

# SOUTENANCE DE THÈSE

## CANDIDATE

Elham Khoshbin

## PROGRAMME

Doctorat en ingénierie

## TITRE DE LA THÈSE

Design high performance controller  
for reconfigurable cable driven  
parallel robot

## DIRECTION DE RECHERCHE

Martin Otis, UQAC

## CODIRECTION DE RECHERCHE

Ramy Meziane, UQAC

## JURY D'ÉVALUATION

Philippe Cardou, Université Laval  
Stéphane Caro, CNRS – LS2N

## PRÉSIDENCE DU JURY

Jean Perron, UQAC

## DIRECTION DE PROGRAMME

Duygu Kocaefe, UQAC

## DATE ET LIEU

Mardi 24 février 2026 à 13 h 30

En présence : Local P2-4140

À distance : Connexion à Zoom

30 minutes avant le début de la  
soutenance à l'adresse suivante :

<https://uqac.zoom.us/my/soutenancedethese>

**BIENVENUE À TOUS!**



UQAC