

Mardi 19 Mai 2015		
8h30	Accueil Directeur INSA - Petit Déjeuner - Amphithéâtre Vinci	
9h00	SESSION 1	
Session 1A - Salle 104 (Bâtiment des amphithéâtres)		
Ordonnancement et optimisation		
9h00	Margaux NATTAF	Energetic reasoning and mixed-integer linear programming for scheduling with a continuous resource and linear efficiency functions
9h20	Guillaume CASANOVA	Ordonnancement de tâches multi-agent sous contraintes de communications
9h40	Grégoire SCANO	Algorithmes pour favoriser l'utilisation des transports en commun et le covoiturage
10h00	Leticia VARGAS	Multi-Objective Tour Location Problems for Humanitarian Logistics
10h20	Andres Felipe BARCO SANTA	Interactive Configuration of High Performance Renovation of Apartment Buildings by the use of CSP
Session 1B - Salle 112 (Bâtiment des amphithéâtres)		
Planification en robotique		
9h00	Arthur BIT-MONNOT	Flexible Planning and Acting in Robotics
9h20	Alexandre IZAUTE	Système de navigation pour robot mobile pour l'automatisation du Contrôle Non Destructif d'un aéronef
9h40	Joseph MIRABEL	Integration of task scheduling into HPP
Communication et gestion des données		
10h00	Thierry LOUGE	Contribution à la conception d'une architecture distribuée interopérable de collaboration d'observatoires virtuels pour la compréhension de phénomènes astrophysiques.
10h20	Tiexin WANG	A general model transformation methodology to serve enterprise interoperability data sharing problem
Session 1C - Salle 4 (Bâtiment des amphithéâtres)		
Modélisation et commande des systèmes spatiaux		
9h00	Jean-Thomas CAMINO	Co-optimisation charge utile satellite et système télécom
9h20	Emmanuel CHAMBON	Output to Input Saturation Transformation: Application to a Class of Linear Systems
9h40	Emilien FABACHER	Semi-cooperative Electromagnetic Formation Flight orbit modification
10h00	Jose Alvaro PEREZ GONZALES	Co-Design Mécanique/Contrôle d'Attitude d'un Satellite Flexible
10h20	Laura Sofia URBINA IGLESIAS	Modélisation 6 DoF pour les opérations spatiales de proximité et phase d'approche
10h40	Pause	
11h00	Présentation des mobilités - Amphithéâtre Vinci Intervention d'Olivier STASSE, Maialen LARRANAGA, Elton PAIVA MENDES, Olivier ROUSSEL et Romain SERRA	
12h00	Buffet	
14h00	SESSION 2	
Session 2A - Salle 104 (Bâtiment des amphithéâtres)		
Monitoring, diagnostic et gestion d'alarmes		
14h00	Quentin GAUDEL	Diagnosis of hybrid systems under uncertainty using modified particle Petri nets
14h20	Carlos Gustavo Pérez-Zuñiga	Decentralized Fault-driven Structural Redundancy Analysis
14h40	John VASQUEZ	Integrated Alarm Management in startup and shutdown stages: Help for operators based on diagnosis.
15h00	Mei ZHANG	Actuator gain fault diagnosis with application to intensified continuous HEX Reactor
Session 2B - Salle 112 (Bâtiment des amphithéâtres)		
Traitement de l'information pour la robotique		
14h00	Loic FAGOT-BOUQUET	Représentations collaboratives appliquées au suivi multi-personnes
14h20	Igor JOVANCEVIC	Automated visual inspection of an airplane exterior
14h40	Gabriel BUSTAMANTE	A three-stage Framework to Active Source Localization From a Binaural Head
15h00	Ali ALHAMWI	Real time Vision System for Obstacle Detection and Localization on FPGA
Session 2C - Salle 4 (Bâtiment des amphithéâtres)		
Logistique et gestion de projets		
14h00	Shadan GHOLIZADEH TAYYAR	Integration of supply chain planning with time and resource constrained project scheduling problems to plan buildings thermal renovation projects
14h20	Vanessa Patricia MANOTAS NINO	Integrating Lesson Learned practices in Project Risk Management processes
14h40	Romain MICLO	Méthode instrumentée pour l'évaluation et la sélection de projets d'amélioration continue au sein d'une Supply Chain.
15h00	Faiza HAMDY	Sélection des fournisseurs dans un contexte de gestion du risque en présence des dépendances des demandes
15h20	Pause	
15h40	SESSION 3	
Session 3A - Salle 104 (bâtiment des amphithéâtres)		
Génération de mouvement pour robot anthropomorphe		
15h40	Ganesh KUMAR	Compliant actuation in robotics
16h00	Maximilien NAVEAU	Introducing Nonlinearities in LIPM Based Walking Pattern Generators
16h20	Christian VASSALLO	Analysis of human walking strategies for avoiding a moving obstacle
Session 3B - Salle 112 (Bâtiment des amphithéâtres)		
Commande de systèmes dynamiques		
15h40	Olesia MOKRENKO	Gestion dynamique de la consommation dans un réseau de capteurs
16h00	Laura DAL COL	Consensus Control Methods for Fair Video Delivery
16h20	Said ZABI	Commande de l'anesthésie basée sur un découplage du problème, avec un suivi de référence
Session 3C - Salle 4 (Bâtiment des amphithéâtres)		
Modélisation commande et communication pour les systèmes aéronautiques		
15h40	Jan BOLTING	Tight formation flight for small UAVs
16h00	YANN DENIEUL	Preliminary Design of Control Surfaces and Laws for Unconventional Aircraft Configurations
16h20	Martin STOLLE	A Sigma-Point Kalman Filter for remote sensing of updrafts in autonomous soaring
16h40	Pause	
17h00	Session plénière "Après le thèse" - Amphithéâtre Vinci Intervention d'Euriell LE CORRONC, Pierre LOPEZ, Gaëtan SEVERAC et Simon OUDIN	
18h00	Apéritif	

Mercredi 20 Mai 2015		
8h50	Accueil - Petit Déjeuner - Amphithéâtre Vinci	
9h20	SESSION 4	
	Session 4A - Salle 13 (Bâtiment du département GEI)	
	Sécurité informatique dans les réseaux de communications	
9h20	Carla SAUVANAUD	Clustering approach to Online Anomaly Detection
9h40	Jean aimé MAXA	Model Driven Approach to design a Secure Routing Protocol for UAV Ad Hoc Networks
10h00	Roberto PASQUA	Location-oblivious Co-location Attack in Crowds
10h20	Quentin VEY	Access and Routing in Aeronautical Ad-hoc Networks
	Session 4B - Salle 15 (Bâtiment du département GEI)	
	Modélisation et simulation des systèmes	
9h20	Nathalie BARBOSA ROA	Data stream clustering for tracking dynamic and changing environments
9h40	Sangeeth Saagar PONNUSAMY	A Syntactic and Semantic Abstraction Framework
10h00	Igor PONTES DUFF PEREIRA	Realization Independent Model Approximation: an Application to Time Delay Systems Analysis
	Session 4C - Salle 4 (Bâtiment des amphithéâtres)	
	Techniques pour l'estimation et la prédiction de comportements	
9h20	Vsevolod PEYSAKHOVICH	Estimation of pilots' attentional and cognitive states using pupil diameter and eye movements
9h40	Laurent FITTE DUVAL	Indices multimodaux pour la détection de personnes dans un contexte d'interaction homme-robot
10h00	Mustapha LAKROUF	Contribution à la détection et prédiction des comportements des objets mobiles dans un environnement dynamique pour des robots mobiles de type voiture.
10h40	Pause	
11h00	Présentation des mobilités - Amphithéâtre Vinci	
	Intervention de François BRENOT, Francesco FERRANTE, Guido MANFREDI, Simone NALDI et Andreas ORTHEY	
12h00	Buffet	