



**Orianne DELMONT**  
(01/12/2015-30/11/2018)

Encadrants : Mohamed BOUTAYEB (CRAN) - Dominique MARTINEZ (LORIA)

**Titre de la thèse : Modélisation et Commande des robots à câble**

Ce projet de recherche s'inscrit dans le cadre de la collaboration scientifique entre le LORIA et le CRAN sur la robotique "bio-inspirée". Il s'agit de concevoir et mettre en oeuvre un robot à câbles dans le but de suivre en temps réel le vol d'un papillon afin d'étudier son comportement. Les défis scientifiques et technologiques sont multiples : Modélisation mathématique, développements des lois de commande du robot, réalisation du robot, implémentation et mise en oeuvre.

***Thèse interrompue le 22/1/17***