

DEPTH récompensé lors de la première International Epistemic Planning Competition (IEPC 2026)

26.8.2026 - | Université de Versailles Saint-Quentin-en-Yvelines

Félicitation à Halim Djerroud qui a été récompensé pour DEPTH lors de la première International Epistemic Planning Competition (IEPC 2026).

Le planificateur DEPTH (DEL Epistemic Planner with Tier Heuristics), développé par Halim Djerroud (équipe Robotique Interactive, LISV), a obtenu le Runner-Up Award (2^e place) lors de la première International Epistemic Planning Competition (IEPC 2026), organisée dans le cadre de la conférence ICAPS 2026 à Dublin. Cette distinction est réservée aux deux meilleurs systèmes de la compétition. Créée en 1998, l'International Planning Competition (IPC) constitue la compétition de référence en planification automatique. Organisée régulièrement dans le cadre de la conférence ICAPS, elle fait évoluer ses différentes pistes (tracks) afin de refléter les avancées de la recherche en intelligence artificielle. L'édition 2026 marque ainsi le lancement de la première compétition internationale dédiée à la planification épistémique, un domaine qui étudie la manière dont un agent planifie ses actions en tenant compte non seulement de l'état du monde, mais également des connaissances et des croyances des autres agents. Cette approche trouve notamment des applications en robotique collaborative, en interaction humain-robot et dans les systèmes multi-agents. Fondé sur la Dynamic Epistemic Logic (DEL), DEPTH est un planificateur dédié à ce type de problèmes. Il met en œuvre une stratégie de recherche heuristique originale permettant de résoudre efficacement des problèmes de planification épistémique particulièrement complexes, où le raisonnement sur les connaissances des différents agents est au cœur de la prise de décision.

<https://www.uvsq.fr/depth-recompense-lors-de-la-premiere-international-epistemic-planning-competition-iepc-2026>