

Doctorat de l'Université de Toulouse

préparé à l'INSA Toulouse

Planification de mouvement robuste avec prise en compte du
contrôle face aux incertitudes paramétriques.

Thèse présentée et soutenue, le 4 mars 2025 par

Simon WASIELA

École doctorale

SYSTEMES

Spécialité

Robotique et Informatique

Unité de recherche

LAAS - Laboratoire d'Analyse et d'Architecture des Systèmes

Thèse dirigée par

Thierry SIMEON et Juan CORTES

Composition du jury

M. Daniel DELAHAYE, Président, ENAC

Mme Marilena VENDITTELLI, Rapporteuse, Sapienza Università di Roma

M. Pedro CASTILLO, Rapporteur, CNRS Hauts-de-France

M. Marco TOGNON, Examineur, INRIA Rennes

M. Thierry SIMEON, Directeur de thèse, CNRS Occitanie Ouest

M. Juan CORTÉS, Co-directeur de thèse, CNRS Occitanie Ouest

Membres invités

M. Marco Cognetti, Co-encadrant, Université de Toulouse