

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 Kocafe, UQAC

DATE ET LIEU

Mardi 24 février 2026 à 13 h 30

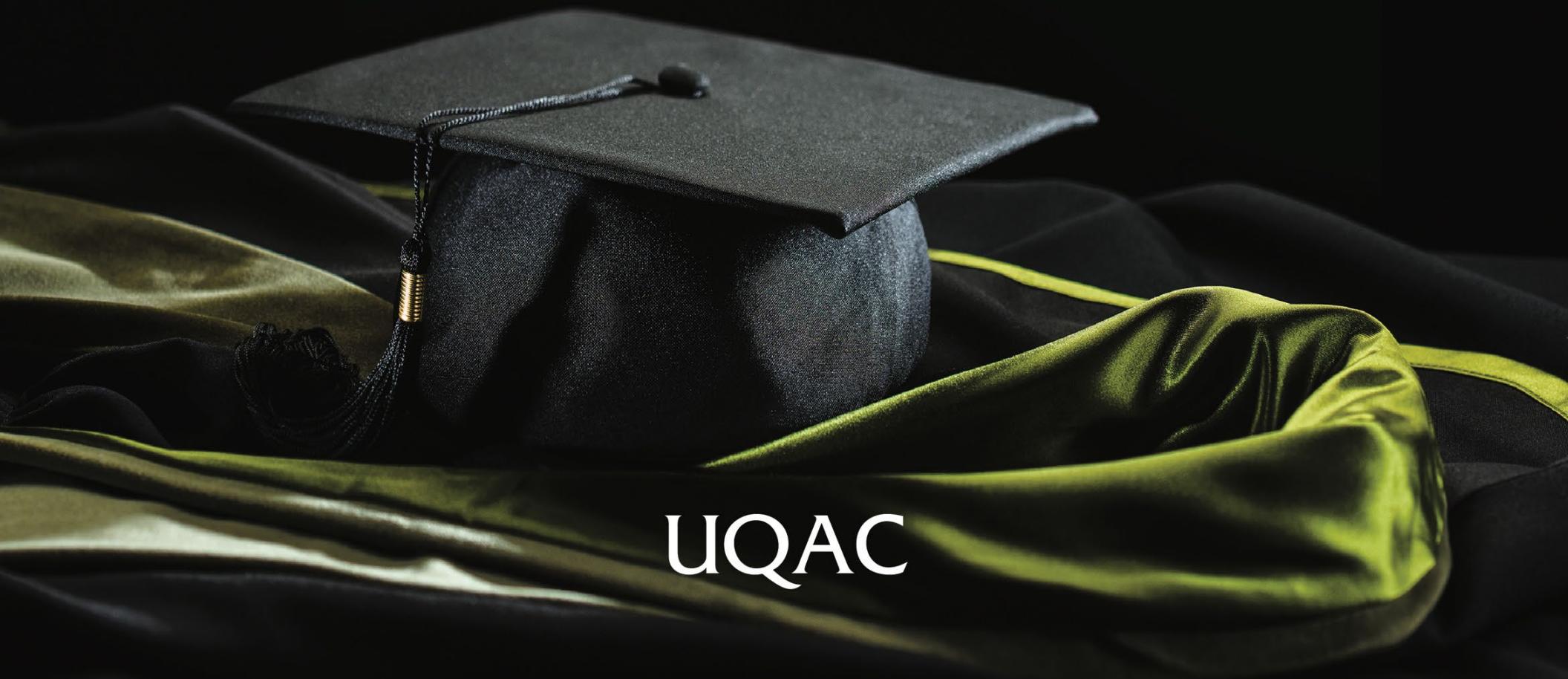
En présence : Local P2-4140

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