

Congrès EDSYS 10 mai 2016
ENAC, Toulouse

13h30	Amphi Bellonte Accueil Patrick Sénac, Catherine Tessier		
-------	----------------------------------------------------------------------	--	--

14h	Amphi Bellonte		Salle B024		Salle B026	
	Estimation & Filtrage		Coopération Multi-robot		Réseaux	
	Virtual sensors development for aircraft flight parameters estimation robust to sensors faults	Alcalay Guillaume	Multi-robot cooperative exploration systems ; a dual role strategy applied in constrained communication environments	Benavides Oliviera Facundo	Towards Application Driven Networking : The case of Dynamic DDS Applications	Simo Tegueu Armel
	Stochastic filters and their interval extensions	Tran Tuan Ahn	Toward Physical Interaction for Aerial Robots	Staub Nicolas	An Efficient Network Topology Discovery Service For Software Defined Wireless Multi-Hop Network	Chen Lunde

15h
15h15

Pause Café

15h 15h15	Amphi Bellonte		Salle B024		Salle B026	
	Optimisation combinatoire et théorie des graphes		Traitement d'images		Ingénierie système	
	A Mass-flow Based MILP Formulation for the Inventory Routing with Explicit Energy Consumption	He Yun	Minimisation du Temps de Réponse moyen d'une Cascade de Détection	Barbosa Anda Francisco Rodolfo	Le citoyen acteur de l'évaluation du service public	Aubourg Gautier
	Optimisation de la conception du harnais électrique	Roynette Eliott	Contribution à la détection et prédiction des comportements des objets mobiles dans un environnement dynamique pour des robots mobiles type voiture	Lakrouf Mustapha	Considering the systems engineering leading indicators to measure projects performance	Zheng Li
	Colorations identifiantes dans les graphes	Coupechoux Pierre	Relevance of Tracker-Detector Combinations in Tracking-by-Detection	Marion Guilhem	Définition d'un écosystème de transport durable : vers un co-déploiement des systèmes physique et d'information	Moskolai Ngossaha Justin
	Semidefinite approximations of the polynomial abscissa	Hess Roxana				

16h45

Pause

17h	Amphi Bellonte Session post-thèse Pierre Lopez, Euriell Le Corronc, Simon Vernhes, Elvire Prochilo		
-----	-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------	--	--

19h

Cocktail dînatoire

Congrès EDSYS 11 mai 2016
ENAC, Toulouse

Accueil Café

8h30

9h

Amphi Bellonte	
Contrôle réactif et planification de mouvement	
Interactive Motion Planning with Contact	Blin Nassime
Trajectory Generation for Quadrotor Based Systems using Numerical Optimal Control	Geisert Mathieu
'Stack of Tasks' for Reactive Trajectory Execution with Application to Collision Avoidance using Proximity Skin Sensors	Giftsun Nirmlal
Ballistic motion planning	Campana Mylène
Vers une conception d'assistance multimodale pour l'appontage d'hélicoptères	Truong Quang Huy

Salle B024	
Interaction homme/robot, homme/machine	
Towards Mixed-initiative: From human-robot interaction to a cooperative multi-agent mission	Ubaldino de Souza Paulo Eduardo
Intuitive and iterative programming of virtual guides for comanipulation robots	Sanchez Restrepo Susana
Les heuristiques de priorisation en situation d'interaction complexe	Valery Benoît

Salle B026	
Modélisation et décision sous incertitude	
Confidence assessment of the development procedure of critical systems	Wang Rui
Vers une fonction générique de pronostic des systèmes techniques complexes prenant en compte les incertitudes des pronostics de leurs composants.	Le Maitre Gonzales Esteban
Planification sous incertitude dans le cadre d'une entreprise multi-sites	Khemiri Rihab
Modélisation de la dynamique d'interactions au sein d'un système complexe.	Liu Quan

11h

11h15

Pause

Amphi Bellonte

Session Mobilité I

Margaux Nattaf, Roberto Pasqua, Igor Pontes Duff Pereira

12h

Repas (Buffet)

13h30

Amphi Bellonte

Session Mobilité II

Arthur Bit Monot, Quentin Gaudel, Laura Dal Col, Roxana Hess

14h45

Amphi Bellonte	
Commande	
A new allocation method for over-actuated systems	Evain Hélène
Reduced order modelling of a dynamically pitching NACA 0018 Airfoil	Niel Fabien
Optimal Control for Minimum-Fuel Geostationary Station Keeping of Satellites Equipped with Electric Propulsion	Gazzino Clément

Salle B024	
Robotique humanoïde	
A Versatile and Efficient Pattern Generator for Generalized Legged Locomotion	Carpentier Justin
Stabilization of a Compliant Humanoid Robot with a Viscoelastic Reaction Mass Pendulum Model Using Only Inertial Measurement Units	Mifsud Alexis
Analysis of highly dynamic motion : A Parkour example case	Maldonado Galo

16h15

16h30

Pause Café

Amphi Bellonte	
Architecture et raisonnement pour la robotique	
Architecture de planification sûre pour la robotique autonome	T'Hooft Jorrit
Poetics experiences in mobile robotics	Saurel Guilhem
Modelling and identification of flexible link robot. Application to launch and recovery operations.	Solatges Thomas

Salle B024	
Aide à la décision	
Système d'aide à la décision pour l'amélioration de la performance du réseau logistique humanitaire subrégional	Laguna Salvado Laura
Proposition of an agile knowledge-based process model	Llomas Zogbi Valentina
Towards a semantic decision support platform for eco-labeling process	Xu Da

18h

19h

Amphi Bellonte

Je suis doctorant : quelques questions éthiques

Catherine Tessier

Cocktail dînatoire