

Séminaire Fédération Charles Hermite
**Unmanned Vehicles / Multi-Agents Systems / Design of Fault Tolerant
Control Methods**

JEUDI 22 JUIN 2017 - 08H45 A 16H30

SALLE DE CONFERENCES-INSTITUT ELIE CARTIN DE LORRAINE (NANCY) 2^E ETAGE

<http://www.iecl.univ-lorraine.fr/VenirIECL/>

Ce séminaire a pour objectif de faciliter et de pérenniser les interactions en Automatique, Mathématiques et Informatique entre les Laboratoires de Recherche Lorrains de la Fédération Charles Hermite dans le domaine Unmanned Vehicles / Multi-Agents Systems / Design of Fault Tolerant Control Methods

PROGRAMME

- 08h45-09h00 Accueil – Pierre VALLOIS (Directeur de la FCH)
- 09h00-10h00 **Robotics and Intelligent Systems** (titre provisoire)
Prof. Magnus EGERSTED (Georgia Institute of Technology, USA)
- 10h00-10h20 Pause Café
- 10h20-11h10 **Reliable and Safe Motion Control of Unmanned Vehicle**
Dr. Zhixiang LIU (LORIA)
- 11h10-12h00 **Guaranteed cost synchronization of singularly perturbed linear systems**
Constantin MORARESCU (MCF - HdR CRAN)
- 12h00 -13h15 Déjeuner – Buffet (salle Döblin – IECL 4e étage)
- 13h15-14h15 **Safety Performance Evaluation Methodology For Autonomous Platforms**
Prof. Hugo GUTERMAN (Ben-Gurion University of the Negev, Israel)
- 14h15-15h00 **Conduite en convoi centrée sur la problématique de croisement de convoi de véhicules aux carrefours et aux rond-points**
Franck GECHTER (MCF- HdR, UTBM)
- 15h00-15h20 Pause Café
- 15h20-15h50 **Towards a Framework for Realizable Safety Critical Control through Active Set Invariance**
Thomas GURRIET and al (Caltech–Georgia tech – LORIA)
- 15h50-16h20 **Fleet control based on Particular Swarm Optimization: Application to Unmanned Aerial Vehicles**
Adel BELKADI (CRAN)
- 16h20-16h30 Clôture