

THÈSE Pour obtenir le grade de Docteur

Délivré par l'Université de Montpellier

Préparée au sein de l'école doctorale : Information Structures Systèmes (I2S)

Et de l'unité de recherche :

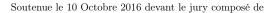
Laboratoire d'Informatique, de Robotique et de Microélectronique de Montpellier

Spécialité:

Systèmes Automatiques et Microélectroniques

Présentée par Stanislas Brossette

Viable Multi-Contact Posture
Computation for Humanoid
Robots using Nonlinear
Optimization on Manifolds



M.	Ronan Boulic	Dr-HDR	EPFL	Rapporteur
M.	Nacim Ramdani	Professeur	Université d'Orléans	Rapporteur
M.	Philippe Fraisse	Professeur	Université de Montpellier	Examinateur
M.	Jean-Paul Laumond	Directeur de Recherche	LAAS-CNRS	Examinateur
M.	Pierre-Brice Wieber	Chargé de Recherche	INRIA Grenoble	Examinateur
M.	Adrien Escande	Chargé de Recherche	CNRS-AIST JRL	Co-encadrant de thèse
M.	Abderrahmane Kheddar	Directeur de Recherche	CNRS-UM LIRMM	Directeur de thèse



N

N

N