

PLAN DE RECHERCHE - Page de couverture
RESEARCH PLAN - Cover Page

Candidat (Prénom, NOM, SCIPER) <i>Candidate (First name, LASTNAME)</i>	Sean THOMAS	217237
Directeur de thèse / <i>Thesis director</i> Codirecteur / <i>co-director</i>	Prof. Yves Perriard	
Nom du laboratoire / <i>Laboratory's name</i> Localisation / <i>Location</i>	Laboratoire d'actionneurs intégrés EPFL	
Date d'immatriculation <i>Date of enrolment</i>	01.09.2017	
Titre provisoire de la thèse <i>Provisional title of the thesis</i>	Smart Grippers : Conception of a novel type of actuator powered by Shape Memory Alloys	
Résumé / Abstract * (<i>max. 3499 caractères espaces inclus/characters incl. spaces</i>) The investigation aims to model and conceive a novel type of hybrid gripper striving to serve as a robotic gripper. The gripper will be powered using a hybrid actuator that combines both Shape Memory Alloy (SMA) blades and a bistable system. The thesis will innovate by massively reducing the time response of the SMA so as to offer a light weight and responsive robotic gripper.		

**Résumé et plan de recherche lus et approuvés / * Abstract and research plan read and approved*

Candidat <i>Candidate</i>	Directeur de thèse <i>Thesis director</i>	Codirecteur de thèse <i>Thesis co-director</i> <small>Si applicable / If applicable</small>	Dir. de programme <i>Doctoral program dir.</i>
(Date & signature)	(Date & signature)	(Date & signature)	(Date & signature)

Merci de remettre au bureau EDRS ce formulaire dûment complété et signé au plus tard 5 jours après votre examen de candidature.
 Please hand in to the EDRS office this form duly completed and signed at the latest 5 days after your candidacy exam.