l'adresse ci-dessus : « *Université Paris-Saclay, CNRS, IJCLab, 91405, Orsay, France* ».
- Voici comment faire la citation sur la couverture de thèse : « *IJCLab (Université Paris-Saclay, CNRS)* ».

Si la thèse a été préparée dans deux unités de recherche (travaux interdisciplinaires, cotutelle internationale, mobilité...) merci de citer les deux unités de recherche.

Si vous êtes doctorant de l'université Paris-Saclay mais ne trouvez pas votre unité dans la liste, votre unité ne fait probablement pas partie de l'université. Dans ce cas, et à défaut d'une recommandation commune entre l'université et votre unité, complétez la ligne "unité de recherche" de votre page de titre en suivant les recommandations de votre unité de recherche.

La mention de l'université Paris-Saclay comme établissement de soutenance de votre thèse sera automatique en utilisant le modèle de page de couverture de l'université Paris-Saclay.

### 7.4 . LE RÉFÉRENT

Les référents sont à choisir, en cohérence avec ce qui figure dans votre dossier d'inscription, parmi les composantes, établissements-composantes et universités membres associés de l'Université Paris-Saclay :

- Faculté de droit, économie et gestion,
- Faculté de médecine
- Faculté de pharmacie
- Faculté des sciences d'Orsay
- Faculté des sciences du sport
- AgroParisTech
- Institut d'Optique
- ENS Paris-Saclay
- CentraleSupélec
- Université de Versailles-Saint-Quentin-en-Yvelines



- Université d'Évry Val d'Essonne
- École Nationale d'Architecture de Versailles

## 7.5 . GRADUATE SCHOOL

La Graduate School est à choisir en cohérence avec votre sujet de thèse et ce qui figure dans votre dossier d'inscription, parmi la ou les Graduate Schools de l'Université Paris-Saclay de rattachement de votre école doctorale ou de votre pôle d'école doctorale :

- Biosphera
- Chimie
- Informatique et sciences du numérique
- Droit
- Économie - Management
- Géosciences, climat, environnement et planètes
- Humanités et Sciences du Patrimoine
- Life Sciences and Health
- Mathématiques
- Physique
- Santé et médicaments
- Santé publique
- Sciences de l'ingénierie et des systèmes
- Sociologie et Science Politique
- Sport, mouvement et facteurs humains

## 7.6 . ÉCOLE DOCTORALE

- n°127 : astronomie et astrophysique d'Île-de-France (AAIF)
- n°129 : sciences de l'environnement d'Île-de-France (SEIF)
- n°564 : physique en Île-de-France (PIF)
- n°566 : sciences du sport, de la motricité et du mouvement humain (SSMMH)
- n°567 : sciences du végétal : du gène à l'écosystème (SEVE)
- n°568 : signalisations et réseaux intégratifs en biologie (Biosigne)
- n°569 : innovation thérapeutique : du fondamental à l'appliqué (ITFA)
- n°570 : santé publique (EDSP)
- n°571 : sciences chimiques : molécules, matériaux, instrumentation et biosystèmes (2MIB)
- n°572 : ondes et matière (EDOM)
- n°573 : interfaces : matériaux, systèmes, usages (INTERFACES)
- n°574 : mathématiques Hadamard (EDMH)
- n°575 : electrical, optical, bio : physics and engineering (EOBE)
- n°576 : particules hadrons énergie et noyau : instrumentation, imagerie, cosmos et simulation (PHENIICS)
- n°577 : structure et dynamique des systèmes vivants (SDSV)

- n°579 : sciences mécaniques et énergétiques, matériaux et géosciences (SMEMaG)
- n°580 : sciences et technologies de l'information et de la communication (STIC)
- n°581 : agriculture, alimentation, biologie, environnement, santé (ABIES)
- n°582 : cancérologie : biologie - médecine - santé (CBMS)
- n°629 : Sciences sociales et humanités (SSH)
- n°630 : Droit, Économie, Management (DEM)

## 7.7 . LIEU ET DATE DE SOUTENANCE

Au moment de l'annonce de soutenance, le lieu et la date de soutenance, servent à donner au public toutes les informations nécessaires pour assister à la soutenance. Étant donné que les soutenances de doctorat doivent être publiques. Il faut donc une information détaillée permettant au public d'y accéder, précisant ainsi l'horaire de début de la soutenance, la salle, l'adresse physique en présentiel ou le lien d'accès à la salle virtuelle lorsque la soutenance se tient en visioconférence ou les deux.

En revanche, **pour la couverture de la thèse** et le dépôt légal de la thèse, le lieu et la date de soutenance ont une fonction « légale » : le lieu définit de quelle juridiction relève le dépôt légal de la thèse et la date est utile, par exemple pour définir l'antériorité ou la fin d'une période de confidentialité. L'information doit donc être donnée sous une forme beaucoup plus synthétique que dans l'annonce de soutenance.

Sur la couverture de la thèse, la date doit être fournie au format « **JJ Mois AAA** » et le lieu de soutenance est simplement la ville, la commune ou la communauté d'agglomérations où s'est tenue la soutenance. Lorsque la soutenance a eu lieu dans les locaux de l'université Paris-Saclay, le lieu à indiquer est celui de la communauté d'agglomérations où se trouve le siège de l'université Paris-Saclay, à savoir « **Paris-Saclay** », que la thèse ait eu lieu en présentiel ou en visioconférence.

Exemple : Thèse soutenue à Paris-Saclay, le 10 Mars 2021.

## 8 - CIVILITÉ, FÉMINISATION DES TITRES ET FONCTIONS

Il est recommandé de ne pas indiquer les civilités (Madame / Monsieur) ni pour le docteur ou la docteure, ni pour les membres du Jury ou de l'équipe d'encadrement.

Toutefois, si cette recommandation n'était pas suivie, il faudrait alors assurer l'homogénéité. La civilité devrait alors être précisée pour **toutes les personnes** qui figurent sur la couverture (docteur.e, membres du Jury ou de l'équipe d'encadrement) en utilisant les **mêmes conventions** pour tous (Madame / Monsieur ou Mme / M.)

Il est recommandé de féminiser les titres des membres du Jury ou de l'équipe d'encadrement (Professeur / Professeure, Maître ou Maîtresse de conférences etc.) ainsi que les fonctions tenues dans le Jury (examineur / examinatrice ou Présidente / Présidente).

Pour « rapporteur », la forme féminine n'est pas recommandée faute de stabilisation. Si la personne concernée souhaitait la forme féminine, il faudrait alors lui demander de préciser la forme (« rapporteure » ou « rapporteuse »?) qu'elle préfère voir figurer sur la couverture.



## 9 - PRÉSENTATION DE LA DIRECTION DE LA THÈSE OU DE L'ÉQUIPE D'ENCADREMENT

Toutes les informations sur la direction de la thèse et l'équipe d'encadrement sont précisées sur la couverture de thèse (par exemple : directeur ou directrice de thèse, co-directeur ou codirectrice de thèse, co-encadrant ou co-encadrante, le cas échéant tuteur ou tutrice ou superviseur en entreprise).

Il faut également faire figurer lisiblement, à ce niveau, leur rôle vis-à-vis du doctorant ou de la doctorante et dans la préparation de la thèse.

Le directeur de thèse ou la directrice de thèse est cité en premier et est suivi, le cas échéant, des autres membres de l'équipe d'encadrement de la thèse, co-directeur ou co-directrice par ordre alphabétique puis des co-encadrantes et co-encadrantes par ordre alphabétique, puis tuteur ou tutrices par ordre alphabétique.

Le directeur ou la directrice de thèse et toute autre personne ayant participé à la direction scientifique des travaux et à l'encadrement du doctorant ou de la doctorante ne prend pas part à la décision de Jury de soutenance de doctorat. Ils et elles ne sont ni président, ni rapporteurs, ni examinateurs dans le Jury. Aucun membre de l'équipe d'encadrement de fait partie des membres du Jury avec voix délibérative.

Puisqu'ils et elles n'apparaissent pas via le Jury, il est essentiel que leur rôle soit précisé clairement et lisiblement, sur la couverture de la thèse et sur [www.theses.fr](http://www.theses.fr) pour leur rôle dans l'équipe de direction de la thèse. Les autres personnes qui ont pu contribuer significativement à la thèse sans faire partie de l'équipe d'encadrement, ni du Jury, sont signalées dans la page des remerciements.



## 10 - COMPOSITION DU JURY

La soutenance de la thèse est une évaluation. Les travaux de recherche de doctorat devant être originaux à l'échelle internationale, le Jury est composé sur mesure pour chaque doctorant.e et chaque thèse de doctorat. La composition du Jury est essentielle, le doctorat est délivré par l'université, sous condition du dépôt légal de la thèse, sur avis conforme du Jury. **Le Jury est garant de la qualité de la thèse.**

Pour chacun des membres du Jury, il faut préciser le **titre**, l'**affiliation** et la **fonction dans le jury** sur la page de couverture.

### 10.1 . A QUOI SERVENT CES INFORMATIONS ?

Ces informations doivent permettre, au premier regard, de vérifier la **conformité de la composition** du Jury :

- sa **légitimité** académique pour se prononcer sur l'obtention du plus haut diplôme universitaire, le doctorat (le jury comprend au moins la moitié de professeurs et assimilés et, sauf dérogation, les membres du Jury sont tous eux-mêmes docteurs).
- sa capacité à se prononcer en toute **indépendance** (au moins la moitié d'externes, à l'établissement de soutenance, à l'école doctorale, à l'équipe d'encadrement, au projet doctoral).

### 10.2 . LÉGITIMITÉ ACADÉMIQUE

Les **titres** des membres du Jury permettent de vérifier **qu'au moins la moitié des membres du Jury est professeur** des universités ou assimilé.

Les libellés exacts des titres français assimilés aux professeurs des universités (au moins la moitié du Jury) sont disponibles sur [legifrance](https://www.legifrance.gouv.fr/).

Le **président du Jury** est obligatoirement professeur des universités ou assimilé<sup>1</sup>.

---

1. **Arrêté du 15 juin 1992** fixant la liste des corps de fonctionnaires assimilés aux professeurs des universités et aux maîtres de conférences pour la désignation des membres du Conseil national des universités : <https://www.legifrance.gouv.fr/affichTexte.do?cidTexte=LEGITEXT000019860291>

**Arrêté du 10 février 2011** relatif à la grille d'équivalence des titres, travaux et fonctions des enseignants-chercheurs mentionnée aux articles 22 et 43 du décret n° 84-431 du 6 juin 1984 fixant les dispositions statutaires communes applicables aux enseignants-chercheurs et portant statut particulier du corps des professeurs des universités et du corps des maîtres de conférences : [https://www.galaxie.enseignementsup-recherche.gouv.fr/ensup/pdf/EC\\_pays\\_etrangers/Tableau\\_comparaison\\_au\\_26\\_septembre\\_2012.pdf](https://www.galaxie.enseignementsup-recherche.gouv.fr/ensup/pdf/EC_pays_etrangers/Tableau_comparaison_au_26_septembre_2012.pdf)

Si l'un des rapporteurs n'était pas professeur des universités ou assimilé, il faudrait alors préciser, en plus, qu'il dispose bien de l'HDR (par exemple : Maître de conférences, HDR).

### 10.3 . INDÉPENDANCE

**Les affiliations** permettent de vérifier que le Jury est bien en **majorité externe** à l'établissement de soutenance, à l'école doctorale et à l'équipe d'encadrement. Pour cela, le nom ou l'acronyme du laboratoire ne suffit pas, en revanche, le nom de l'université ou de l'établissement délivrant le doctorat de rattachement du membre du jury suffit. Il n'est pas utile de préciser certains détails comme l'adresse postale complète ou le pays.

Exemple d'affiliation inadaptée car ambiguë : « IJCLab »

Lorsque le membre du jury est un chercheur d'un organisme national, fournir le nom de son organisme de rattachement ne suffit pas pour juger de son extériorité (CNRS par exemple). Dans ce cas-là ou dans d'autres cas où il y aurait une incertitude de cette nature, susceptible de susciter des interrogations sur le fait qu'au moins la moitié des membres du Jury est externe, il est alors demandé de préciser, en plus, l'université ou l'établissement où ce chercheur inscrit habituellement ses propres doctorants.

*Exemple d'affiliation inadaptée car ambiguë : « CNRS »*

Exemple d'affiliation adaptée : « CNRS, Université de Toulouse »

Lorsqu'il s'agit d'une entreprise ou d'une fondation ou d'une organisation qui n'est pas en lien direct avec un établissement d'enseignement supérieur pour l'inscription de doctorants, il faut alors le préciser.

*Par exemple : « Saint Gobain recherche, entreprise »*

*Par exemple : « Moveo, Pôle de compétitivité »*



## **10.4 . FONCTION DANS LE JURY ET ORDRE DE CITATION**

**La fonction dans le Jury** de chaque membre du Jury doit également être précisée sur la page de couverture.

Les fonctions possibles dans un Jury sont : président(e), examinateur ou examinatrice, rapporteur et directeur ou directrice de thèse.

### **10.4.1 . Ordre de citation**

Le président du Jury est le premier de la liste. Il est immédiatement suivi des deux rapporteurs dans l'ordre alphabétique, puis des autres examinateurs dans l'ordre alphabétique.

Un membre du Jury peut avoir deux fonctions dans le Jury (par ex. rapporteur & examinateur).

### **10.4.2 . Les rapporteurs**

Les rapporteurs participent à l'évaluation de la thèse et figurent donc sur la couverture de thèse, qu'ils soient présents ou non le jour de la soutenance.

**Si un rapporteur était absent le jour de la soutenance**, il figurerait alors en tant que rapporteur seulement, sinon il figure à la fois en tant que rapporteur & examinateur. Lorsqu'un membre du Jury autre qu'un rapporteur, n'a pas pu participer au Jury de soutenance, physiquement ou bien en visioconférence, son nom ne figure pas sur la page de couverture de la thèse. Dans ce cas, il faut veiller à ce que la composition du Jury reste conforme, malgré l'absence du membre du Jury désigné. Cela peut demander de faire passer un membre interne en invité, par exemple.



## 11 - BIEN CITER SES SOURCES

La citation des sources fait partie intégrante du travail scientifique et participe de sa qualité et de son intégrité.

### 11.1 . S'INFORMER SUR LE PLAGIAT

Des mauvaises pratiques de citation peuvent conduire, même sans le vouloir, au plagiat. Le copier/coller, la paraphrase, la réutilisation d'images ou d'idées sans citer la source sont des situations de plagiat (n'hésitez pas à regarder cette courte vidéo sur les différentes formes de plagiat, volontaires ou non : <https://infotrack.unige.ch/comment-reconnaitre-les-cas-de-plagiat>)

Chaque discipline possède ses propres normes en termes de citation des sources. Renseignez-vous auprès de vos pairs pour connaître le style bibliographique et le style de citation à privilégier. Nous vous encourageons vivement à utiliser un logiciel de gestion bibliographique tel que Zotero. Vous pouvez retrouver des supports de formation à ce logiciel dans l'espace eCampus Doctorat, ouvert à tou-te-s sur auto-inscription : <https://ecampus.paris-saclay.fr/course/view.php?id=36678>

### 11.2 . LES IMAGES

Vous pouvez réutiliser dans votre thèse des images provenant d'articles ou de livres protégés par un copyright. Cela relève en effet de l'exception pédagogique, une des exceptions au droit d'auteur. Attention cependant, vous ne pouvez pas faire ce que vous voulez de cette image ! La loi vous autorise à inclure jusqu'à 20 images (en 720 dpi) sans demander d'autorisation à l'auteur. En revanche, une autorisation est nécessaire à partir de la 21<sup>e</sup> image. Les sources des images doivent être mentionnées et aucune modification n'est autorisée.

Pour une présentation détaillée des différents cas d'utilisation d'images dans les thèses et les travaux universitaires, voir : <https://ethiquedroit.hypotheses.org/2947>

### 11.3 . ARTICLES JOINTS A LA THÈSE

Vous pouvez joindre vos articles à votre thèse. Toutefois, si votre thèse est diffusée en ligne (tout de suite après la soutenance, après un embargo ou après une période de confidentialité), il convient de s'assurer que vous respectez bien les politiques des éditeurs. En effet, tous n'autorisent pas la diffusion en accès libre de la version éditeur des articles. Utilisez [Sherpa Romeo](#) pour connaître la politique des éditeurs.

Selon la [Loi pour une république numérique](#), si votre recherche est financée à au moins 50% par des fonds publics français, vous avez le droit, en tant qu'auteur, de diffuser la version acceptée de l'article (mais sans la mise en pages de l'éditeur) au bout de 6 mois après publication pour les articles en sciences, techniques et médecine et 12 mois pour les articles en sciences humaines et sociales. Et ce quelque soit la politique éditoriale de l'éditeur.

Pour plus d'informations sur cette question, consultez la section « Déposer dans une archive ouverte » du [Passeport pour la science ouverte](#).

## 12 - DÉPOSER ET DIFFUSER SA THÈSE

La thèse fait l'objet d'un dépôt légal, en deux étapes, avant la remise du manuscrit aux rapporteurs et après la soutenance, qui protège le droit d'auteur du docteur.

Elle fait ensuite l'objet d'une diffusion sur le portail national des thèses [www.theses.fr](http://www.theses.fr) et le portail européen des thèses [DART-Europe](http://www.dart-europe.eu), sauf si la thèse présente un caractère confidentiel avéré.

### 12.1 . LES RESSOURCES A CONSULTER

- [Je publie, Quels sont mes droits ?](#)
- Le cadre réglementaire du [dépôt légal](#) sur Légifrance

### 12.2 . LES DÉMARCHES

Retrouvez le détail des démarches du dépôt de thèse dans cette [fiche explicative](#)

Si la thèse présente un caractère confidentiel avéré, le classement confidentiel de la thèse et, si nécessaire, une dérogation au caractère public de la soutenance (huis-clos) peuvent être [demandés au chef d'établissement](#).



## 13 - ANNEXE : LES LOGOS INSTITUTIONNELS

### 13.1 . LE LOGO DE L'UNIVERSITÉ PARIS-SACLAY



### 13.2 . LOGOS, NUMÉROS D'ACCRÉDITATION ET DÉNOMINATIONS DES ÉCOLES DOCTORALES

◆ n°127 : astronomie et astrophysique d'Île-de-France (AAIF)



◆ n°129 : sciences de l'environnement d'Île-de-France (SEIF)



◆ n°564 : physique en Île-de-France (PIF)



◆ n°566 : sciences du sport, de la motricité et du mouvement humain (SSMMH)



◆ n°567 : sciences du végétal : du gène à l'écosystème (SEVE)



**ÉCOLE DOCTORALE**

Sciences du végétal :  
du gène à l'écosystème  
(SEVE)

◆ n°568 : signalisations et réseaux intégratifs en biologie (Biosigne)



**ÉCOLE DOCTORALE**

Signalisations et réseaux  
intégratifs en biologie  
(BIOSIGNE)

◆ n°569 : innovation thérapeutique : du fondamental à l'appliqué (ITFA)



**ÉCOLE DOCTORALE**

Innovation thérapeutique  
du fondamental à l'appliqué  
(ITFA)

◆ n°570 : santé publique (EDSP)



**ÉCOLE DOCTORALE**

Santé Publique  
(EDSP)

◆ n°571 : sciences chimiques : molécules, matériaux, instrumentation et bio-systèmes (2MIB)



**ÉCOLE DOCTORALE**

Sciences Chimiques: Molécules,  
Matériaux, Instrumentation  
et Biosystèmes (2MIB)

◆ n°572 : ondes et matière (EDOM)



**ÉCOLE DOCTORALE**

Ondes et matière  
(EDOM)



◆ n°573 : interfaces : matériaux, systèmes, usages (INTERFACES)



**ÉCOLE DOCTORALE**

Interfaces:  
matériaux, systèmes, usages

◆ n°574 : mathématiques Hadamard (EDMH)



**ÉCOLE DOCTORALE**

de mathématiques  
Hadamard (EDMH)

◆ n°575 : electrical, optical, bio : physics and engineering (EOBE)



**ÉCOLE DOCTORALE**

Physique et ingénierie:  
Electrons, Photons,  
Sciences du vivant (EOBE)

◆ n°576 : particules hadrons énergie et noyau : instrumentation, imagerie, cosmos et simulation (PHENIICS)



**ÉCOLE DOCTORALE**

Particules, hadrons, énergie et noyau:  
instrumentation, imagerie, cosmos  
et simulation (PHENIICS)

◆ n°577 : structure et dynamique des systèmes vivants (SDSV)



**ÉCOLE DOCTORALE**

Structure et dynamique  
des systèmes vivants  
(SDSV)

◆ n°579 : sciences mécaniques et énergétiques, matériaux et géosciences (SMEMaG)



**ÉCOLE DOCTORALE**

Sciences mécaniques et  
énergétiques, matériaux  
et géosciences (SMEMAG)

◆ n°580 : sciences et technologies de l'information et de la communication (STIC)



**ÉCOLE DOCTORALE**

Sciences et technologies  
de l'information et de  
la communication (STIC)

◆ n°581 : agriculture, alimentation, biologie, environnement, santé (ABIES)



**ÉCOLE DOCTORALE**

Agriculture, alimentation,  
biologie, environnement,  
santé (ABIES)

◆ n°582 : cancérologie : biologie - médecine - santé (CBMS)



**ÉCOLE DOCTORALE**

Cancérologie : biologie -  
médecine - santé (CBMS)

◆ n°629 : Sciences sociales et humanités (SSH)



**ÉCOLE DOCTORALE**

Sciences Sociales  
et Humanités (SSH)

◆ n°630 : Droit, Économie, Management (DEM)



**ÉCOLE DOCTORALE**

Droit, Économie,  
Management (DEM)

## Bibliographie

- [1] Greg Brockman et al. *OpenAI Gym*. 5 juin 2016. doi : [10.48550/arXiv.1606.01540](https://doi.org/10.48550/arXiv.1606.01540). arXiv : [1606.01540\[cs\]](https://arxiv.org/abs/1606.01540). url : <http://arxiv.org/abs/1606.01540> (visité le 21/11/2025).
- [2] Christopher R DeMay et al. "AlphaDogfight Trials : Bringing Autonomy to Air Combat". In : *Johns Hopkins APL Technical Digest* 36.2 (2022).
- [3] Alexey Dosovitskiy et al. *An Image is Worth 16x16 Words : Transformers for Image Recognition at Scale*. 3 juin 2021. doi : [10.48550/arXiv.2010.11929](https://doi.org/10.48550/arXiv.2010.11929). arXiv : [2010.11929\[cs\]](https://arxiv.org/abs/2010.11929). url : <http://arxiv.org/abs/2010.11929> (visité le 25/11/2025).
- [4] Alexey Dosovitskiy et al. *CARLA : An Open Urban Driving Simulator*. 10 nov. 2017. doi : [10.48550/arXiv.1711.03938](https://doi.org/10.48550/arXiv.1711.03938). arXiv : [1711.03938\[cs\]](https://arxiv.org/abs/1711.03938). url : <http://arxiv.org/abs/1711.03938> (visité le 20/11/2025).
- [5] Peter Fritzs . "Principles of Object-Oriented Modeling and Simulation with Modelica". In : ().
- [6] *Generative adversarial networks | Communications of the ACM*. url : <https://dl.acm.org/doi/abs/10.1145/3422622> (visité le 25/11/2025).
- [7] Edmund Goodman. "World Models - David Ha, J rgen Schmidhuber". In : ().
- [8] Alex Graves. *Generating Sequences With Recurrent Neural Networks*. arXiv.org. 4 ao t 2013. url : <https://arxiv.org/abs/1308.0850v5> (visité le 25/11/2025).
- [9] Michael Grieves. "Digital Twin : Manufacturing Excellence through Virtual Factory Replication". In : (1<sup>er</sup> mars 2015).
- [10] Jonathan Ho, Ajay Jain et Pieter Abbeel. "Denoising Diffusion Probabilistic Models". In : *Advances in Neural Information Processing Systems*. T. 33. Curran Associates, Inc., 2020, p. 6840-6851. url : <https://proceedings.neurips.cc/paper/2020/hash/4c5bcfec8584af0d967f1ab101Abstract.html> (visité le 25/11/2025).

- [11] Phillip Isola et al. "Image-To-Image Translation With Conditional Adversarial Networks". In : Proceedings of the IEEE Conference on Computer Vision and Pattern Recognition. 2017, p. 1125-1134. url : [https://openaccess.thecvf.com/content\\_cvpr\\_2017/html/Isola\\_Image-To-Image\\_Translation\\_With\\_CVPR\\_2017\\_paper.html](https://openaccess.thecvf.com/content_cvpr_2017/html/Isola_Image-To-Image_Translation_With_CVPR_2017_paper.html) (visité le 25/11/2025).
- [12] Bernhard Kerbl et al. "3D Gaussian Splatting for Real-Time Radiance Field Rendering". In : *ACM Trans. Graph.* 42.4 (26 juill. 2023), 139:1-139:14. issn : 0730-0301. doi : [10.1145/3592433](https://doi.org/10.1145/3592433). url : <https://dl.acm.org/doi/10.1145/3592433> (visité le 21/11/2025).
- [13] Diederik P. Kingma et Max Welling. *Auto-Encoding Variational Bayes*. 10 déc. 2022. doi : [10.48550/arXiv.1312.6114](https://arxiv.org/abs/1312.6114). arXiv : [1312.6114\[stat\]](https://arxiv.org/abs/1312.6114). url : <http://arxiv.org/abs/1312.6114> (visité le 25/11/2025).
- [14] Zongyi Li et al. *Fourier Neural Operator for Parametric Partial Differential Equations*. 17 mai 2021. doi : [10.48550/arXiv.2010.08895](https://arxiv.org/abs/2010.08895). arXiv : [2010.08895\[cs\]](https://arxiv.org/abs/2010.08895). url : <http://arxiv.org/abs/2010.08895> (visité le 21/11/2025).
- [15] Marius Merkle. "Hamiltonian Neural Networks". In : ().
- [16] Ben Mildenhall et al. "NeRF : representing scenes as neural radiance fields for view synthesis". In : *Commun. ACM* 65.1 (17 déc. 2021), p. 99-106. issn : 0001-0782. doi : [10.1145/3503250](https://doi.org/10.1145/3503250). url : <https://dl.acm.org/doi/10.1145/3503250> (visité le 21/11/2025).
- [17] Shakir Mohamed et Balaji Lakshminarayanan. *Learning in Implicit Generative Models*. 27 fév. 2017. doi : [10.48550/arXiv.1610.03483](https://arxiv.org/abs/1610.03483). arXiv : [1610.03483\[stat\]](https://arxiv.org/abs/1610.03483). url : <http://arxiv.org/abs/1610.03483> (visité le 25/11/2025).
- [18] Thomas Müller et al. "Instant neural graphics primitives with a multiresolution hash encoding". In : *ACM Transactions on Graphics* 41.4 (juill. 2022), p. 1-15. issn : 0730-0301, 1557-7368. doi : [10.1145/3528223.3530127](https://doi.org/10.1145/3528223.3530127). url : <https://dl.acm.org/doi/10.1145/3528223.3530127> (visité le 21/11/2025).
- [19] Elisa Negri, Luca Fumagalli et Marco Macchi. "A Review of the Roles of Digital Twin in CPS-based Production Systems". In : *Procedia Manufacturing*. 27th International Conference on Flexible Automation and Intelligent Manufacturing, FAIM2017, 27-30 June 2017, Modena, Italy 11 (1<sup>er</sup> jan. 2017), p. 939-948. issn : 2351-9789. doi : [10.1016/j.promfg.2017.07.198](https://www.sciencedirect.com/science/article/pii/S2351978917304067). url : <https://www.sciencedirect.com/science/article/pii/S2351978917304067> (visité le 20/11/2025).

- [20] Ben Poole et al. *DreamFusion : Text-to-3D using 2D Diffusion*. 29 sept. 2022. doi : [10.48550/arXiv.2209.14988](https://doi.org/10.48550/arXiv.2209.14988). arXiv : 2209.14988[cs]. url : <http://arxiv.org/abs/2209.14988> (visité le 21/11/2025).
- [21] Alec Radford et al. "Improving Language Understanding by Generative Pre-Training". In : ().
- [22] M. Raissi, P. Perdikaris et G.E. Karniadakis. "Physics-informed neural networks : A deep learning framework for solving forward and inverse problems involving nonlinear partial differential equations". In : *Journal of Computational Physics* 378 (f v. 2019), p. 686-707. issn : 00219991. doi : [10.1016/j.jcp.2018.10.045](https://doi.org/10.1016/j.jcp.2018.10.045). url : <https://linkinghub.elsevier.com/retrieve/pii/S0021999118307125> (visité le 13/11/2025).
- [23] Ali Razavi, Aaron van den Oord et Oriol Vinyals. "Generating Diverse High-Fidelity Images with VQ-VAE-2". In : *Advances in Neural Information Processing Systems*. T. 32. Curran Associates, Inc., 2019. url : <https://proceedings.neurips.cc/paper/2019/hash/5f8e2fa1718d1bbcadf1cd9c7a54fb8c-Abstract.html> (visité le 25/11/2025).
- [24] Scott Reed et al. *A Generalist Agent*. arXiv.org. 12 mai 2022. url : <https://arxiv.org/abs/2205.06175v3> (visité le 25/11/2025).
- [25] Alvaro Sanchez-Gonzalez et al. *Learning to Simulate Complex Physics with Graph Networks*. 15 sept. 2020. doi : [10.48550/arXiv.2002.09405](https://doi.org/10.48550/arXiv.2002.09405). arXiv : 2002.09405[cs]. url : <http://arxiv.org/abs/2002.09405> (visité le 13/11/2025).
- [26] William R. Sherman et Alan B. Craig. *Understanding Virtual Reality : Interface, Application, and Design*. San Francisco, CA, USA : Morgan Kaufmann Publishers Inc., ao t 2002. 608 p. isbn : 978-0-08-052009-4.
- [27] David Silver et al. "Mastering the game of Go without human knowledge". In : *Nature* 550.7676 (oct. 2017). Publisher : Nature Publishing Group, p. 354-359. issn : 1476-4687. doi : [10.1038/nature24270](https://doi.org/10.1038/nature24270). url : <https://www.nature.com/articles/nature24270> (visité le 21/11/2025).
- [28] Jascha Sohl-Dickstein et al. "Deep Unsupervised Learning using Nonequilibrium Thermodynamics". In : *Proceedings of the 32nd International Conference on Machine Learning*. International Conference on Machine Learning. ISSN : 1938-7228. PMLR, 1 r juin 2015, p. 2256-2265. url : <https://proceedings.mlr.press/v37/sohl-dickstein15.html> (visité le 25/11/2025).

- [29] Kihyuk Sohn, Honglak Lee et Xinchun Yan. "Learning Structured Output Representation using Deep Conditional Generative Models". In : *Advances in Neural Information Processing Systems*. T. 28. Curran Associates, Inc., 2015. url : <https://proceedings.neurips.cc/paper/2015/hash/8d55a249e6baa5c06772297520da2051-Abstract.html> (visité le 25/11/2025).
- [30] Jiaming Song, Chenlin Meng et Stefano Ermon. *Denoising Diffusion Implicit Models*. arXiv.org. 6 oct. 2020. url : <https://arxiv.org/abs/2010.02502v4> (visité le 25/11/2025).
- [31] Fei Tao et al. "Digital Twin in Industry : State-of-the-Art". In : *IEEE Transactions on Industrial Informatics* 15.4 (avr. 2019), p. 2405-2415. issn : 1941-0050. doi : 10.1109/TII.2018.2873186. url : <https://ieeexplore.ieee.org/document/8477101> (visité le 20/11/2025).
- [32] Josh Tobin et al. "Domain randomization for transferring deep neural networks from simulation to the real world". In : *2017 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS)*. 2017 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS). ISSN : 2153-0866. Sept. 2017, p. 23-30. doi : 10.1109/IROS.2017.8202133. url : <https://ieeexplore.ieee.org/abstract/document/8202133> (visité le 21/11/2025).
- [33] Ashish Vaswani et al. "Attention is All you Need". In : *Advances in Neural Information Processing Systems*. T. 30. Curran Associates, Inc., 2017. url : <https://proceedings.neurips.cc/paper/2017/hash/3f5ee243547dee91fbd053c1c4a845aa-Abstract.html> (visité le 25/11/2025).
- [34] Rui Wang et al. *Paired Open-Ended Trailblazer (POET) : Endlessly Generating Increasingly Complex and Diverse Learning Environments and Their Solutions*. 21 fév. 2019. doi : 10.48550/arXiv.1901.01753. arXiv : 1901.01753[cs]. url : <http://arxiv.org/abs/1901.01753> (visité le 21/11/2025).
- [35] Zhengyi Wang et al. "ProlificDreamer : High-Fidelity and Diverse Text-to-3D Generation with Variational Score Distillation". In : ().
- [36] You Xie et al. "tempoGAN : a temporally coherent, volumetric GAN for super-resolution fluid flow". In : *ACM Trans. Graph.* 37.4 (30 juill. 2018), 95 :1-95 :15. issn : 0730-0301. doi : 10.1145/3197517.3201304. url : <https://doi.org/10.1145/3197517.3201304> (visité le 25/11/2025).