



Université
de Toulouse

THÈSE

En vue de l'obtention du

DOCTORAT DE L'UNIVERSITÉ DE TOULOUSE

Délivré par :

Université Toulouse 3 Paul Sabatier (UT3 Paul Sabatier)

Présentée et soutenue par :

Maximilien Naveau

Le 28/09/2016

Titre :

ADVANCED HUMAN INSPIRED WALKING STRATEGIES FOR HUMANOID ROBOTS

EDSYS : Robotique 4200046

Unité de recherche :

Laboratoire d'analyse et d'architecture des systèmes

Directeur(s) de Thèse :

M. Olivier STASSE

Rapporteurs :

Mme Christine CHEVALLEREAU

M. Christian OTT

Autre(s) membre(s) du jury :

M. Olivier STASSE

M. Pierre-Brice WIEBER

M. Philippe SOUÈRES