



# THÈSE

En vue de l'obtention du

## DOCTORAT DE L'UNIVERSITÉ DE TOULOUSE

Délivré par :

Université Toulouse 3 Paul Sabatier (UT3 Paul Sabatier)

Cotutelle internationale avec :

---

**Présentée et soutenue par :**  
**Thomas Moulard**

Le lundi 17 septembre 2012

**Titre :**

Optimisation numérique pour la robotique  
et exécution de trajectoires référencées capteurs

---

**École doctorale et discipline ou spécialité :**

EDSYS : Automatique, Signal, Productique, Robotique 4200046

**Unité de recherche :**

LAAS-CNRS

**Directeur(s) de Thèse :**

Florent Lamiraux

**Rapporteurs :**

David Filliat

Thierry Géraud

**Autre(s) membre(s) du jury :**

Rodolphe Gelin

Philippe Souères