

### THESES

Acronyme Projet	Intitulé complet du projet	Porteur.s scientifique.s	Doctorant.e	Laboratoires
<b>DRONELPER</b>	moD-elling and contROl of aN aErial manipuLator for Physical human-robot intERaction	Marco COGNETTI & Philippe FRAISSE	Jonas SOUEIDAN	LAAS-CNRS LIRMM
<b>HUMAR</b>	Reconnaissance de l'activité humaine pour l'interaction homme-robot (HUMan Activity Recognition)	Andrea CHERUBINI Vincent BONNET	Wanchen LI	LIRMM LAAS-CNRS
<b>ROBPRINT</b>	Bio-impression in situ robotisée avec compensation de mouvements physiologiques	Nabil ZEMITI & Philippe POIGNET	Lénaïc CUAU	LIRMM
<b>ROVAGUE</b>	Perception et commande pour l'assistance au pilotage de robots sous-marins pour l'inspection en mer agitée.	Vincent CREUZE	Raissa Baya BENZAOUZ	LIRMM

### POST-DOCTORATS

Acronyme Projet	Intitulé complet du projet	Porteur.s scientifique.s	Post-doctorant.e	Laboratoires
<b>KNEETAC</b>	Super-resolution Tactile Sensing for Smart Knee Braces	Abderrahmane KHEDDAR	Youcan YAN	LIRMM
<b>OPTICYCLE</b>	Optimally designed tricycle for FES-Induced pedaling in patients with Spinal Cord Injury	François BAILLY & Christine AZEVEDO COSTE	Sabrina OTMANI	INRIA
<b>SPHAND</b>	Self-sensing Piezoelectric for the augmentation of interaction level of a robotic hand	Micky RAKOTONDRABE	Peguy Roussel NWAGOUM TUWA	ENIT-LGP

Financé par :



Porté par :



**MOBILITES**

Acronyme Projet	Intitulé complet du projet	Porteur.s scientifique.s	Accueil	Laboratoires
<b>ABCD-2</b>	Acceptable close-Body Co-working Drone , 2nd step (extension)	Jessica CAUCHARD	Daniel SIDOBRE & Anke BROCK	Portage : Université BenGurion, Magic Lab ( Israël) Accueil : LAAS-CNRS & ENAC
<b>E-BOT</b>	Energy-Based Adaptable Control for Robots in Unpredictable Environments	Martin MUJICA	Alejandro DONAIRE	Portage : LAAS-CNRS, Université Toulouse III (Paul Sabatier) Accueil : UON - Autonomous System Research Group School of Engineering – University of Newcastle (Australie)

**Financé par :**



**Porté par :**

