Moëz Cherif

33 ans, marié
@ : 6, Impasse Saint Jean
38240 Meylan
Tél : 04.76.61.94.55
E-mail : `cherifmc@aol.com`

Ingénieur expert, INRIA Rhône-Alpes
ZIRST - 655 avenue de l'Europe
38331 Montbonnot St-Martin
Tél : 04.76.61.52.72, Fax : 04.76.61.52.52,
E-mail : `Moez.Cherif@inrialpes.fr`

Expérience professionnelle

- **Ingénieur Expert** (depuis avril 1999, contractuel, 1 an), Projet VASY, INRIA Rhône-Alpes. *R&D dans le domaine de la simulation et de la vérification formelle de systèmes informatiques distribués.*
- **Chargé de recherche** (1998–99, contractuel, 1 an), School of Engineering Science, Simon Fraser University, B.C., , Canada. *R&D dans les domaines de la manipulation dextre automatique et de l'assemblage.*
- **Chercheur post-doctorant** (1996–97, boursier CNRS, 14 mois), Laboratoire GRAVIR-IMAG & INRIA Rhône-Alpes. (avec Ch. Laugier).
Développement d'un algorithme pour l'organisation de tâches de manutention 2-D en milieu industriel (en C et C++).
- **Chercheur post-doctorant** (1995–96, contractuel, 1 an), Simon Fraser Univ., Canada. (avec K. K. Gupta). *Développement d'un planificateur de mouvements dextres pour mains articulées (en C et openGL).*

Formation

- **Doctorat** en Informatique, Institut National Polytechnique de Grenoble (INPG) (1991–95). Thèse menée au Laboratoire LIFIA-IMAG. Titre : *Planification de mouvements pour un robot mobile autonome tout-terrain : une approche par utilisation des modèles physiques.* Directeur de Thèse : Ch. Laugier (INRIA Rhône-Alpes).
Jury — Rapporteurs : J-P. Laumond (LAAS-CNRS), et A. Liégeois (Univ. Montpellier 2). **Président :** B. Espiau (INRIA Rhône-Alpes). **Examinateurs :** Ch. Coutelle (Service de recherche, DGA-DRET), Ch. Laugier, et Th. Siméon (LAAS-CNRS).
- **Diplôme d'Études Approfondies** en Informatique, option : Architecture des Ordinateurs et Parallélisme, ENSIMAG-INPG (Juin 1991). Directeur de stage : B. Courtois (TIM3-IMAG). *Développement d'un algorithme de test fonctionnel en vue de l'analyse de défaillances de microprocesseurs.*
- **Diplôme d'Ingénieur** en Informatique, Faculté des Sciences de Tunis (1986–90). *Sélectionné pour effectuer un stage de fin d'études en France (avec B. Courtois, TIM3-IMAG).*
- **Diplôme Universitaire des Études Supérieures** en Mathématiques et Physique, Faculté des Sciences de Tunis (1984–86).

Publications techniques

- **Revues internationales :** 4 (2 × *IEEE Transactions on Robotics and Automation*, 1 *International Journal on Robotics and Automation*, 1 *International Journal on Advanced Robotics*).
- **Revues internationales (en cours) :** 1 (conditionnellement accepté dans *Int. Journal of Robotics Research*).
- **Conférences internationales avec comité de lecture :** 17 (dont 2 dans *Workshop on Algorithmic Foundation of Robotics (WAFR)* et 5 dans *IEEE International Conf. on Robotics and Automation (ICRA)*).
- **Livres/séries :** 4 papiers réédités à partir d'actes de conférences.
- **Rapports de recherche :** 4 (3 × RR INRIA, 1 RR Simon Fraser University, Canada).
- **Publications à auteur unique :** 6 (1 article dans la revue internationale IEEE Transactions on Robotics and Automation, 3 papiers de conférences internationales, 1 article dans un livre, 1 RR INRIA).

Encadrement d'étudiants en Informatique et en Ingénierie

- W. Jaramillo, Master in Engineering Science, Simon Fraser University, Canada, 1998. (avec K. K. Gupta). Thème: *Modélisation et planification de mouvement pour la manipulation dextre.*
- M. Vidal, Magistère en Informatique, Université Joseph Fourier, Grenoble, 1997. (avec Ch. Laugier). Thème: *Préparation d'opérations de manutention dans des sites industriels dynamiques.* *Publications conjointes : 1 article de revue internationale, 1 papier de conférence internationale, et 1 RR INRIA.*
- D. Casanova, DEA Informatique, ENSIMAG-INPG, Grenoble, 1992-93. (avec Ch. Laugier). Thème: *Modélisation physique d'objets 3D et application à la simulation dynamique en robotique.*
- J-L. Brunet, DESS Informatique, Univ. Joseph Fourier, Grenoble, 1991. (avec Ch. Laugier). Thème: *Décomposition sphérique d'objets pour la modélisation géométrique 3D.*

Développement d'outils et de prototypes logiciels

- BCG_MIN : *outil de minimisation de systèmes de transitions étiquetées (en C, intégré à la boîte à outils CADP)*, Projet VASY, INRIA Rhône-Alpes, 1999. (avec H. Garavel, INRIA, et H. Hermans, Université de Twente).
- OCIS : *outil de simulation interactive de tâches distribuées et d'aide à la correction d'erreurs (en C et Tcl/Tk/Tix, utilisé par un ingénieur BULL-Dyade)*, Projet VASY, INRIA Rhône-Alpes, 1999. (en cours, avec H. Garavel).
- DEXTMANIP : *planificateur de manipulations dextres par main articulée autonome (en C et openGL)*, Simon Fraser University, 1996–99.
- DYNAMOVE : *planificateur de mouvements pour un robot mobile autonome tout-terrain (en C)*, Équipe Sharp, GRAVIR-IMAG & INRIA Rhône-Alpes, 1992–95.

Participation à des actions/projets nationaux et internationaux

- **Travail sur la simulation physique et la planification de mouvements** (LIFIA-IMAG et INRIA) :
  ◇ Programme de Robotique d'Intervention Planétaire du CNES et CNRS (RISP-VAP). *[1991–94].*
  ◇ Projet "Opération Robotique Spatiale (Télé-présence)" de la région Rhône-Alpes. *[1991–94].*
  ◇ Projet européen HEROS de type HCM (6 pays participants). *[1993–95].*
- **Rédaction de propositions de projets/contrats :** *Chargé de la rédaction de plusieurs rapports techniques de fin de contrats et d'annexes techniques pour des propositions de projets/contrats dans lesquels l'équipe de robotique Sharp (GRAVIR-IMAG & INRIA Rhône-Alpes) était impliquée.*

Autres activités professionnelles

- **Reviewer pour des journaux :** IEEE Trans. on Robotics and Automation, IEEE Trans. on Systems, Man, and Cybernetics, Int. Jour. of Robotics Research, Jour. of Robotics and Autonomous Systems (Elsevier Science), Revue d'Intelligence Artificielle.
- **Reviewer pour des conférences :** IEEE ICRA, 1996, 1998, 1999, IEEE Int. Symposium on Assembly and Task Planning, 1997.
- **Co-chairman de sessions :** IEEE-RSJ IROS, Grenoble, 1997, IEEE ICRA, Detroit, 1999.

Divers

- Membre IEEE.
- Logiciels et ordinateurs : C, Pascal, librairies OpenGL, langages de scripts Tcl/Tk/Tix, Html, stations de type Sun et SGI, environnements Unix, Linux, Dos, Windows, C++, Java, Javascript, Lotos.
- Très bon anglais (séjour de 2 ans en Colombie Britanique, Canada).
- Et aussi ... Football (libéro et avant-centre de l'équipe Sport & Travail de l'INRIA Rhône-Alpes), Handball (ailier gauche et demi-centre), Volleyball (passeur), et Voile.

Liste de Références

Une liste de références est disponible sur demande.