

Traitement d'images spatiales sur architecture "Big Data"	Datasio, TIC Valley / bâtiment Evolution, 425 rue Jean Rostand 31670 Labège
Démonstrateur de Système CAO pour protéines	Kineo, 478 rue de la Découverte, Miniparc, bat 2, 31670 Labège
Planification de mouvements en animation d'acteurs digitaux	LAAS, équipe GEPETTO
Étude de similarité acoustique sur plusieurs enregistrements de patients ayant des troubles de la production pathologiques de la parole	IRIT, équipe SAMOVA, Toulouse
Navigation autonome pour un robot d'exploration planétaire	CNES, Toulouse
Reconnaissance de postures par capteur RGB-D	LAAS, équipe RAP
Classification de données issues de traitements d'analyse sémantique.	SYNAPSE, Toulouse
Catégorisation de voix intermédiaire : de la voix parlée à la voix chantée	IRIT, équipe SAMOVA, Toulouse
BubbleBrain – Système expert de dépouillement de tests	CS, Toulouse
Recalage d'images cérébrales multimodales en IRM morphologique et TEP-AV45 chez des sujets âgés pré-fragiles dans l'étude MAPT	INSERM u825, Pavillon Baudot, CHU Purpan
Utilisation de l'imagerie aérienne par drone pour caractériser le peuplement et estimer la date de floraison dans des micro-parcelles de tournesol	INRA, Castanet Tolosan
Make a robot generate motion while guessing the feasible type of motion in the target environment using semantic map	AIST, Japon
Technologie d'imagerie pour un système de vision de vol améliorée	ASTRIUM, 31 rue des Cosmonautes 31402 Toulouse Cedex 4
Navigation par asservissement visuel dans un environnement encombré	LAAS, équipe RAP
Marcher sur un ballon	LAAS, équipe GEPETTO
Développements sur l'interface utilisateur du robot e-vigilante et pour la détection d'intrus par un robot mobile de surveillance extérieur	EOS-Innovation, Paris
Echange d'objet entre humain et robot	LAAS, équipe RIS
Développement d'un système de télémétrie sur rotor de queue pour hélicoptère de type EC175	Beijing Infotronix TECHNOLOGY LIMITED Add: Room 5B15 Huajie Plaza, 13 Dazhongsi, Haidian District, Beijing 100098, China
Analyse, conception, développement et tests de la gestion intelligente de l'énergie et de l'éclairage de candélabres photovoltaïques	Carré Products, Gaillac
Cartographie d'un environnement sonore par un robot mobile	INRIA Nancy
Analyse du risque dans les colis	Spikenet Technologies, Ramonville

Sujet du stage	Etablissement	Ville
Aide au Projet neOCampus	Institut de Recherche Informatique de Toulouse (IRIT)	Toulouse
Etude d'un framework robotique	Centre national d'etudes spatiales	Toulouse
Évaluation de techniques d'anonymisation de données de localisation	LAAS	Toulouse
Exploration Active d'Environnement Inconnu pour la Robotique Aérienne Autonome	Onera	Toulouse
Élaboration d'une chaîne de récolte de données, et participation à l'amélioration de l'IA de guidage du robot.	Naïo Technologies	Toulouse
Compilation de problèmes de satisfaction de contraintes temporelles ; application à la planification temporelle	Institut de Recherche en Informatique de Toulouse (IRIT)	Toulouse
Programmation par contraintes pour la planification de tests de validation de satellites	LAAS	Toulouse
Identifier dans les textes les entités d'une base de connaissances	CEA SACLAY	Paris

Sujet du stage	Etablissement	Ville
Création d'un logiciel/interface homme-Machine pour la réalisation de palettisation	Staubli	Faverges
Navigation par asservissement visuel en environnement encombré dynamique	LAAS	Toulouse
Etude sur matériels et logiciels pour du suivi comportemental en maintien à domicile	Société ATYS-CONCEPT	Toulouse
Intégration de carte embarquée Airbus, système de localisation et de reconnaissance d'objet, dans le robot HRP-2	LAAS	Toulouse
Génération de trajectoire de câble avec contact	LAAS	Toulouse
Suivi d'objets en mouvement depuis une caméra embarquée sur un aéronef	LAAS	Toulouse
Validation de stabilité d'un système hybride	ONERA	Toulouse
Remote control system for cooperative works by multiple robots	NAIST	Japon
Gestion contextuelle et multimodale de l'interaction Homme-Robot	IRIT	Toulouse
Préparation à l'utilisation conjointe des images Sentinel-1 et Sentinel-2 pour la cartographie de l'occupation des sols	CNES	Toulouse

Sujet	Entreprise	Adresse
Modélisation, détection et explication de conflits éthiques dans un système homme – robot	Onera	Toulouse
Planification et contrôle de mouvements d'un robot mobile interactif intégrant des normes sociales.	LAAS	Toulouse
Terrain classification for mobile robot autonomous navigation using hyperspectral images	LAAS	Toulouse
Synchronisation audio de flux TV sur mobile	IRIT + Telequid	Toulouse
Industrialisation de lunettes connectées Android	ATOS	Toulouse
Audit et Optimisation de calcul Big data	CS	Toulouse
Audio Fast & Automated Tuning: Development of a smart algorithm for in call voice analysis	Intel/IRIT	Toulouse
Segmentation de séries temporelles d'images satellitaires à haute résolution spatiale et temporelle pour la production à grande échelle de cartes d'occupation du sol	CNES/Cesbio	Toulouse
Assemblage dynamique et opportuniste de composants logiciels pour les systèmes ambiants , mobiles et autonomes.	IRIT	Toulouse
Outils de reconnaissance images pour la validation sur la chaîne de production	Labinal Power System (Safran)	Toulouse
Mise en place de nouveaux traitements des données de la plateforme de simulation EGNOS (SPEED)	ESSP (European Satellite Services Provider).	Toulouse

Sujet	Entreprise	Adresse
Manipulation coordonnée d'objets déformables à l'aide de la vision pour un robot à deux bras	NAIST, Japon	Japon
Supervision d'une chaîne de production par un réseau de caméras PTZ	AIP	Toulouse
Improvement of current approaches for Large Vocabulary Continuous Speech Recognition	Université de Singapour	Singapour
Pilotage d'un tracker FARO par un robot pour réaliser des mesures automatisées	Lucas France	Bazas
Software development for the real-time control of an electric autonomous vehicle for orchard applications	Davis University, USA	Davis, CA, USA