

Comment vérifier vos publications dans HAL

Évaluation HCÉRES

Les publications qui seront examinées par l'HCÉRES sont sélectionnées à partir de la collection HAL de votre équipe. Pour qu'une publication soit incluse dans cette collection d'équipe, l'auteur doit correctement renseigner son affiliation en indiquant le nom de son équipe*. À défaut, la publication peut exister dans HAL, mais elle ne sera pas répertoriée dans la collection de votre équipe et ne sera donc pas prise en compte dans la liste pour l'évaluation par l'HCÉRES.

Une manière simple de vérifier que toutes les publications saisies sont correctement affiliées à votre équipe est de comparer deux requêtes : l'une provenant du HAL générique, et l'autre de la collection HAL de votre équipe. Si ces deux requêtes contiennent les mêmes publications, alors tout est en ordre, sinon il faudra mettre la bonne affiliation aux publications qui n'apparaissent que dans la première requête. Si vous ne pouvez pas ajouter vous-même cette affiliation, veuillez m'en faire la demande par [e-mail](#) (en indiquant le numéro de la publication). La première requête vous permettra également de vérifier l'exhaustivité de vos publications dans HAL.

* affiliation dans HAL

The screenshot shows a HAL publication page. On the left, a sidebar contains a red button 'Télécharger pour visualiser', the publication number 'lirmm-04000588, version 1', and identifiers. A yellow arrow points from the number to the main page. The main page shows the article title, authors, and affiliation '1 LIRMM | DEXTER - Robotique médicale et mécanismes parallèles', which is highlighted with a green circle and the text 'Affiliation correcte'. The article title is 'Decoupled Model Predictive Control for Path Following on Complex Surfaces' and the authors are 'Joao Cavalcanti Santos (1), Lénaïc Cuau (1), Philippe Poignet (1), Nabil Zemiti (1)'. The abstract is in English: 'The present letter proposes a predictive path following control'. The keywords are 'Optimization and Optimal Control'.

Article Dans Une Revue IEEE Robotics and Automation Letters Année : 2023

Decoupled Model Predictive Control for Path Following on Complex Surfaces

Joao Cavalcanti Santos (1), Lénaïc Cuau (1), Philippe Poignet (1), Nabil Zemiti (1)

Affiliation correcte

1 LIRMM | DEXTER - Robotique médicale et mécanismes parallèles

Résumé en

Mots clés en

The present letter proposes a predictive path following control

Optimization and Optimal Control

Requête dans le HAL générique

https://haltools.archives-ouvertes.fr/Public/afficheRequetePubli.php?idHal=philippe-poignet&annee_publideb=2019&annee_publifin=2024&CB_auteur=oui&CB_titre=oui&CB_identifiant=oui&CB_article=oui&CB_vignette=oui&langue=Anglais&tri_exp=annee_publi&tri_exp2=typdoc&tri_exp3=date_publi&ordre_aff=TA&CB_rubriqueDiv=oui&Fen=Aff&css=../css/VisuRubriqueEncadre.css

Au format .CSV : https://api.archives-ouvertes.fr/search/?wt=csv&q=authIdHal_s:philippe-poignet&rows=400&fq=publicationDateY_i:%5B2019%20TO%202024%5D&fl=producedDateY_i,docType_s,title_s,authLastNameFirstName_s,journalTitle_s,conferenceTitle_s,bookTitle_s,serie_s,volume_s,number_s,issue_s,city_s,country_s,page_s,doild_s,uri_s&sort=producedDateY_i%20desc,docType_s%20asc

=> remplacer « **philippe-poignet** » par votre idHAL

Requête dans la collection HAL de votre équipe

https://hal-lirmm.ccsd.cnrs.fr/DEXTER/search/index/?q=authIdHal_s%3A%22philippe-poignet%22&rows=80&structId_i=1100623+OR+388165&publicationDateY_i=2024+OR+2023+OR+2022+OR+2021+OR+2020+OR+2019&sort=publicationDate_tdate+desc

=> remplacer **DEXTER** par votre équipe¹ et « **philippe-poignet** » par votre idHAL

Créer son idHAL/CV => voir tuto [ici](#) et [là](#)

Trouver son idHAL => aller sur [AuréHAL](#)

<https://aurehal.archives-ouvertes.fr/person>

1

2

<https://aurehal.archives-ouvertes.fr>

idHal

ID Forme	ID Auteur	idHAL	Nom	Prénom	Second Prénom	Domaine email	Actions
22396	5304	philippe-poignet	Poignet	Philippe		lirmm.fr	
785566	5304	philippe-poignet	Poignet	P.		lirmm.fr	
22396			Poignet	Philippe			

¹ à l'exception de l'équipe ICAR qui a pour graphie : **ICARLIRMM**