

# 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

Soutenue le 3 Octobre 2016 devant le jury composé de

M. Ronan BOULIC	Dr-HDR	EPFL	Rapporteur
M. Nacim RAMDANI	Professeur	Université d'Orléans	Rapporteur
M. Philippe FRAISSE	Professeur	Université de Montpellier	Examineur
M. Jean-Paul LAUMOND	Directeur de Recherche	LAAS-CNRS	Examineur
M. Pierre-Brice WIEBER	Chargé de Recherche	INRIA Grenoble	Examineur
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

