

| IARF | Sujet de stage | Entreprise / Laboratoire | Ville | Encadrant stage | Coordonnées | Attribution | |
|-----------|---|--------------------------|----------------------|----------------------------|---|------------------|--------------------------|
| BERKANE | Mise en oeuvre d'outils de reconnaissance d'image sur un meuble 120U | ATOS | Toulouse | | | F.Lerasle | lerasle@laas.fr |
| BOUCHET | Synthèse temporelle à partir de séries d'images satellites d'enneigement | CNES | Toulouse | | | J. Mengin | Jerome.Mengin@irit.fr |
| DAVID | Caractérisation de sémantiques argumentatives | IRIT | Toulouse | P. Besnard, S. Doutré | philippe.besnard@irit.fr, sylvie.doutré@irit.fr | C. Cayrol | claudette.cayrol@irit.fr |
| ESCOURROU | Simulation et modélisation d'un SuperTanker | Sogeti | Toulouse | Benjamin Bossa | benjamin.bossa@sogeti.com | C. Jaubert | cjaubert@laas.fr |
| KHATTABI | Usages métiers d'un environnement collaboratif en Web Semantique | ATOS | Toulouse | S. Duprat | | A. Basarab | basarab@irit.fr |
| KLEMPKA | Mise en place d'un nouveau prototype pour l'optique embarquée et active | LAAS | Toulouse | P. Danes & B. Vandepoortae | patrick.danes@laas.fr, bvandepo@laas.fr | F. Benamara | benamara@irit.fr |
| PIECADE | Investigating planning paradigms for specification of autonomous robots missions by human operators | Onera | Toulouse | Magali Barbier | tel: 5.62.25.27.61, mail: Magali.Barbier@onera.fr | F. Maris | maris@irit.fr |
| RODECO | Sujet de stage | Entreprise / Laboratoire | Ville | Encadrant stage | Coordonnées | Attribution | |
| AGHNATIOS | Automatisation des tests effectués sur bancs d'intégration système avionique à l'aide d'un bras robotisé. | Sogeti High Tech | Aix en Provence | Etienne Ramier | Etienne Ramier | Viviane Cadenat | cademat@laas.fr |
| BOURGADE | Réalisation d'un système de Survey RF Automatique | Assystem | Colomiers | Manuel Heitz | mheitz@assystem.com | Ariane Herbulot | aherbulo@laas.fr |
| DATO | Apprentissage par Système Multi-Agent Adaptatifs par feedbacks endogènes: prospectives et applications | IRIT | Toulouse | Nicolas Verstaevl | nicolas.verstaevl@irit.fr | Martin Cooper | cooper@irit.fr |
| DATTAS | Calcul de trajectoire d'un module de transport | Segula matra automotive | Nanterre | Frédéric CLAUDE | frederic.claude@segula.fr | Michel Taix | taix@laas.fr |
| ELGHZAOUI | En recherche | | | | | | |
| ELGOURAIN | robot de manutention de KIT pour préparation bord de ligne chez PSA | Actemium | Poissy | LALLIER Samuel | Samuel.lallier@actemium.com | Patrick Danès | danes@laas.fr |
| FAGEDET | Mise en place d'un système de contrôle vision permettant la détection des défauts de forgeage | AFSR MECAERO SNC | Roques sur Garonne | Serigne NDOYE | serigne.ndoye@arconic.com; 05 61 51 78 41 | Frédéric Lerasle | lerasle@laas.fr |
| HACHI | Suppression de la phase de mise au point des trajectoires d'adaptation à l'environnement pour un robot de transfert | SEGULA MATRA AUTOMOTIVE | Nanterre | Vincent SZARCZ | vincent.szarcz@segula.fr | Michel Taix | taix@laas.fr |
| HULAUD | Super Internet of Robotics Things | Sogeti High Tech | Toulouse | Fabrice Robert | fabrice.robert@sogeti.com | Isabelle Ferrané | ferrane@irit.fr |
| LAGOUTE | Développement de loi de commande pour un générateur électrique | Sogeti High Tech | Toulouse | Mathieu Boutonnet | mathieu.boutonnet@sogeti.com | Fred Gouaisbaut | fgouaisb@laas.fr |
| MEZNI | Suivi montage proto d'une boîte de vitesses hybride | Renault | Boulogne Billancourt | Antoine Vignon | antoine.vignon@renault.com | Patrick Danès | danes@laas.fr |
| MRANI | En recherche. | | | | | | |
| TAKHERIST | Commande visuelle basée sur les moments photométriques | Laboratoire IBISC | Evry | Hicham Hadj Abdelkader | h.hadj_ibisc@gmail.com | Viviane Cadenat | cademat@laas.fr |
| TARI | Planification de trajectoire | Akka | Toulouse | Stanislas Larnier | stanislas.larnier@akka.eu | Viviane Cadenat | cademat@laas.fr |