

<b>Jeudi 22 mai</b>			
8h30	<b>Accueil - Petit déjeuner - Salle 05.117</b>		
9h00	<b>Session 1</b>		
	<b>Modélisation des connaissances - Amphi 2</b>		
1A	9h00	Loïc Bidoux	Construction dirigée par les modèles de processus collaboratifs optimaux de gestion de crise
	9h20	Philippe Chazara	Outils d'élaboration de stratégie basée sur la gestion des connaissances : application au domaine du génie des procédés
	9h40	Pierrick Koch	Multi-robot models management
	10h00	Jonathan Sprauel	Techniques d'aide à la décision appliquées à la maintenance d'un avion de type Business Jet
	<b>Réseau télécom &amp; logistique - Salle 05.112</b>		
1B	9h00	Ludivine Boche-Sauvan	Telecommunication satellite payload test sequencing optimization
	9h20	Nadia Chaabane FakhFakh	Finding a maximum stable flow in a multi-agent network with controllable capacities
	9h40	Ane Izagirre	Sojourn time approximations in a multi-class time-sharing server
	10h00	Leonardo Malta	Models for freight transportation
	10h20	Wael Zouaoui	Gestion dynamique de buffer pour l'optimisation de la consommation énergétique dans un réseau filaire
	<b>Planification de mouvements - Salle 05.114</b>		
1C	9h00	Andreas Orthey	Motion priors for motion planning on humanoid robots
	9h20	Olivier Roussel	Motion planning for quasi-static Kirchhoff elastic rods
	9h40	Benjamin Vadant	Manipulation d'objets dangereux autour des humains
	10h00	Ran Zhao	Online trajectory approximation for robot manipulation
10h40	<b>Pause - Présentations posters mobilités - Salle 05.117</b>		
11h00	<b>Session plénière "Planètes extrasolaires" par C. Baruteau - Amphi 2</b>		
12h00	<b>Buffet - Salle 05.117</b>		
13h40	<b>Session 2</b>		
	<b>Traitement d'image I - Amphi 2</b>		
2A	13h40	François Brenot	FPGA based accelerator for visual features detection
	14h00	Samuel Petrocelli	3D Thermal Imaging: An approach towards true field temperature measurement
	14h40	Ilisio Viana Do Espirito Santo	Inspection d'assemblages mécaniques aéronautiques par vision artificielle
	<b>Planification I - Salle 05.112</b>		
2B	13h40	Patrick Bechon	HiPOP : Hierarchical Partial-Order Planning
	14h00	Florian De Mortain	Discrete and continuous planning in active diagnosis of hybrid systems
	14h20	Nicolas Drougard	Planification possibiliste structurée à l'aide de diagrammes de décision
	<b>Classification - Salle 05.114</b>		
2C	13h40	Thomas Monrousseau	Prise en compte de l'incertitude des mesures au moyen d'intervalles dans le diagnostique par apprentissage
	14h00	Elisa Roux	Hierarchical structure for diagnosis of complex system by using object-type data
	14h20	Nicolas Regis	Détection temps réel de la tunnélisation attentionnelle
15h00	<b>Pause - Présentations posters mobilités - Salle 05.117</b>		
15h20	<b>Session 3</b>		
	<b>Modèles mathématiques - Amphi 2</b>		
3A	15h40	Simone Naldi	Real root finding of determinants of linear matrices
	16h00	Romain Serra	Une nouvelle méthode de calcul de probabilité de collision pour les rencontres rapides entre deux objets spatiaux
	16h20	Daniel Törtei Tertei	FPGA design and implementation of a matrix multiplier architecture for EKF-based SLAM
	<b>Gestion de projet - Salle 05.112</b>		
3B	15h40	Safae Laqrchi	Elaboration of an accurate software effort estimation method in an uncertain environment
	16h00	Aurélie Montarnal	Plateforme sociale pour supporter des collaborations inter-organisations
	16h20	Rui Xue	Align the systems engineering with project management
	<b>Technique des procédés - Salle 05.114</b>		
3C	15h20	Jean-François Allias	Approche globale de l'étude de la force développée par un actionneur tubulaire de type "moving magnet"
	15h40	Céline Ternon	A hybrid cybernetic model: application to isopropanol production by Cupriavidus necator
	<b>Planification II - Salle 05.114</b>		
	16h00	Maialen Larranaga	Optimal resource allocation in a multi-class server with impatient users
	16h20	Adrien Maillard	Building flexible data download scheduling for Agile Earth-observing satellites
16h40	<b>Pause - Présentations posters mobilités - Salle 05.117</b>		
17h00	<b>Session plénière "après la thèse" par E. Le Corronc, I. Queinnec, H. Boukabache et S. Lannez - Amphi 2</b>		
18h00	<b>Apéritif - Salle 05.117</b>		

<b>Vendredi 23 mai</b>			
9h30	<b>Accueil - Petit déjeuner - Salle 05.117</b>		
10h00	<b>Session 4</b>		
	<b>Sûreté de fonctionnement - Amphi 2</b>		
4A	10h00	Mathilde Machin	Specifying safety monitors for autonomous systems using model-checking
	10h20	Zukun Qu	A new fault tolerant control system based on multiple model approach
	10h40	Amira Zammali	An error detection approach for communications in critical embedded systems
	11h00	Houssam Gougam	Diagnosticabilité de motifs de supervision par dépliage de réseaux de Petri
	11h20	Nicolas Gobillot	Analyse d'architectures basées composants avec prise en compte des machines à états
	<b>Commande de systèmes dynamiques - Salle 05.112</b>		
4B	10h00	Renliw Fleurmond	Asservissement visuel coordonné de deux bras manipulateurs
	10h20	Jérémy Lesprier	Robust non linear control laws synthesis ans analysis in the presence of parametric uncertainties
	10h40	Flávio Luiz Cardoso Ribeiro	Modeling and active control of a flexible plate coupled with a fluid tank
	11h00	Francesco Ferrante	An observer with measurement-triggered jumps for linear systems with known input
	11h20	Vincent Dubanchet	Modeling and robust control of a space robot for active debris removal
	<b>Traitement d'image II - Salle 05.114</b>		
4C	10h00	Ellon Paiva Mendes	Autonomous robot localization using an combined filter-optimizer algorithm
	10h20	Pierre Dubosclard	Segmentation automatique d'images pour le contrôle qualité de produits de type grain
	10h40	Marcus Futterlieb	A navigational framework combining visual servoing and spiral obstacle avoidance techniques
11h40	<b>Pause - Présentations posters mobilités - Salle 05.117</b>		
12h00	<b>Buffet - Salle 05.117</b>		