

## Planification de trajectoire pour la tomographie à rayons X en cellule robotisée



### Parcours

Diplômée du parcours SAGI de Polytech Angers en 2021, j'ai débuté une thèse au sein de l'équipe SDO du LARIS. J'ai découvert une passion pour la recherche au cours de stages en laboratoire réalisé pendant mes études et notamment un plaisir des expériences internationale lors d'un stage en laboratoire à l'université technique de Berlin.



### Résumé thèse

Ma thèse étudie les méthodes de planification de trajectoire pour des systèmes robotique à deux robots effectuant des tâches telles que la tomographie 3D, importante dans le milieu industriel pour le contrôle qualité des procédés de fabrication et l'analyse de l'usure interne des objets. Ce travail a permis l'élaboration d'algorithmes qui améliorent l'efficacité de l'ordonnancement robotique et de la planification de trajectoires de tel système.

Robotique    Planification de Trajectoire    Ordonnancement    Tomographie

