H – Personální zabezpečení – přednášející / Teaching Staff – Lecturer

Název VŠ / součásti / Name of university / faculty	Université Paul Sabatier Toulouse, France						
Název SP / Name of study program	Electrical Engineering and Informatics / Engineering of Interactive Systems						
Jméno a příjmení / Lecturer (First name and last name	**Michel Taïx**				**Tituly / Titles**	Dr.	
Rok narození / Year of birth	1961	**typ vzt. / Type of employment**	Full time	**Rozsah / Range of employment**	100%	**do kdy / employed till**	2015

Přednášky v předmětech / Lectures in subjects

Robotics: motion planning, manipulator arm modeling, mobile robots / Perception and Action for Mobile robots
Automatics: analysis and kontrol

Údaje o oboru vzdělání na VŠ a o praxi od absolvování VŠ, vč. studia v doktorském SP / Education, titles received and previous employment

Education and earned degrees:
1985: Engineer. in Electrical Engineering from Institut des Sciences Appliquées de Toulouse (INSAT) and Advanced Studies Degree (DEA) in Automatics from Paul Sabatier University, Toulouse
1991: Ph.D. in Robotics from the Paul Sabatier University, Toulouse France,
Career history:
1989-1991: Lecturer at Paul Sabatier University, Toulouse, as a part time employment.
Since 1991: Associate Professor at Paul Sabatier University, Toulouse.
Since 2000: Director of IUP Intelligent Systems at Paul Sabatier University, Toulouse

Přehled o publikační a další tvůrčí činnosti za posledních 5 let / A short list of the most relevant publications and R&D achievements within in the last 5 years

[1] T.MTUAN , P.SOUERES , M.TAIX , E.GUIGON. *A paradigm of neurobiological motor principles for the control of humanoid robots reaching motions.* ESF-JSPS Frontier Science Conference for Young Researchers Experimental Cognitive Robotics, Kanagawa (Japan), 2008
[2] N.LADEVEZE , J.Y.FOURQUET , M.TAIX. *Interactive motion planning in virtual reality environments*. 10th Virtual Reality International Conference (VRIC'2008), Laval, (France), 2008.
[3] ; M.TAIX , A.C.MALTI , F.LAMIRAUX. *Planning robust landmarks for sensor based motion*. Springer Tracts in Advanced Robotics 44, Springer, 2008
[4] M.T.TRAN , M.TAIX , P.SOUERES. *Algorithme de planification de trajectoires pour engins agricoles dans des polygones non convexes*. Conférence Internationale en Informatique, Recherche, Innovation & Vision du Futur (RIVF'2005), Can Tho (Vietnam), 2005,
[5] A.C.MALTI , F.LAMIRAUX , M.TAIX. *Sensor-landmark succession for motion planning along a planned trajectory*. Mechatronics & Robotics 2004 (MECHROB'04), Aachen (Germany), 2004.
[6] A.C.MALTI , F.LAMIRAUX , M.TAIX. *Sensor-landmark motion planning in mobile robots.* International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS'2004), Sendai (Japan), 2004.
[7] M.TAIX , P.SOUERES , H.FRAYSSINET , L.CORDESSES. *Path planning for complete coverage with agricultural machine*. International Conference on Field & Service Robotics (FSR2003), Yamanashi (Japan), 2003.

Působení v zahraničí / Stays abroad			
Obor habilitačního nebo jmenovacího řízení nebo udělení vědecké hodnosti / Habilitation and PhD degree – Branch	Motion Planning, humanoid, interaction	**ohlasy publikací / number of SCI citations**	
Habilitation and PhD degree - year and institution	PhD degree from Paul Sabatier University, Toulouse, January 1991	**mezinár. / international**	**tuzem. / national**
		4	11
Podpis přednášejícího / Lecturer signature	**Datum / date**	26 January 2008	