

Département de la formation du second cycle

Liste des Projets de fin d'études proposés dans le cadre des formations d'ingénieur et de Master

Filière : Automatique

	Intitulé du PFE (Ingénieur)	Intitulé du PFE (Master)	Encadrant(s)
1	Réalisation d'un robot manipulateur mobile.	Commande d'un robot manipulateur mobile.	Pr B. Cherki
2	Modélisation et contrôle d'un modèle de pêche.	Les Aires Marines Protégées comme outil de contrôle pour une gestion durable des ressources halieutique.	Encadrant : Dr. A.Ghouali
3	Système Embarqué pour l'Arrosage Automatique : Optimisation et Gestion Intelligente.	IoT au Service de l'Arrosage Automatique Intelligent	Encadrant : Dr H. Megnafi Co-encadrant : C.Arezki
4	Développement d'une Ruche Connectée Intelligente pour l'Apiculture Moderne (Projet startup)	Simulation et Modélisation Intelligente de la Santé des Abeilles pour la Prévention des Maladies (Projet startup)	Encadrant : Dr A. Ouhoud Dr. H. Megnafi Co-encadrant : Dr. M. Brahami
5	Conception et Développement d'un Babyphone Connecté Intelligent pour la Sécurité et le Bien-être des Bébé (Projet startup)	Classification des pleurs de bébé par l'intelligence artificielle (Projet startup)	Encadrant : Dr. M. Brahami Dr A. Ouhoud Co-encadrant : Dr. H. Megnafi
6	La Conception et Réalisation d'un Prototype Intelligent pour une Smart Aquaponie. (Projet startup)	Application de l'Internet des Objets (IoT) pour la Surveillance de la Qualité de l'Eau (Projet startup)	Encadrant : Dr A. Ouhoud Dr. H. Megnafi Co-encadrant : Dr. M. Brahami
7	TRIAGRO : Un Prototype de Tri Sélectif Intelligent pour l'Industrie Agroalimentaire (Projet startup)	Classification d'Aliments dans l'Industrie Agroalimentaire grâce au Deep Learning (Projet startup)	Encadrant : Dr. A. Guezzen Dr. A. Ouhoud
8	Développement d'un system de navigation multi-robots	Planification de trajectoires et contrôle d'un groupe d'UGVs pour un scénario de transport des objets	Encadrant : Dr. H. Megnafi

9	Contrôle d'Accès au Parking par Reconnaissance de la Plaque d'Immatriculation et du Visage du Conducteur	Identification du Conducteur Automobile	Encadrant : Dr. I. Nedjar Co-encadrant : M.Mhamedi
10	Apprentissage profond appliqué à la reconnaissance visuelle d'un panneau de signalisation par un Robot Mobile.	Intégration de l'Apprentissage Automatique pour la Navigation d'un Robot Mobile	Encadrant : F. Boucli hacene.
11	Real-time control of an underactuated mechanical system using a finite-time controller: Application to an rotary inverted pendulum.	Disturbance observer-based control of an underactuated mechanical system : Application to an rotary inverted pendulum.	Encadrant : R. Mokhtari Co-encadrant : F.Arichi
12	Optimisation du transfert d'énergie à partir d'un panneau solaire	Optimisation du transfert d'énergie d'un panneau solaire à l'aide d'outils de l'intelligence artificielle	Encadrant : Pr. B. Cherki Co-encadrant : A. Dali
13	Practical Performance Improving of a Pneumatique Valve Positioner	Modeling and simulation of a proportional Pneumatique Valve with Positioner.	Encadrant : M. Abdi
14	Etude et réalisation de bouée marine à base de biopolymères pour la surveillance de la pollution de la mer. (Projet startup)		Encadrant : A.Chiali F. Dargal Co-encadrant : N. Laaribi
15	Synthèse d'observateur invariant pour le modèle AM2 à 6 variables	Synthèse d'observateur invariant pour le modèle AM2 à variables	Encadrant : I.Didi
16	Commande Robuste d'une Chaîne de Traction d'un véhicule Electrique	Modélisation et commande d'une Chaîne de Traction d'un véhicule Electrique.	Encadrant : F. Oudjama
17	Réalisation d'un feux tricolore automatisé intelligent	Optimisation temps réel des feux tricolore à l'aide de l'intelligence artificielle	Encadrant : G. Abdelaoui Co-encadrant : H. Sebbagh
18	Fabrication d'une machine de découpe laser à commande numérique (CNC)	Application des systèmes de vision intelligents pour l'automatisation de la gravure au moyen d'une CNC laser	Encadrant : G. Abdelaoui