

**Programme GTAA 2017 à Amiens
les 18 et 19 octobre 2017**

Journée du 18 Octobre

11h00 - 13h00 : Accueil des participants :

Démonstrations, visites, expositions d'entreprises

13h00 – 14h15 : Déjeuner

14h15 – 14h30 : Ouverture et bienvenue

14h30 – 14h45 : Présentation du laboratoire MIS, G. Dequen (Directeur du MIS)
Laboratoire MIS, Université de Picardie Jules Verne, Amiens

14h 45 – 15h15 : A. Nguyen, C. Sentouh, J. C. Popieul,
« Approche de commande robuste sous contraintes pour la conduite partagée des véhicules intelligents », Laboratoire d'Automatique, de Mécanique, et d'Informatique industrielles et Humaines, LAMIH UMR CNRS 8201, Université de Valenciennes

15h 15 – 15h45 : J. Bosche, A. Rabhi, A. El Hajjaji
« Un régulateur PID robuste pour la commande active du véhicule », Laboratoire MIS, Université de Picardie Jules Verne, Amiens

15h45 – 16h15 : A. Chokor¹, R. Taldj¹, A. Charara¹, M. Doumiati², A. Rabhi³
« Évitement de renversement par les suspensions actives », ¹Laboratoire Heudiasyc, Université de Technologie de Compiègne, ²ESEO-Angers, ³Laboratoire MIS

16h15 – 16h45 : Discussions & Pause Café

16h45 – 17h15 : 17h15 – 17h45 : S. Ifqir, N. Ait Oufroukh, D. Ichlal et S. Mammari
« Observateurs par intervalle pour les systèmes LPV commutés. Application à l'estimation de la dynamique latérale du véhicule », Laboratoire IBISC, Université d'Evry

17h15 – 17h45 : S. Javanmardi, E. Bideaux
« Algorithme rapide pour le calcul de la trajectoire Eco », Laboratoire Ampère, INSA Lyon

17h45 – 18h15 : I. Alaridh¹, A. Aitouche¹ et A. Zemouche²
« Détection de défauts d'actionneur de la dynamique latérale de véhicule basée sur un observateur à entrée inconnue de type LPV », ¹CRISTAL-Université Lille 1, Avenue Carl Gauss, 59655, Villeneuve d'Ascq, ²CRISTAL-HEI, 13, rue de Toul, 59046, Lille Cedex, ³CRAN, Université de Lorraine, 186, rue de Lorraine, 54400 Cosnes&Romain

18h15 – 19h15 : Dégustation des produits locaux

20h:00 : Repas de Gala (Picardie Croisière)

(<http://www.picardie-croisieres.fr/croisiere-dejeuner-ou-diner-pour-individuel.html>)

Journée du 19 Octobre

09h00 - 10h00 : G. Caron

« Perception visuelle omnidirectionnelle en robotique mobile : exploration, localisation et navigation », Laboratoire MIS, Université de Picardie Jules Verne, Amiens

10h00 - 10h30 : M. Boudali, R. Orjuela, M. Basset,

« Une comparaison de deux stratégies de guidage latéral pour un véhicule autonome », Laboratoire : Modélisation, Intelligence, Processus et Systèmes (MIPS) EA 2332, Université de Haute-Alsace, 12 Rue des Frères Lumière, F-68093 Mulhouse Cedex, France

10h30 - 11h00 : Pause Café

11h00 - 11h30 : F. Majda, N. Lamri, H. Arioui et S. Mammam,
« Identification paramétrique des véhicules à deux roues motorisée: Algorithme à gradients multiples pour l'optimisation multiobjectif », Laboratoire IBISC, Université d'Evry

11h30 - 12h00 : J. Bester^{1,2}, A. Mpanda^{1,2}, A. El Hajjaji¹, « Gestion de l'énergie dans les avions plus électriques », ¹Laboratoire MIS, Université de Picardie Jules Verne, Amiens, ²ESIEE Amiens

12h00 - 12h30 : K. Elkhatib, L. Adouane and N. Ouddah,

« Robust and Predicative Energy Management Strategy based on Neuro-Fuzzy Approach for Hydraulic-Electric Hybrid Vehicles », Institut Pascal, Université Clermont Auvergne.

12h30 - 13h00 : Clôture des journées

13h00 : Déjeuner