

THÈSE DE DOCTORAT DE

L'UNIVERSITÉ DE NANTES

ÉCOLE DOCTORALE N° 602
Sciences pour l'Ingénieur
Spécialité : *Robotique*

Par

Thomas MULLER

Étude de la transparence de manipulateurs passifs par approches mécaniques et cognitives : Application aux systèmes de Neoditech

Thèse présentée et soutenue à Nantes, le 05/07/2022
Unité de recherche : UMR 6004

Rapporteurs avant soutenance :

Laurent SABOURIN Maître de conférences HDR, SIGMA Clermont, Institut Pascal
Micky RAKOTONDRABE Professeur des Universités, LGP, ENIT Tarbes

Composition du Jury :

Examineurs :	Christine CHEVALLEREAU	Directrice de recherche CNRS, Nantes Université
	Mehdi CHERIF	Professeur des Universités, I2M, ENSAM Bordeaux
	Laurent SABOURIN	Maître de conférences HDR, SIGMA Clermont, Institut Pascal
	Micky RAKOTONDRABE	Professeur des Universités, LGP, ENIT Tarbes
Dir. de thèse :	Sebastien GARNIER	Maître de conférences HDR au LS2N, équipe RoMaS , Nantes Université
Enc. de thèse :	Kevin SUBRIN	Maître de conférences au LS2N, équipe RoMaS , Nantes Université

Invité(s) :

David DANEY	Chercheur Inria, université de bordeaux, chef d'équipe HDR d'Auctus
Sylvain ACOULON	Ingénieur CETIM
Denis JONCHERAY	PDG de Neoditech
Alain BILLON	Directeur du Bureau d'études de Neoditech