

PROGRAMME DE LA CONFERENCE

PROGRAMME DES DEUX JOURNEES**Lundi 16 avril 2007**

08h00	Enregistrement	
09h00	Ouverture de la conférence	Salle A
09h30	Plénière 1 Traitement STAP dans le radar transhorizon <i>Dr. Karim ABED-MERAÏM, ENST Paris (France)</i>	Salle A
10h15	Plénière 2 Systèmes embarqués <i>Dr. Mohamed BENMOHAMMED, université de Constantine (Algérie)</i>	Salle A
11h00	Pause café	
11h15	Session Poster 1	Salle H
12h30	Repas	
14h00	Session A1 Traitement du signal	Salle A
	Session B1 Télécommunications	Salle B
	Session C1 Robotique	Salle C
	Session D1 Optimisation et modélisation en informatique	Salle D
	Session E1 Modélisation électromagnétique	Salle E
	Session F1 Commande sans capteur des machines électriques	Salle F
16h00	Pause café	
16h15	Session A2 Traitement d'images 1	Salle A
	Session B2 Systèmes flous	Salle B
	Session C2 Supervision et diagnostic	Salle C
	Session D2 Conversion et conditionnement d'énergie	Salle D
	Session E2 Commande des processus	Salle E
	Session F2 Antennes et radars	Salle F

Mardi 17 avril 2007

09h30	Plénière 3 Réfrigération magnétique à température ambiante : des matériaux aux applications <i>Dr. Afef KEDOUS-LEBOUC, G2ELab Grenoble (France)</i>	Salle A
10h15	Plénière 4 Multitarget tracking in cluttered environment – From Bayesian framework to belief theory – Bridges and exemplification <i>Dr. Mourad OUSSALAH, université de Birmingham (Royaume uni)</i>	Salle A
11h00	Pause café	
11h15	Session Poster 2	Salle H
12h30	Repas	
14h00	Session A3 Traitement d'images 2	Salle A
	Session B3 Matériaux	Salle B
	Session C3 Machines électriques	Salle C
	Session D3 Identification et modélisation	Salle D
	Session E3 Implantation d'algorithmes de cryptographie	Salle E
	Session F3 Commande et identification des machines à courant alternatif	Salle F
16h00	Débats et clôture de la conférence	Salle A

Lundi 16 avril 2007

Session Poster 1**Horaire : 11h15 – 12h30**

Poster 1-1	Architecture à base de comportements pour le pilotage de robots manipulateurs mobiles <i>A. Hentout, B. Bouzouia, Z. Toukal</i>
Poster 1-2	Architecture neuro-SVM pour la reconnaissance des chiffres manuscrits <i>H. Nemmour, Y. Chibani</i>
Poster 1-3	Application de l'algorithme Snake pour détecter les défauts de soudure <i>M. Benrebaya</i>
Poster 1-4	Etude comparative de dynamiques chaotiques continues <i>A. Laib, K. Fellah</i>
Poster 1-5	Génération de trajectoire d'un robot mobile basé sur la commande par apprentissage itératif <i>M. Ouar, F. Boudjema</i>
Poster 1-6	Architecture design of digital circuit based ICA training algorithm for hardware implementation <i>M. Ounas, R. Touhami, S. Chitroub</i>
Poster 1-7	Commande à retard des robots manipulateurs <i>N. Bounar, A. E. Benkiniouar</i>
Poster 1-8	Nouvelle table de commande pour le contrôle direct du couple d'une machine asynchrone alimentée par un onduleur à 3-niveaux de tension <i>J. Messaïf, E. M. Berkouk, N. Saadia</i>
Poster 1-9	L'arithmétique distribuée dans l'implémentation de l'algorithme AES sur FPGA XC2V1000 <i>M. K. Seddaoui, A. Bouchoul, M. Ould-Cheikh</i>
Poster 1-10	Plateforme de conception d'architectures VLSI de structures pipeline de filtres récursifs et adaptatifs <i>A. Fermas, A. Labed, A. Belouchrani</i>
Poster 1-11	Contribution à la réalisation d'un logiciel de formation de portrait robot 3D <i>J. Boucherit, R. Boumaza, Z. Irki, A. Kechida</i>
Poster 1-12	Modelling and stabilizing control laws design based on backstepping for an UAV type-quadrotor <i>H. Bouadi, M. Bouchoucha, M. Tadjine</i>
Poster 1-13	Identification du locuteur par classification voisé/non voisé de la parole <i>A. Abed, M. Djeddou, A. Ouldali</i>
Poster 1-14	Etude de faisabilité d'un gyromètre à fibre optique monomode et multimode combiné <i>H. Medjadba, L. M. Si Mohamed</i>
Poster 1-15	Field analysis of dual stator winding induction machine <i>H. Hammache, K. Marouani, M. Kebairi, Y. Belaatar, D. Moussaoui</i>

Session A1 : Traitement du signal
Président : A. Belouchrani

Horaire : 14h00 – 16h00
Vice président : M. Halimi

14h00	A fast JPDA-IMM-PF based DFS algorithm for tracking highly manoeuvring targets <i>M. S. Djouadi, Y. Morsly, D. Berkani</i>
14h20	Traitement fractal des signaux d'éclaircissements solaires à l'aide de la méthode du recouvrement rectangulaire <i>S. Harrouni</i>
14h40	Implementation of a hybrid voice command system for robots <i>M. Fezari, M. Bousbia-Salah</i>
15h00	A soliton-based signal analysis method <i>T. M. Laleg, E. Crepeau, M. Sorine</i>
15h20	Traitement du signal ECG pour la détection de pathologies myocardiques par les réseaux de neurones <i>Z. E. Chalabi, D. Bendani, N. E. Berrached</i>
15h40	Electrocardiogram data compression using discrete orthogonal transforms <i>A. Boukaache</i>

Session B1 : Télécommunications
Président : K. Abed-Meraim

Horaire : 14h00 – 16h00
Vice président : L. M. Si Mohamed

14h00	Monitoring the ionosphere activity from GPS data <i>S. Boutiouta, A. H. Belbachir</i>
14h20	LPFG implementation using PCF fibres <i>M. Bennoune, A. Smaoui, S. Guizani, Y. Bouslimani, H. Hamam</i>
14h40	An adaptive acquisition CFAR of PN sequence in AWGN channel <i>S. Benkrinah, M. Barkat, R. Bekhakhecha, M. Benslama</i>
15h00	Adaptive acquisition of PN sequences for DSSS communication using the CA-CFAR and OS-CFAR processors – A comparative study <i>R. Bekhakhecha, M. Barkat, S. Benkrinah</i>
15h20	Conception d'un filtre sans résonateur pour les télécommunications optiques à base des cristaux photoniques <i>N. Djamai, R. Naoum, M. Y. Mahmoud, F. Tayeboun</i>
15h40	Decision feedback equalizer using neural network for channel communication <i>Z. Zerdoumi, D. Chikouche, D. Benatia</i>

Session C1 : Robotique
Président : M. Hamerlain

Horaire : 14h00 – 16h00
Vice président : M. S. Djouadi

14h00	Les régimes glissants dans la commande référencée vision appliquée à un bras manipulateur <i>M. Belhocine, M. Hamerlain</i>
14h20	Generating optimal reference trajectories for under-actuated serial manipulators with a single passive joint <i>T. Chettibi, M. Haddad</i>
14h40	Un contrôleur flou optimisé par renforcement pour la navigation réactive d'un robot mobile <i>H. Boubertakh, S. Labiod, M. Tadjine, P. Y. Glorennec</i>
15h00	Apprentissage des systèmes d'inférence floue pour la navigation réactive d'un robot mobile par la méthode de renforcement génétique <i>A. Nemra, H. Rezine</i>
15h20	Commande prédictive en utilisant les réseaux de neurones : Application à la commande d'un bras manipulateur <i>K. Kara, T. E. Missoum</i>
15h40	Indirect fuzzy adaptive control of manipulators robots <i>K. Behih, K. Khettab, B. Bourouba, A. Boukhalfa, K. Benmahammed</i>

Session D1 : Optimisation et modélisation en informatique**Horaire : 14h00 – 16h00****Président : H. Hentous****Vice président : A. Lehtihet**

14h00	Resolution algorithm of the $P_m p_i=1, r_i, \text{outtree} \sum w_i C_i$ scheduling problem <i>H. Hentous, A. Saci, F. Benhammedi</i>
14h20	A discrete multi-objective linear fractional optimization <i>M. E. A. Chergui, M. Moulai</i>
14h40	MAQAO: Optimization of low code level by static and dynamic analysis <i>L. Djoudi, D. Barthou, W. Jalby</i>
15h00	Modélisation et simulation des systèmes de production hybride <i>L. Boucerredj, N. E. Debbache</i>
15h20	Analyse dirigée par les scénarios de l'ordonnancement d'une application embarquée temps réel <i>F. Boutekkouk, M. Benmohammed</i>
15h40	Impacts du protocole MAC sur les protocoles de transport et de routage dans un MANET <i>S. Hamrioui, S. Bouamra, M. Lalam</i>

Session E1 : Modélisation électromagnétique**Horaire : 14h00 – 16h00****Président : M. Abdallah****Vice président : M. Djennah**

14h00	Analyse et calcul analytique de l'interaction onde ELM-enceinte métallique revêtue d'une couche diélectrique modèle lié à la CEM <i>M. Djennah, D. Gozim, Z. Abidi, A. Chetoui</i>
14h20	Modélisation par éléments Finis 2-D du couplage électromagnétique-thermique dans les MSAP à flux radial <i>M. Rachek, S. Nait Larbi, H. Gahlouze</i>
14h40	Application of second order vector potential formulation for 3D eddy current non destructive testing <i>M. Chebout, M. R. Mekideche, A. Kimouche, L. Aomar</i>
15h00	Effects of the anatomical parameters and the description of current density source on the modeled SEMG signals generated in a three layer planar volume conductor <i>R. E. Bekka, N. Messaoudi, M. Behih</i>
15h20	Electromagnetic coupling between a passive component inside a cavity and ELM source in frequency domain <i>S. Khoudiri, M. Djennah, F. Taher-Belkacem</i>
15h40	Modélisation par FEM d'un câble supraconducteur mono filaires <i>A. Berrag, L. Madani, S. Nemdili, A. Zabar, L. Benhocine, S. Belkhiat</i>

Session F1 : Commande sans capteur des machines électriques**Horaire : 14h00 – 16h00****Président : M. Boucherit****Vice président : H. Rezine**

14h00	Sensorless direct torque control of induction motor with EKF estimation of speed and stator flux <i>S. Belkacem, F. Naceri, R. Abdessemed, B. Kiyour</i>
14h20	An electric differential system for a two-wheel mobile platform using direct torque control with adaptive flux and speed observers <i>B. Tabbache, A. Kheloui</i>
14h40	Commande directe du couple d'une machine asynchrone avec observateur de flux et de vitesse à base d'un filtre de Kalman étendu <i>B. Tabbache, A. Kheloui</i>
15h00	Implémentation sur carte DSP d'une commande avec et sans capteur appliquée à un moteur à réductance variable <i>A. K. Chembazi, H. Zeroug, H. Sahraoui</i>
15h20	Commande non linéaire par poursuite d'une trajectoire de vitesse à accélération constante d'un moteur synchrone à aimants permanents sans capteur mécanique <i>B. Belabbes, M. K. Fellah, A. Meroufel, A. Massoum</i>
15h40	Implémentation à base de DSP d'un observateur de vitesse et de position pour la commande sans capteur de la MSRV <i>D. Maizi, E. Hamoud, A. Ales</i>

Session A2 : Traitement d'images 1**Horaire : 16h15 – 18h15****Président : A. Belhadj-Aissa****Vice président : R. Boumaza**

16h15	Classification of remoted sensed images based on wavelet transform and support vector machine classifier - Application to SPOT-XS images - <i>K. Djerriri</i>
16h35	Un système hors-ligne de vérification de signature manuscrite utilisant les modèles de Markov cachés pseudo 2D <i>K. Beghdad Bey, F. Benhammadi, R. Benaïssa</i>
16h55	Fusion des images satellitaires par la pyramide morphologique <i>S. Massout, N. Ouarab, Y. Smara</i>
17h15	Traitement des images de déformations d'objets obtenus par interférométrie speckle électronique (ESPI) <i>R. Daïra, B. Boudjema, A. Medjahed, D. Abdi</i>
17h35	Target detection and characterization using H/alpha decomposition and polarimetric signatures <i>M. Ouarzeddine, B. Souïssi, A. Belhadj-Aïssa</i>
17h55	Recalage d'image médicale par l'information mutuelle <i>S. Cherk, H. Mouhadjer, A. Belghoraf</i>

Session B2 : Systèmes flous**Horaire : 16h15 – 18h15****Président : A. Guessoum****Vice président : H. Rezine**

16h15	Minimization of the processing time in fuzzy control algorithms by the modified crisp logic <i>A. Benmakhlouf, A. Louchene</i>
16h35	Disturbance rejection in nonlinear systems using fuzzy logic <i>Abdelaziz Aouiche, Kheireddine Chafaa</i>
16h55	Fuzzy model and adaptive predictive control <i>S. Bououden, M. Fas, W. Bourbia, S. Filali</i>
17h15	Robust fuzzy control for uncertain nonlinear systems via state feedback <i>A. Boukhalifa, K. Khettab, B. Bourouba, S. Medjmedj, R. Khenfer, F. Khaber</i>
17h35	La commande du cap d'un ballon dirigeable par la vision à l'aide d'un contrôleur flou <i>A. Melbous, M. Hadj Sadok, A. Guessoum</i>
17h55	Robust control for a class of uncertain nonlinear systems : Adaptive fuzzy approach based on H infinity <i>B. Bourouba, K. Khettab, R. Khanfer, K. Benmahammed</i>

Session C2 : Supervision et diagnostic**Horaire : 16h15 – 17h55****Président : M. Tadjine****Vice président : A. Kheloui**

16h15	Supervised reinforcement learning for autonomous agents <i>B. Boulebtateche, A. Djellal, A. Youcef-Khodja, M. Bedda</i>
16h35	L'approche multi-modèle pour la supervision de défauts électriques dans le moteur à induction <i>Z. Ider, B. Mendil</i>
16h55	Étude de l'effet de l'alimentation sur la technique de l'analyse spectrale du module de courant de Park pour la détection des défauts dans les moteurs asynchrones à cage d'écureuil <i>S. Laribi, A. Bendiabdellah, N. Benouzza, D. Toumi</i>
17h15	Détection des défauts de la machine asynchrone par observateur de Luenberger <i>R. Khenfer, L. Benhoucine, S. Medjmadj, A. Bourzami, A. W. Boukhalifa, B. Bourouba, K. Khettab</i>
17h35	Un système de détection de pannes pour un moteur Diesel dci avec une interface de communication et une coopération homme machine <i>F. Labed, M. Laafifi, H. H. Abassi</i>

Session D2 : Conversion et conditionnement d'énergie**Horaire : 16h15 – 18h35****Président : E. M. Berkouk****Vice président : K. Aliouane**

16h15	Le schéma «Hardware in the loop » et quelques applications recherche dans le génie électrique <i>S. Bacha</i>
16h35	Harmonic analysis of continuous and discontinuous SVPWM techniques control of six-phase VSI-fed double-star induction motor drive <i>K. Marouani, F. Khoucha, L. Baghli, D. Hadiouche, A. Kheloui</i>
16h55	A new space vector current control of the three phase PWM rectifier <i>L. Belhadji, K. Aliouane, T. Ghennam, A. Kheloui</i>
17h15	Technique d'élimination d'harmoniques appliquée aux onduleurs de tension à cinq niveaux asymétrique triphasés <i>N. Ould Cherchali, S. Boukhrachef, M. S. Boucherit</i>
17h35	A nonlinear voltage control for a three phase PWM AC-DC converter using an adaptive backstepping control approach <i>M. Y. Hammoudi, H. Alloui, A. Allag, A. Aboubou</i>
17h55	Adaptive nonlinear control of three phase shunt active power filter with uncertainties <i>H. Alloui, M. Y. Hammoudi, A. Allag, A. Aboubou</i>
18h15	AC power flow control using a unified power flow controller <i>K. Berrahal, F. Houamel, A. Chaghi</i>

Session E2 : Commande des processus**Horaire : 16h15 – 18h15****Président : F. Boudjema****Vice président : M. Belhocine**

16h15	Commande H_∞ par loopshaping pour une régulation de débit <i>B. Benyahia, B. Cherki, A. Choukchoubrahim</i>
16h35	Commande robuste appliquée à la stabilisation d'un navire <i>H. Saari, Y. Belmiloud, O. Khemoudj, M. Tadjine</i>
16h55	Four rotors helicopter dynamic modelling and control <i>L. Derafa, A. Ouldali, T. Madani, A. Benallegue</i>
17h15	Nonlinear geometric controller for bioprocesses : Application to the production of <i>saccharomyces cerevisiae</i> <i>D. Mokeddem, L. Saad Saoud, A. Khellaf</i>
17h35	Decentralized backstepping controller for a class of nonlinear multivariable systems : A multiobjective genetic tuning <i>A. Belhani, K. Belarbi, N. Mensouri, F. Mehazem</i>
17h55	Commande par mode de glissement d'un simulateur de vol d'hélicoptère <i>F. Allouani, D. Boukhetala, F. Farah, F. Hachid, M. Tadjine</i>

Session F2 : Antennes et radars**Horaire : 16h15 – 18h15****Président : M. Bensebti****Vice président : B. Atrouz**

16h15	Filtrage des images radar SAR : algorithmes et applications <i>Y. Smara</i>
16h35	Conception et réalisation d'antennes fractales type Koch pour les Télécommunications mobiles <i>H. Kimouche, M. Bitchikh, B. Atrouz</i>
16h55	Design and real time implementation of a height finding extractor <i>B. Magaz, M. L. Bencheikh, M. Hamadouche</i>
17h15	Radar signal detection in Weibull clutter using Gabor transform <i>M. L. Bencheikh, A. Belouchrani, B. Magaz, M. Hamadouche</i>
17h35	Conception de répartiteur pour réseaux d'antennes imprimées multifaisceaux <i>B. Guenad, S. M. Meriah, F. T. Bendimerad</i>
17h55	Auto-adaptation aveugle d'un réseau rectiligne et uniforme d'antennes par l'algorithme NCMA (Normalised constant modulus algorithm) <i>A. Bouacha, F. Debbat, F. T. Bendimerad</i>

Mardi 17 avril 2007

Session Poster 2

Horaire : 11h15 – 12h30

Poster 2-1	Embedded systems and systems on a chip (SOCs) : Modeling techniques and design methodologies <i>F. Boutekkouk, M. Benmohammed</i>
Poster 2-2	Estimation des signaux d'échos ultrasonores rapprochés <i>A. Benammar, R. Draï, A. Kechida, A. Guessoum</i>
Poster 2-3	Commande synchrone en vitesse de deux moteurs à courant continu à base de DSP (TMS320 F2812) <i>K. Boudjit, H. Zeroug, S. Rafa, L. Hocine</i>
Poster 2-4	A new approach for mobile robot navigation <i>A. Oualid Djekoune, K. Achour, R. Toumi</i>
Poster 2-5	Sur les méthodes de classification automatique <i>H. Harik, B. Yalaoui</i>
Poster 2-6	Commande par mode de glissement itératif : application à un pendule inversé <i>N. Bounar, F. Boudjema</i>
Poster 2-7	Effet des matériaux sur l'efficacité des blindages électromagnétiques <i>H. Saadi, R. Oussaid</i>
Poster 2-8	Classification des images satellitaires en utilisant une approche immunitaire artificielle <i>R. Khedam, M. L. Akrouche, Z. Tsaïleb, A. Belhadj-Aïssa</i>
Poster 2-9	Une approche pour la rectification temps réel des images stéréoscopiques <i>Z. Irki, M. Devy, K. Achour</i>
Poster 2-10	Modélisation dynamique directe et inverse d'un quadrotor <i>S. Yazir, M. Mekki, T. Chettibi</i>
Poster 2-11	Étude du comportement vertical et latéral d'un système de lévitation magnétique de type EMS <i>Z. Torki, M. Abdallah, A. Zaoui</i>
Poster 2-12	Design d'une machine synchrone à réluctance variable <i>Y. Matriche, M. Abdallah</i>
Poster 2-13	Les concepts fondamentaux d'une chaîne de conversion éolienne <i>T. Ghennam, E. M. Berkouk, B. François, L. Belhadji, K. Marouani</i>
Poster 2-14	A Fuzzy IMM-UKF algorithm for highly manoeuvring multi-target visual-based tracking <i>M. S. Djouadi, Y. Morsly, D. Berkani</i>
Poster 2-15	Identification des propriétés électromagnétiques des matériaux composites par la méthode du problème inverse <i>B. Kehileche, H. Mohellebi</i>

Session A3 : Traitement d'images 2**Président** : Y. Smara**Horaire** : 14h00 – 16h00**Vice président** : F. Benhammadi

14h00	An overview of the embedded wavelet image coding <i>A. Boukhobza, A. Bounoua</i>
14h20	Classification texturale des images radar SAR pour la détection des nappes d'hydrocarbures <i>B. Lounis, A. Belhadj-Aissa, L. Zikara, K. Djeghlaf</i>
14h40	Application d'un codage fractale en multi-échelles dans le domaine de la transformée en ondelettes biorthogonales pour la compression d'images MSG <i>N. Sadoun, S. Ameur</i>
15h00	The practice of automatic registration system for remote sensing images <i>L. Meddeber, N. E. Berrached</i>
15h20	Reconnaissance d'expressions faciales par réseau MLP <i>C. Zekhnine, N. E. Berrached</i>
15h40	Neuro-ACPD2D globale et locale : Approches hybrides bidimensionnelles pour la reconnaissance automatique de visages <i>C. Rouabhia, A. Boualleg, H. Tebbikh</i>

Session B3 : Matériaux**Président** : A. Kedous-Lebouc**Horaire** : 14h00 – 16h00**Vice président** : D. Moussaoui

14h00	Contribution des matériaux chiraux dans l'efficacité de blindage <i>R. Oussaid</i>
14h20	Modélisation et simulation d'un capteur de position à effets magnétostrictifs <i>A. Gramez</i>
14h40	Approche expérimentale pour un contrôle non destructif (CND) par capteur à courants de Foucault en mode absolu <i>A. Abdou, N. Benhadda, A. Benoudjit, A. Guettafi</i>
15h00	Identification et optimisation paramétrique du modèle de l'hystérésis de Chua par la méthode du développement en série de Fourier <i>A. Belkebir, A. Benoudjit, B. Abdelhadi</i>
15h20	Analyse par la méthode des éléments finis d'un capteur à courants de Foucault en mode différentiel pour l'inspection des pièces cylindriques <i>N. Benhadda, A. Abdou, A. Guettafi, A. Benoudjit</i>
15h40	Etude par FEM de l'énergie stockée dans une bobine supraconductrice <i>L. Madani, A. Berrag, S. Nemdili, A. Zabar, S. Belkhiat</i>

Session C3 : Machines électriques**Président** : M. Abdallah**Horaire** : 14h00 – 16h00**Vice président** : M. Djennah

14h00	Modélisation numérique 2D d'une pompe magnétohydrodynamique (MHD) annulaire à induction <i>N. Bergoug, F. Z. Kadid, R. Abdessemed</i>
14h20	Etude électromagnétique d'une pompe magnétohydrodynamique (MHD) à conduction <i>S. Naceur, F. Z. Kadid, R. Abdessemed</i>
14h40	Régulation en temps réel d'un système de lévitation magnétique avec xPC-TARGET <i>L. Benbaouche, F. Khaber</i>
15h00	Optimisation d'une machine synchrone à aimants permanents dans un contexte d'analyse par une approche analytique <i>L. Aomar, M. R. Mekideche, M. Chebout, A. Kimouche</i>
15h20	Modèle semi analytique dédié à l'optimisation et au dimensionnement d'un inducteur <i>S. Amrane, M. E. H. Latreche, M. Feliachi</i>
15h40	Design et contrôle d'une machine synchrone à réluctance variable <i>Y. Matriche, M. Abdallah, F. Khoucha, K. Marouani</i>

Session D3 : Identification et modélisation**Président : M. Belhocine****Horaire : 14h00 – 16h00****Vice président : M. S. Djouadi**

14h00	Nouvelle méthode de réglage du contrôleur $PI^{\lambda}D^{\mu}$ d'ordre non entier <i>K. Bettou, A. Charef</i>
14h20	Modeling and analysis of multiple fractional order systems <i>M. Assabaa, A. Charef, Z. Santouh, M. Benmalek</i>
14h40	Identification des systèmes fractionnaires par des modèles optimaux réduits d'ordres entiers <i>T. Djamah, R. Mansouri, S. Djennoune, S. Guermah, M. Bettayeb</i>
15h00	Stratégies de réduction de type des systèmes flous de type-2 <i>H. Attoui, F. Khaber</i>
15h20	Commande par retour d'état adaptatif d'un système chaotique : application au circuit de Chua <i>H. Hamiche, F. Almansba, S. Guermah, S. Djennoune, M. Bettayeb</i>
15h40	Stabilité et synthèse d'observateurs des systèmes non linéaires par l'approximation polynomiale <i>L. Nechak, S. Djennoune, M. Bettayeb</i>

Session E3 : Implantation d'algorithmes de cryptographie**Président : M. Benmohammed****Horaire : 14h00 – 16h00****Vice président : A. Aissani**

14h00	Implémentation d'une architecture compacte pour l'opération Mix Columns de l'AES <i>M. Ould-Cheikh, L. M. Si Mohamed, M. S. Azzaz</i>
14h20	Implémentation d'un cryptosystème du signal de parole sur la carte à FPGA RC200 <i>M. S. Azzaz, H. Chettat</i>
14h40	Amélioration du cryptage chaotique des images avec la fonction CAT MAP <i>M. Grimes, S. Haddad, A. Khebli</i>
15h00	Implémentation sur FPGA du générateur Diffie-Hellman basé sur les courbes elliptiques <i>B. Allailou, R. Debabi, O. Abboud, A. Senouci</i>
15h20	FPGA implementation of the encryption and decryption AES algorithm <i>H. Bessalah, F. Mostefai, Z. Brahimi</i>

Session F3 : Commande et identification des machines à courant alternatif**Président : M. Boucherit****Horaire : 14h00 – 16h00****Vice président : E. M. Berkouk**

14h00	Outil d'estimation simultanée des grandeurs internes d'un moteur asynchrone par FKE et par RNA <i>K. E. Hemsas, S. Leulmi</i>
14h20	Contribution à l'identification paramétrique de la machine asynchrone par l'algorithme de fourmis API <i>M. Hadj Sadok, M. Bounekhla, A. Guessoum</i>
14h40	Commande prédictive généralisée d'un moteur synchrone à pôles saillants <i>C. Ogab, S. Hassaine, S. Laribi, A. Bendiabdelallah</i>
15h00	Réseaux de neurones et logique floue pour le réglage de la vitesse d'une machine synchrone à aimants permanents <i>L. Moussaoui, M. Djeghaba, N. Guersi, T. Bahi</i>
15h20	Application de la commande prédictive au moteur synchrone à aimants permanents et prise en compte des contraintes sur les états <i>Lh. Arab, A. Belmehdi, M. Ait Ahmed</i>
15h40	Localisation et identification des défauts statoriques d'une machine asynchrone par filtre de Kalman étendu <i>R. Khenfer, S. Medjmadj, L. Benhoucine, A. Bourzami, A. W. Boukhalfa, B. Bourouba, K. Khettab</i>