

**Mercredi 5 juin 2019 - Session Ecran 1**

SESSIONS ECRAN - STP			SESSIONS ECRAN - AUTOM		
1	Dynamic clustering based forecasting demand to solve transportation problem in physical internet network	Anirut Kantasa-ard, Maroua Nouiri, Abdelghani Bekrar, Abdessamad Ait el cad, Yves Sallez	1	Estimation des pertes de mesures par un observateur à mémoire finie	Thuillier Julien, Delouche David, Fantini Jacques, Kratz Frederic
2	Development of long-lifetime communicating concrete structures	Hang WAN, Michael DAVID, William Derigent	2	Observateur à mémoire finie pour le diagnostic de systèmes non linéaires à temps continu et des mesures discretes	Zhang Tngting, Kratz Frederic, Hou Yunhui, Idasiak Vincent
3	Distributed Simulation for a Modeling and Simulation tool: Papyrus	Simon Gorecki, Gregory Zacharewicz, Yves Ducq, Nicolas Perry	3	Robust tracking control design for fluid traffic dynamics	Tumash Liudmila, Canudas-De-Wit Carlos, Delle Monache Maria Laura
4	Démarche de création d'un jumeau numérique d'une infrastructure ferroviaire	Corentin Stalder, Guillaume DUCELLIER, Eddie Soulier, Sofia Costa d'Aguiar, Bruno Landes	4	Stabilisation d'un système d'équations aux dérivées partielles paraboliques par un contrôle interne	Azar Thérèse, Perez Laetitia, Moulay Emmanuel, Prieur Christophe, Autrique Laurent
5	Planification de la production à moyen terme dans un environnement MTO-MPAL	Estefania TOBON VALENCIA, Samir Lamouri, Robert Pellerin, Esmael Moussavi	5	Représentation d'état d'ordre réduit des équations de Vlasov-Poisson	Cisse Amadou, Boutayeb Mohamed
			6	Boundary Control for Output Regulation in Scale-Free Positive Networks	Nikitin Denis, Canudas-De-Wit Carlos, Frasca Paolo
			7	Input-Output Stability Analysis of Decentralized Systems with Asynchronous Controllers	Thomas Jijju, Helal Laurentiu, Fiter Christophe, Van De Wouw Nathan, Richard Jean-Pierre
			8	Caractérisation des jeux de sorties plates à l'aide d'un outil de calcul formel	Rammal Rim, Airimitoiaie Tudor-Bogdan, Cazaurang Franck, Melchior Pierre
			9	Commande LQR décentralisée garantissant un coût individuel pour un système multi-agent: approche par un équilibre de satisfaction	Veetaseveera Jomphop, Varma Vineeth, Satheeskumar, Morarescu Constantin
			10	Approche hybride pour le consensus pour les réseaux dirigés et asynchrones d'agents non-holonomes	Borzone Tommaso, Morarescu Irinel Constantin, Jungers Marc, Boc Michael, Janneteau Christophe
			11	Contrôle direct par approche fréquentielle	Kergus Pauline, Poussot-Vassal Charles, Demourant Fabrice
			12	Approximate computing control approaches using recurrent neural networks	Jain Ayush Kumar, Berdjag Denis, Polet Philippe, Fiter Christophe, Bearee Richard