

SOUTENANCES DE THÈSES DU LISV PARIS-SACLAY

2025

19 mars 2025 : Wei-Chih TSENG : Analysis of Flow Rate Impact in Extrusion-based Bioprinting to Improve Printing Quality

28 janvier 2025 : Juan Carlos MARTINEZ ROCHA : Volting: Un fauteuil roulant et une interface homme-machine pour l’activité physique

2024

16 décembre 2024 : Jean TSHIBANGU-MUABILA : Analyse prédictive des réseaux IoV des villes intelligentes

2023

21 décembre 2023 : Adel MOKRANE : Navigation autonome des engins volants à voilure tournante pour l'agriculture de précision

30 novembre 2023 : Nicolas CHOLLET: Plateforme IoT sémantique compatible avec l'IA embarquée pour l'agroécologie

10 novembre 2023 : Jhedmar CALLUPE : Etude du fauteuil roulant Volting : intercation, commande et assistance

30 octobre 2023 : Amylia AIT SAADI : Coordination des drones éclaireurs dans smartcity pour servir les véhicules autonomes

30 mai 2023 : Marwan HAMZE : Contrôle d'équilibre des robots en contacts compliants

2022

2022 : Abderraouf KHEZAZ

30 mai 2022 : Luis-Emmanuel PLASCENCIA-CRUZ : Contrôle de la communication par lumière visible dans un environnement de véhicule de peloton

2021

2021 : Quentin CABANES : Nouvelle méthodologie de co-conception d'apprentissage en profondeur basée sur une plateforme matérielle pour le prototypage CPS : reconnaissance d'objets dans une étude de cas de véhicule autonome

13 décembre 2021 : Ameni CHTOUROU : Context-Aware Communication for Intelligent Transportation Systems

9 novembre 2021 : Ibrahim DERGHAM : Study of the health effects and coils optimization of a wireless power transfer system designed for electric scooters

8 novembre 2021 : Amina ALOUI-BEGHITI : Prédiction de situations anormales par apprentissage automatique pour la maintenance prédictive - Approches en transport

optimal pour la détection d’anomalies

3 novembre 2021 : Thapelo MOSETLHE : Contrôle de la Pression sans Modèle dans les Réseaux de Distribution d'Eau

12 octobre 2021 : Franck POUVRASSEAU : Conception d’une plateforme compacte d’ évaluation de mobilité avec reproduction adaptée des retours haptiques

13 juillet 2021 : Tafsut TAGNITHAMMOU : Solution de mobilité personnelle basée sur une stratégie de collaboration Conducteur/véhicule/Environnement

14 avril 2021 : Kim-Thanh N'GUYEN : Optimisation et conception d’une prothèse de membre inférieur : matériaux, simulations et prototypage

9 mars 2021 : Sidahmed BEDDAR : Caractérisations et études de fiabilité des nouvelles générations de LED pour une utilisation dans un environnement automobile

12 janvier 2021 : Jinan CHARAFEDDINE : Caractérisation et intégration des signaux musculaires pour le pilotage d’un exosquelette des membres inférieurs lors d’ activités locomotrices

2020

17 décembre 2020 : Idowu IBRAHIM : Développement d’un Système Chauffe-Eau Solaire Avec Poursuite Pour la Maximisation du Rendement et Réservoir de Stockage avec Isolation en Matériaux composites

8 décembre 2020 : Mehdi HAFSIA : Plateforme de réalité virtuelle Virtual Compagnon : évaluation d'une solution haptique pour la formation aux gestes métiers

25 novembre 2020 : Yin CHENGXIN : Predictive Simulation for the Design of Robotic Device for Mobility-Aid

6 octobre 2020 : Christiaan OOSTHUIZEN : Optimisation énergétique pour une voiture solaire dans les conditions de l'Afrique du sud

24 juillet 2020 : Xudong WANG : Assemblage de composants optiques par frittage laser de nanoparticules d'argent

18 juin 2020 : Chia-Ju PENG : Sensing and actuation with interpenetrated polymers, application in microrobotics

2019

8 octobre 2019 : Mounir MOHAMEDI MERAH : Conception et réalisation d'une liaison LiFi multi-accès

28 juin 2019 : Moustafa FOUZ : Développement mécatronique et contrôle de l'exosquelette des membres inférieurs de SOL0.1

26 juin 2019 : Gabriel BURTIN : Stratégie de navigation sûre dans un environnement industriel partiellement connu en présence d'activité humaine

11 juin 2019 : Mohamad KARDOFAKI : Mechatronics development of a scalable exoskeleton for the lower part of an handicapped person

6 mai 2019 : Louis-Charles GARNIER : Couches minces en Fe-N élaborées par implantation ionique : propriétés structurales et magnétiques

25 janvier 2019 : Walid ADEL MERZOUK : Study of an integrated interferometer: application to the caracterization of innovative transducers

2018

25 septembre 2018 : Akram RIANI : Commande et observation des exosquelettes pour la rééducation fonctionnelle du membre supérieur

18 juillet 2018 : Ahmed Abdellatif Hamed IBRAHIM : Jambe humanoïde hydraulique pour HYDROÏD

25 juin 2018 : Montassar KHAMMASSI : Optimisation d'un système poly-articulé imparfait : méthode numérique multi-physique d'aide à la convergence sur le design d'une vanne multivoie

19 juin 2018 : Mohamad EL ASSWAD : Nouvelles technologies pour les robots

humanoïdes intégrés hydrauliques légers

14 mars 2018 : Madjid KARA : Data quality for the decision of the ambient systems

2017

21 décembre 2017 : Khaled FOUDA : Machine d'essai de prothèse pour Transtibial et Transfémoral

16 décembre 2017 : Nadia Djaid TOUILEB : Contribution à la mise en œuvre d'une architecture ambiante d'interaction homme-robot-environnement : dans le cadre de la robotique d'aide à la personne dépendante

14 décembre 2017 : Omar ADJALI : Dynamic architecture for multimodal applications to reinforce robot-environment interaction

05 décembre 2017 : Ahmad TAYBA : Improvement of the upper body of HYDROiD for bi-manual tasks and manipulation

11 octobre 2017 : Bastien BECHADERGUE : Mesures de distance et transmission de données inter-véhicule par phares à LED

30 août 2017 : Emmanuel KALUNGA : Vers des interfaces cérébrales adaptées aux utilisateurs: interaction robuste et apprentissage statistique base sur la géometrie riemannienne

12 juillet 2017 : Flora MOLINARI : Etude de céramiques d'hexaferrites de type M : synthèse rapide par micro-ondes en voie solide. Influence de la composition sur les propriétés magnétiques

29 juin 2017 : Muriel TYRMAN : Vers une latrenative aux aimants à base de terres rares : hexaferrites nanostructurés et alliages Mn-Al

21 juin 2017 : Pauline CANAUD : Le frittage des poudres submicroniques du composé Ag3Sn, une alternative au brasage par fusion : synthèse de la phase en milieu polyol et premiers essais

2016

14 décembre 2016 : Van NHAT LE **:** Modélisation de la tenue en fatigue des joints de brasure dans un module de puissance

7 décembre 2016 : Hugo MARTIN : Maquette numérique 3D pour la construction : visualiser les connaissances métier et interagir avec des dispositifs immersifs

6 décembre 2016 : Quang Bang TAO : Nouvelles brasures sans plomb : conception des dispositifs d'essai, fabrication des échantillons et caractérisation

27 septembre 2016 : Catalin JURESCHI : Capteurs de températures et de pression a base des matériaux moléculaires a transition de spin

1 juillet 2016 : Ralph SINDJUI : Réalisation et caractérisation de dispositifs de mesure associés a la détermination de la constante de Von Klitzing a partir d'un condensateur calculable étalon dit de Thompson-Lampard

28 juin 2016 : Amos ANELE : Conception et amélioration de la structure de couplage magnétique pour des systèmes de transfert de puissance inductive localisés

29 mars 2016 : Arnaud SOISSON : Développement de polymères hydrophobes résistants a haute température pour l'encapsulation de module de puissance

13 janvier 2016 : Guillaume THIN : Recherche de solutions optimales pour les LED et OLED utilisées en environnement automobile

2015

7 novembre 2015 : Huetzin PEREZ OLIVAS : Instrumentation biomédicale et étude des applications sur l'effet des champs magnétiques

7 novembre 2015 : Mathieu POUZET : Détection et segmentation robustes de cibles mobiles par analyse du mouvement résiduel, à l'aide d'une unique caméra, dans un contexte industriel. Une application à la vidéo-surveillance automatique par drone

17 septembre 2015 : Mohamed ZAOUI : Robotique nomade pour la restauration des

écosystèmes dégradés par Mohammed Zaoui

16 juin 2015 : Ali SEBA : Fusion de données capteurs visuels et inertiels pour l'estimation de la pose d'un corps rigide

15 juin 2015 : Lotfi BENZIANE : Contributions à l'estimation et à la commande d'attitude de véhicules aériens autonomes