

Domaine	Etablissement de rattachement du directeur de thèse	Titre Sujet	Numéro du candidat (à ne pas remplir)	Nom	Prénom	Laboratoire	Dir de thèse	Type de CD Etablissement? Cofinancement?	Décision Conseil
MPA	ULille	Homotopie des espaces de modules opéradiques	M-1	VERSTRAETE	Marvin	LPP	FRESSE Benoit	100% ULille ou (50% ULille- 50% CEMPI)	LP
MPA	ULille	Le modèle de permutations aléatoires spatiales avec interaction bosonique	M-2	BELLOT	Guillaume	LPP	MAÏDA Mylène, DEREUDRE David	100 % ULille	LP
MPA	ULille	Plongement de semi-groupes d'opérateurs discrets dans des semi-groupes d'opérateurs continus	M-3	LEBRETON	Romain	LPP	FRICAÏN Emmanuel	100 % ULille	LP
MPA	ULille	Solitons for the Landau-Lifschitz equation	M-4	LE QUINIOU	Erwan	LPP	DE LAIRE André, GOUBET Olivier	ALRC2.0-000828- ULille (ou CEMPI)	LP
MPA	ULille	Connexions paraboliques et groupe fondamental logarithmique	M-5	YI	Xiaodong	LPP	BORNE Niels	Etablissement	LC1
MPA	ULille	Aspects géométriques des solutions des équations différentielles stochastiques	M-6	ZURCHER	Jérémy	LPP	TUDOR Ciprian	Etablissement	LC2
MPA	ULille	Optimisation stochastique pour les calendriers sportifs	M-7	BAUMAN	Guillaume	LPP	WICKER Nicolas, COUPIER David	Etablissement	LC3
MPA	ULille	Quotients under the actions of complex crystallographic groups	M-8	HANOUNAH	Malek	LPP	MARKOUCHEVITCH Dimitri	Etablissement	LC4
AGITSI	ULille	Inspection automatique de bâtiments industriels par analyse d'images multi-spectrales acquises depuis un drone	A1	YRIARTE	Félix	CRISTAL	Ludovic Macaire	ALRC2.0-000779 - FEDER-GEO2R	LP

AGITSI	Uilille	Contrôle actif des écoulements turbulents modélisés par des équations aux dérivées partielles	A7	LOKO	Epiphane	CRISTAl/Inria	Andrey Polyakov/Nicolas Espitia	ALRC2.0-000782 (P)-Uilille	LC1-A6
AGITSI	Uilille	Contrôle actif des écoulements turbulents modélisés par des équations aux dérivées partielles	A8	RIZK	Hanan	CRISTAl/Inria	Andrey Polyakov/Nicolas Espitia	ALRC2.0-000782 (P)-Uilille	LC2-A6
AGITSI	Uilille	Contrôle actif des écoulements turbulents modélisés par des équations aux dérivées partielles	A9	AGBO	Kala	CRISTAl/Inria	Andrey Polyakov/Nicolas Espitia	ALRC2.0-000782 (P)-Uilille	LC3-A6
AGITSI	Uilille	Localisation et perception coopératives tolérantes aux fautes pour une mobilité autonome	A10	HACHEM	Mohamad	CRISTAL	Maan EL BADAOUI EL NAJJAR	100% Uilille (Thèse Labellisée)	LP
AGITSI	Uilille	Localisation et perception coopératives tolérantes aux fautes pour une mobilité autonome	A11	KAHOUADJI	Samah	CRISTAL	Maan EL BADAOUI EL NAJJAR	100% Uilille (Thèse Labellisée)	LC1-A10
AGITSI	Uilille	Localisation et perception coopératives tolérantes aux fautes pour une mobilité autonome	A12	CRAAY	Lina	CRISTAL	Maan EL BADAOUI EL NAJJAR	100% Uilille (Thèse Labellisée)	LC2-A10
AGITSI	Centrale Lille	Nouvelles approches pour l'optimisation du trafic dans les noeuds ferroviaires	A13	FARMER	Neil	CRISTAL	Khaled MESGHOUNI	Région ALRC2.0-000855 (S) -Central	LC1
AGITSI	Centrale Lille	Nouvelles approches pour l'optimisation du trafic dans les noeuds ferroviaires	A14	BADJI	Youssra	CRISTAL	Khaled MESGHOUNI	Région ALRC2.0-000855 (S) -Central	LC2

AGITSI	Centrale	Hybrid systems with multi-time scales	A15	VALENTIM VIA	Valessa	CRISTAL	Laurentiu Hetel	ALRC2.0-000850 (S) -Centrale (sans	LC1
AGITSI	Centrale	Hybrid systems with multi-time scales	A16	NZALALEMBA	Tychique	CRISTAL	Laurentiu Hetel	ALRC2.0-000850 (S) -Centrale (sans	LC2
AGITSI	Centrale	Asynchronous MCMC algorithms for fast Bayesian inference	A17	BOUTON	Maxime	CRISTAL	Pierre CHAINAIS	100% Centrale	LP
AGITSI	Univ G Eiffel	Caractérisation fine de l'environnement transport sous toutes conditions de luminosité par traitement d'images et apprentissage profond. Application à la localisation d'un véhicule autonome.	A18	MENIER	Corentin	COSYS-LEOS	Juliette MARAIS	ALRC2.0-000797 (P)-UGE	LP
AGITSI	Inria	Commande non linéaire du robot élané souple modélisé par la théorie du Cosserat	A19	Azouaou	Ouyoucef	Inria	Gang Zheng	ALRC2.0-001004 (S)- sans financem	LP
AGITSI	Inria	Nouveaux observateurs pour les systèmes dynamiques non-linéaires via la théorie de Lie, avec des applications à la robotique	A20	Bellila	Ahmed Nass	Inria	Rosane Ushirobira	ALRC2.0-001000 (P)-INRIA	LP
Info	IMT Nord Europe	GeoDeep4Mesh: Geometric Deep Learning on the Mesh Manifold	I1	Besnier	Thomas	CRISTAL	Mohammed Daoudi	100 % Ulille	LP
Info	Université de Lille	Automated software testing to improve the privacy of browsers	I2	De Frutos Porra	José Manuel	CRISTAL	Walter Rudametkin	100 % Ulille	LP
Info	Université de Lille	Formal Methods for complexity analysis of protocols	I3	Ragot	Adrien	CRISTAL	Patrick Baillot	100 % Ulille	LP
Info	Université de Lille	Traçage des règles métier dans le code source	I5	Benecer	Ahmed	CRISTAL	Anne Etien et Nicolas Anquetil	70% Ulille Thèse Labellisée+30% BL	LP

Info	Université de Lille	Détection et correction automatique de vulnérabilités par canaux auxiliaires dans les bibliothèques cryptographiques	I6	Geimer	Antoine	CRISTAL	Lionel Seinturier	ALRC2.0-000818-ULille	LP
Info	Inria	Analyse d'allocation mémoire dynamique pour la cybersécurité par interprétation abstraite de code binaire	I7	Florea	Andrei	CRISTAL	Vlad Rusu	ALRC2.0-000815-ULille	LP
Info	ULille	Connexion efficace entre capteurs et processeurs neuromorphiques	I8	Saulquin	Aurélie	CRISTAL	Samy Meftali / Pierre Boulet	ALRC2.0-000772-ULille	LP
Info	Université de Lille	Infrastructure routière intelligente collective par approche individu-centrée	I9	Asset	Antoine	CRISTAL	Philippe MATHIEU	ALRC2.0-000781 (P)	LP
Info	Centrale Lille	Routage distribué, dynamique et efficace d'une flotte de robots agricoles	I10	Lopez Sanchez	Aitor	CRISTAL	F. Semet	ALRC2.0-000829 -cotutelle	LP
Info	IMT Nord Europe	Analyse de la gestuelle humaine basée sur l'encodage fin du mouvement à l'aide de réseaux convolutifs graphiques	I11	Ikne	Omar	CERI SN (IMT)	Hazem Wannous	ALRC2.0-000944-IMT	LP
Info	IMT Nord Europe	Analyse de la gestuelle humaine basée sur l'encodage fin du mouvement à l'aide de réseaux convolutifs graphiques	I12	ROUSSEAU	Merlin	CERI SN (IMT)	Hazem Wannous	ALRC2.0-000944-IMT	LC1-I11
Info	IMT Nord Europe	Analyse de la gestuelle humaine basée sur l'encodage fin du mouvement à l'aide de réseaux convolutifs graphiques	I13	Daadouch	Salma	CERI SN (IMT)	Hazem Wannous	ALRC2.0-000944-IMT	LC2-I11

Info	Inria	Modélisation et évaluation de la découvrabilité des interactions	I14	Perraud	Raphael	INRIA	Mireille Régnier	ALRC2.0-000998 - ANR Discovery	LP
Info	Université de Lille	Explications et circuits pour raisonnements sémantiques et interrogation sur des données	I15	Rozycki	Jakub	INRIA	Walter Rudametkin	ALRC2.0-000999 - ANR CQFD	LP

Prof. Ludovic MACAIRE
 Directeur
 ECOLE DOCTORALE MADIS - 631
 UNIVERSITÉ DE LILLE
 59655 Villeneuve d'Ascq Cedex
 Téléphone 03 20 43 40 45
 Email : ludovic.macaire@univ-lille.fr