



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:

Antonio EL KHOURY

le lundi 3 juin 2013

Titre:

Planification de Mouvements Optimaux pour des Systèmes Anthropomorphes
Planning Optimal Motions for Anthropomorphic Systems

École doctorale et discipline ou spécialité:

EDSYS: Robotique et Informatique

Unité de recherche:

LAAS-CNRS

Directeurs de Thèse:

M. Florent LAMIRAUX

M. Michel TAIX

Autre membres du Jury:

M. Patrick DANES

Président

Mme Maren BENNEWITZ

Rapporteur

M. Abderrahmane KHEDDAR

Rapporteur

Mme Brigitte D'ANDREA-NOVEL

Examineur

M. Timothy BRETLE

Examineur

M. Rodolphe GELIN

Examineur