



Programme CT ATT 2025 à Amiens

02 et 03 Avril 2025

Mercredi 02 Avril 2025

11h00 - 12h00	Accueil des participants
12h00 – 13h30	Déjeuner
13h30 – 13h45	Ouverture et bienvenue : Xavier Moreau , Michel Basset , Ahmed El Hajjaji
13h45 – 14h10	Présentation du laboratoire MIS, Jérôme Bosche , Directeur du Laboratoire MIS, Université de Picardie Jules Verne
14h10 – 14h40	Commande événementielle pour la dynamique latérale du véhicule automobile Oussama Djadane , Ahmed El Hajjaji Laboratoire MIS, Université de Picardie Jules Verne
14h40 – 15h10	On Energy Efficiency In Motion Planning for Autonomous Vehicle Fadel Tarhini , Reine Talj , Moustapha Doumiati , Laboratoire Heudiasyc, Université de Compiègne
15h10 -15h25	Architecture de commande robuste d'un véhicule autonome en fonction de l'état d'adhérence, et estimation du coefficient d'adhérence roues / chaussée Maroun El Kattar , Reine Talj , Michel Basset , Alessandro Victorino , Rodolfo Orjuela Laboratoire Heudiasyc, Université de Compiègne
15h25 – 15h55	Generic Control Architecture for Reliable and Resilient Autonomous Navigation under Complex Situations Lounis Adouane Laboratoire Heudiasyc, Université de Compiègne
15h55 – 16h15	Pause-Café
16h15 – 16h45	Vision événementielle : application aux drones et au véhicule autonome Fabio Morbidi Laboratoire MIS, Université de Picardie Jules Verne
16h45 – 17h15	Contrôle en formation de robots mobiles non-holonomes Aaron Fagninou , David Vieira , Jonathan Ledy , Michel Basset IRIMAS Université de Mulhouse
17h15 – 17h45	Présentation du laboratoire commun i-TireLab (LIAS, GIPSA-lab et MICHELIN) A new tire-road model for vehicle dynamics applications John J. Martinez-Molina Laboratoire GIPSA, Université de Grenoble Alpes
18h00 -19h00	Visite de la Citadelle (Xavier Boniface , UPJV)
20h00	Repas de Gala



Jeudi 03 Avril 2025

08h45 - 09h15	Real-time Tire Grip Potential Estimation for Safer Autonomous Driving Maxime Boulanger , Olivier Sename Laboratoire GIPSA, Université de Grenoble Alpes
09h15 - 10h15	Optimisation de l'énergie des véhicules par des stratégies d'éco-conduite avec intégration de la dynamique latérale Ahmed Bentaleb , Ahmed El Hajjaji , Abdelhamid Rabhi , Asma Karama Laboratoire MIS, Université de Picardie Jules Verne
10h15 - 10h45	Gestion optimale de l'énergie d'un véhicule hybride équipé d'une SOFC avec recirculation du gaz anodique et un système de récupération de la chaleur perdue Marin Poujol , Guillaume Colin , Alain Charlet Laboratoire PRISME, Université d'Orléans
10h45 - 11h00	Pause-Café
11h00 - 11h30	Formulation générique de modèles de synthèse pour le suivi de chemin Anis Koliai , Stéphane Bazeille , Michel Basset , Rodolfo Orjuela IRIMAS Université de Mulhouse
11h30 - 12h00	Commande partagée tolérante aux fautes basées sur un observateur pour l'assistance à la conduite des systèmes SbW avec défaut actionneur Mohammed Boudaoud , Chouki Sentouh , Cindy Cappelle , Maan El Badaoui , El Najjar , Jean-Christophe Popieul Laboratoire LAMIH (UPHF), CRIStAL (Centrale Lille).
12h00 - 12h30	Contrôle LPV/ H_∞ de la dynamique couplée longitudinale et latérale d'un petit véhicule autonome Manel Betouche , Olivier Sename Laboratoire GIPSA, Université de Grenoble Alpes
12h30 - 12h45	Clôture des journées
13h00	Déjeuner