

AVIS DE SOUTENANCE

M. AMIR TRABELSI présente ses travaux en soutenance le :
27 mai 2025 à 14h00

à l'adresse suivante :
université de Sousse Tunisie

en vue de l'obtention du diplôme :

Doctorat en Génie Mécanique

La soutenance est publique.

Titre des travaux : Conception optimale et gestion de la redondance d'une plateforme multi-robots : application à la chirurgie mini-invasive

Ecole doctorale : Mathématiques, Informatique, Matériaux, Mécanique, Energétique

Section CNU : 60 - Mécanique, génie mécanique, génie civil

Unité de recherche : Institut P PRIMME

Directeur : M. MOHAMED AMINE LARIBI, Professeur

Codirecteur : M. JUAN SEBASTIAN SANDOVAL AREVALO, Maître de conférences

Membres du jury

Nom	Qualité	Etablissement	Rôle
M. YANNICK Aoustin	Professeur des Universités	UNIVERSITE NANTES	Rapporteur du jury
M. AJMI HOUDI	Professeur des Universités	ISSAT - SOUSSE	Rapporteur du jury
M. NAJAH BEN Guedria	Professeur	Université de Sousse	Membre du jury
M. ABDELBADIA Chaker	Maître de conférences	UNIVERSITÉ DE POITIERS	Membre du jury
M. SAMI CHATTI	Professeur	Ecole Nationale d'ingénieurs-SOUSSE	Membre du jury
M. MOHAMED AMINE LARIBI	Professeur	UNIVERSITÉ DE POITIERS	Membre du jury
M. ABDELFATTAH Mlika	Professeur	Ecole Nationale d'ingénieurs-SOUSSE	Membre du jury
M. JUAN SEBASTIAN SANDOVAL AREVALO	Maître de conférences	UNIVERSITÉ DE POITIERS	Membre du jury