SOUTENANCE DE THÈSE

Doctorat en Système d'Information

Monsieur GUYARD Kevin
Candidat au Doctorat

soutiendra sa thèse intitulée:

"Non-causal AI-Based Localization Reconstruction During GNSS Outages in IMU-GNSS Sensor Fusion"

«Reconstruction non causale de la localisation par intelligence artificielle lors d'interruptions du GNSS dans un système de fusion de capteurs IMU-GNSS»

Lundi 12 octobre 2026, à Batelle salle 432 à 13h30

COMPOSITION DU JURY

> **Professeur GREY François,** *président du jury*
GSEM, RISIS

> **Professeur KONSTANTAS Dimitri,** co-*directeur de thèse*
GSEM

> **Professeur DERIAZ Michel,** co-*directeur de thèse*
UNIGE

> **Professeure DI MARZO SERUGENDO Giovanna**
GSEM

> **Professeur GUILLAUME Sébastien**
HEIG-VD

GENEVA SCHOOL OF ECONOMICS AND MANAGEMENT

UNIVERSITÉ DE GENÈVE