RÉPUBLIQUE FRANÇAISE
Liberté
Égalité
Fraternité

INRAE

Département MathNum

Présentations flash des doctorant·e·s

Assemblée Générale MathNum 2026

Contrôle Coordonné de Manipulateurs Mobiles pour la Manipulation d'Objets Déformables

Florian GAURIER

Institut Pascal - TSCF

Roland Lenain, Youcef Mezouar

PEPR Agroécologie et numérique – Projet cible Ninsar

"La mécanisation a supprimé 70% du linéaire des haies bocagères depuis 1950"
(Insee, L'agriculture face aux enjeux environnementaux)

Agriculture productiviste

↓

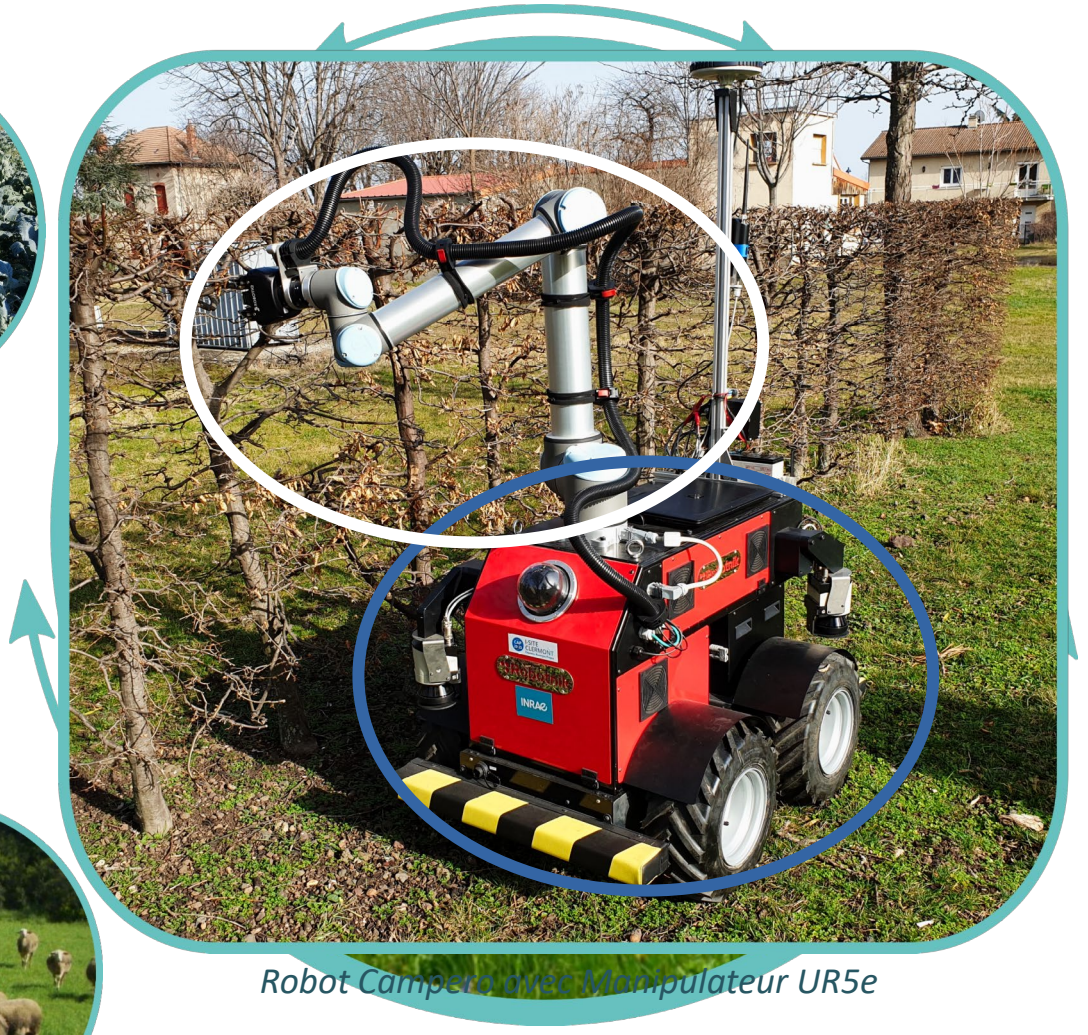
Agriculture résiliente

Objectifs de l'agroécologie

Réductions des intrants
+
Augmentation de la biodiversité

Adapter les agroéquipements

Agriculture biologique



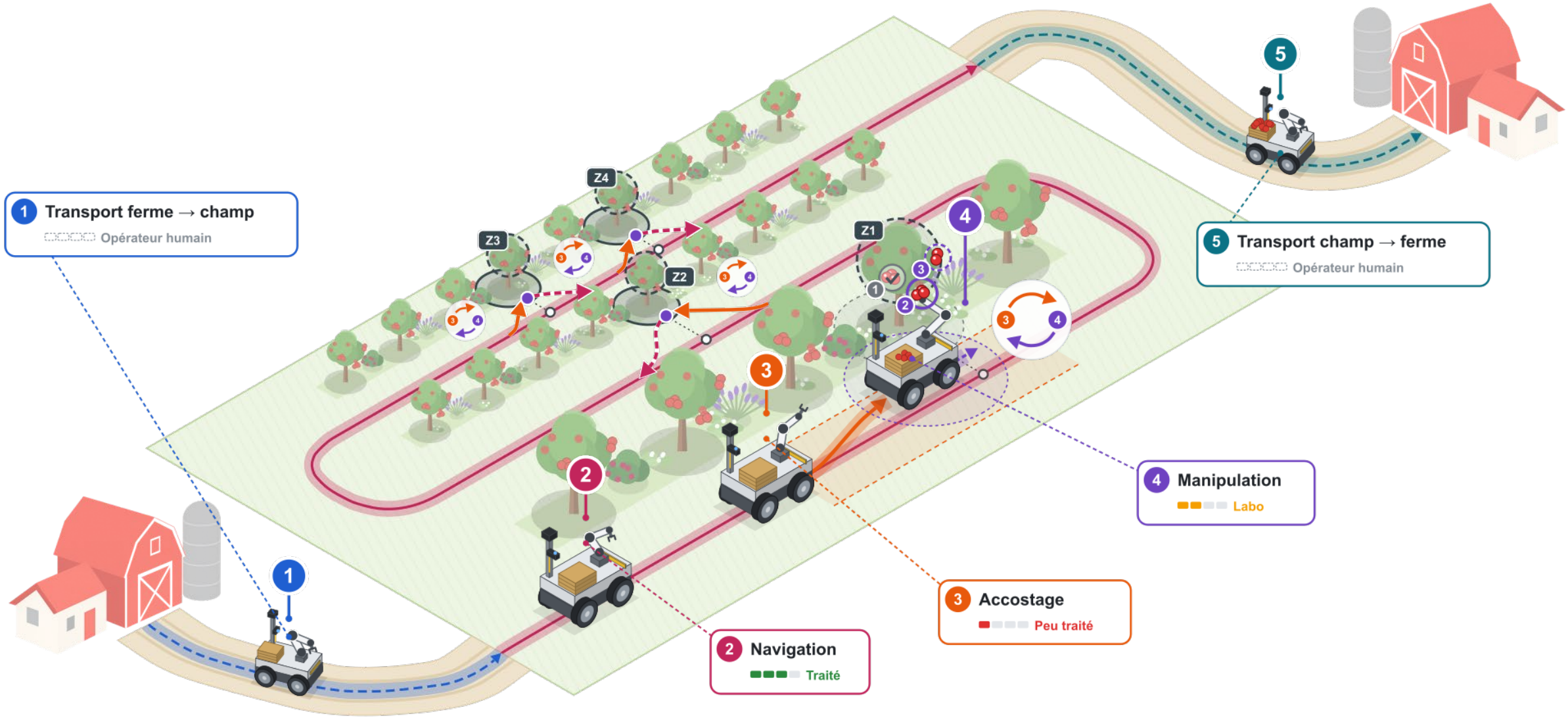
Robot Camprero avec Manipulateur UR5e

Eco-pâturage

Piliers de la conception agroécologique
Images INRAE

Contrôle Coordonné de Manipulateurs Mobiles pour la Manipulation d'Objets Déformables

2ème année de thèse



Comment coordonner les mouvements d'un manipulateur mobile pour accoster puis interagir avec des végétaux ?

Distance d'accostage : 8m → 3m

Objectif : 10cm