

UNIVERSITE DES SCIENCES ET DE LA TECHNOLOGIE D'ORAN MOHAMED BOUDIAF FACULTE DE GENIE ELECTRIQUE DEPARTEMENT D'AUTOMATIQUE



COMITE SCIENTIFIQUE DU DEPARTEMENT D'AUTOMATIQUE

Réf: CSD/AUTO/PV-N°7/06-03-2025

PROCES VERBAL DE LA RÉUNION ORDINAIRE DU CSD DU 06 MARS 2025

En date du Dimanche 06 Mars de l'année deux mille vingt-cinq à 10h s'est tenue une réunion du Comité Scientifique du Département d'Automatique.

Etaient présents :

Membres	Qualité	Grade
Mme HOCINE Rachida	Présidente du CSD	Pr
Mr ZELMAT Mohammed El-Mouloud	Chef de Département	Pr
Mr DAAOU Bachir	Membre	Pr
Mme HADIBY GHOUL Rachida	Membre	Pr
Mme BELARBI Habiba	Adjoint du chef de département chargée de la post-graduation	Pr
Mr DELLA KRACHAI Mohammed	Membre	MCA
Mr BACHANI Mohammed	Membre	MAA

Etaient absents:

Mr BOUHAMIDA Mohammed	Membre	Absence justifiée
Mr BENACHENHOU Mohamed Redha	Membre	Absence justifiée
Mr YAHIAOUI Kamel	Membre	Absence justifiée

<u>L'ordre du jour</u>: comporte les points suivants :

- 1. Étude et validation des sujets de PFE pour les M2 AII et M2 ELM vu les contraintes qui ont retardé l'attribution des sujets aux étudiants.
- 2. Etude du dossier de soutenance de la doctorante LMD Mme NEMMOUR Sarah, encadré par Mr. DAAOU Bachir et ainsi la proposition des membres du jury.
- 3. Rapports de retour de stage.
- 4. Divers.

Premier point : Étude et validation des sujets de PFE pour les M2 AII et M2 ELM de l'année 2024-2025

Les membres du CSD ont réexaminé les sujets de PFE pour les M2 AII et M2 ELM proposés par les enseignants du département vu les contraintes qui ont retardé l'attribution des sujets aux étudiants. Ainsi la validation des sujets de PFE finale est présentée comme suit:

Liste des sujets PFE pour Master Automatique et Informatique Industrielle

Enseignants	Intitulé Sujets PFE		
M. AZZOUZ	Etude en simulation des techniques de réduction de la tension de mode commun apparaissant		
	dans les onduleurs de traction des véhicules électriques hybrides.		
M. BOUHAMIDA	Diagnostic intelligent des maladies cardiaques par ANFIS		
VI. DO OTH MILLE	2 porting intelligent avec source d'énergie solaire		
	1. Conception d'un système de production reconfigurable à l'aide des Réseaux de Petri		
Mme. GHOUL	temporels		
wine. Grioce	2. Optimisation et contrôle des gammes de production dans un système manufacturier		
	reconfigurable SMR par la logique Floue et les R.d.P		
M. ZELMAT	Commande basée sur la passivité d'une MSAP		
	1. Etude et Simulation d'un Réseau IoT en Maison intelligente dédiée aux personnes âgés		
Mme. HOCINE	Etude et simulation d'un resseur VIIII Etude d'un Capteurs de Pression MEMS intégré en Systèmes Médicaux Implantables		
SAGERALIA CITE	to the state of th		
M.ZEMALACHE	a de la devenire mon placement de nôles des systèmes linéaires		
	Commande adaptative par placement de poles des systemes inteares Navigation par GPS d'une plateforme mobile Navigation par camera d'une plateforme mobile		
M. MECHE	Navigation par camera d'une plateforme mobile Navigation par camera d'une plateforme mobile		
	Navigation par camera d'une platetorme moone Poursuite d'une plate-forme par une carte MM wave		
	1) C + i - Dheteriolteigue nour l'Irrigation Agricole		
Mme. BENDAHA			
	2. Optimisation Energétique et Gestion Intelligente d'un vemcule Electrique		
M. DELLA	Etude, modélisation et commande d'un ROV sous-marin Contrôle de qualité automobile par Intelligence Artificielle verte (Green Deep		
Mme. BENMOUSSET	Controle de quante automorio par		
	Learning)		
M. HATTAB	Suivi de trajectoire basée sur le contrôle en mode glissant intégral à double boucle avec couple		
	de réactions pour véhicule sous-marin autonome		
Mme. KEBBATI	Système de poursuite solaire intelligent pour applications industrielles » 1. Système de poursuite solaire intelligent pour applications industrielles »		
	2. Système hybride adaptatif de poursuite solaire pour une production électrique optimisée er		
	milieu industriel		
M. BENACHENHOU	1. Study and design of the Ant Robot V2		
	2. Modélisation et commande d'un robot fourmi (Hexapode)		
M.BENALI	Utilisation du Deep Learning pour la detection des routes à partir des image satellitaires		
M. GHAOUTI	1 Contrôle DTC d'un MSAP basant sur un observateur d'état		
W. 61113611	2. Automatisation du système de contrôle d'une chaudière		
N. Y. IDDI			
M LARBI	Conception d'un système de contrôle et de monitoring de l'energie electrique en temps les		
M. LARBI	Conception d'un système de contrôle et de monitoring de l'énergie électrique en temps rée utilisant Arduino connecté à base d'une application mobile pour la supervision à distance		
	utilisant Arduino connecté à base d'une application mobile pour la supervision à distance 1. Commande de la Machine Synchrone à Aimants Permanents Polyphasée.		
M. DJOUB/ M. MERABET	utilisant Arduino connecté à base d'une application mobile pour la supervision à distance 1. Commande de la Machine Synchrone à Aimants Permanents Polyphasée. 2. Commande des Machines Asynchrones Polyphasées.		
M. DJOUB/ M. MERABET BOULOUIHA	utilisant Arduino connecté à base d'une application mobile pour la supervision à distance 1. Commande de la Machine Synchrone à Aimants Permanents Polyphasée. 2. Commande des Machines Asynchrones Polyphasées.		
M. DJOUB/ M. MERABET	 utilisant Arduino connecté à base d'une application mobile pour la super vision à distance Commande de la Machine Synchrone à Aimants Permanents Polyphasée. Commande des Machines Asynchrones Polyphasées. Étude et implémentation d'une loi de commande Pour pilotage d'un vol vertical d'hélicoptère « TRMS-3DOF » 		
M. DJOUB/ M. MERABET BOULOUIHA	 utilisant Arduino connecté à base d'une application mobile pour la supervision à distance Commande de la Machine Synchrone à Aimants Permanents Polyphasée. Commande des Machines Asynchrones Polyphasées. Étude et implémentation d'une loi de commande Pour pilotage d'un vol vertical d'hélicoptère « TRMS-3DOF » Etude et réalisation d'une couveuse automatique pour les œufs de Poulet 		
M. DJOUB/ M. MERABET BOULOUIHA M. ASSALI	utilisant Arduino connecté à base d'une application mobile pour la supervision à distance 1. Commande de la Machine Synchrone à Aimants Permanents Polyphasée. 2. Commande des Machines Asynchrones Polyphasées. 1. Étude et implémentation d'une loi de commande Pour pilotage d'un vol vertical d'hélicoptère « TRMS-3DOF » 2. Etude et réalisation d'une couveuse automatique pour les œufs de Poulet Commande optimale pour le suivi de trajectoire d'un ROV dans un environnement marin		
M. DJOUB/ M. MERABET BOULOUIHA M. ASSALI Mme. SEDINI	utilisant Arduino connecté à base d'une application mobile pour la supervision à distance 1. Commande de la Machine Synchrone à Aimants Permanents Polyphasée. 2. Commande des Machines Asynchrones Polyphasées. 1. Étude et implémentation d'une loi de commande Pour pilotage d'un vol vertical d'hélicoptère « TRMS-3DOF » 2. Etude et réalisation d'une couveuse automatique pour les œufs de Poulet Commande optimale pour le suivi de trajectoire d'un ROV dans un environnement marin		
M. DJOUB/ M. MERABET BOULOUIHA M. ASSALI	utilisant Arduino connecté à base d'une application mobile pour la supervision à distance 1. Commande de la Machine Synchrone à Aimants Permanents Polyphasée. 2. Commande des Machines Asynchrones Polyphasées. 1. Étude et implémentation d'une loi de commande Pour pilotage d'un vol vertical d'hélicoptère « TRMS-3DOF » 2. Etude et réalisation d'une couveuse automatique pour les œufs de Poulet Commande optimale pour le suivi de trajectoire d'un ROV dans un environnement marin Contribuer à la commande robuste des systèmes non linéaires sous actionnés, application de		
M. DJOUB/ M. MERABET BOULOUIHA M. ASSALI Mme. SEDINI M. KHELOUI	utilisant Arduino connecté à base d'une application mobile pour la supervision à distance 1. Commande de la Machine Synchrone à Aimants Permanents Polyphasée. 2. Commande des Machines Asynchrones Polyphasées. 1. Étude et implémentation d'une loi de commande Pour pilotage d'un vol vertical d'hélicoptère « TRMS-3DOF » 2. Etude et réalisation d'une couveuse automatique pour les œufs de Poulet Commande optimale pour le suivi de trajectoire d'un ROV dans un environnement marin Contribuer à la commande robuste des systèmes non linéaires sous actionnés, application d'une à voilure tournante		
M. DJOUB/ M. MERABET BOULOUIHA M. ASSALI Mme. SEDINI M. KHELOUI M.BACHANI	utilisant Arduino connecté à base d'une application mobile pour la supervision à distance 1. Commande de la Machine Synchrone à Aimants Permanents Polyphasée. 2. Commande des Machines Asynchrones Polyphasées. 1. Étude et implémentation d'une loi de commande Pour pilotage d'un vol vertical d'hélicoptère « TRMS-3DOF » 2. Etude et réalisation d'une couveuse automatique pour les œufs de Poulet Commande optimale pour le suivi de trajectoire d'un ROV dans un environnement marin Contribuer à la commande robuste des systèmes non linéaires sous actionnés, application d'une à voilure tournante Contrôle actif du bruit pour les automobiles		
M. DJOUB/ M. MERABET BOULOUIHA M. ASSALI Mme. SEDINI M. KHELOUI	utilisant Arduino connecté à base d'une application mobile pour la supervision à distance 1. Commande de la Machine Synchrone à Aimants Permanents Polyphasée. 2. Commande des Machines Asynchrones Polyphasées. 1. Étude et implémentation d'une loi de commande Pour pilotage d'un vol vertical d'hélicoptère « TRMS-3DOF » 2. Etude et réalisation d'une couveuse automatique pour les œufs de Poulet Commande optimale pour le suivi de trajectoire d'un ROV dans un environnement marin Contribuer à la commande robuste des systèmes non linéaires sous actionnés, application d drone à voilure tournante Contrôle actif du bruit pour les automobiles 1. Réseaux de Neurones et Commande des Machines Electriques		
M. DJOUB/ M. MERABET BOULOUIHA M. ASSALI Mme. SEDINI M. KHELOUI M.BACHANI M.ZAGOUG	utilisant Arduino connecté à base d'une application mobile pour la supervision à distance 1. Commande de la Machine Synchrone à Aimants Permanents Polyphasée. 2. Commande des Machines Asynchrones Polyphasées. 1. Étude et implémentation d'une loi de commande Pour pilotage d'un vol vertical d'hélicoptère « TRMS-3DOF » 2. Etude et réalisation d'une couveuse automatique pour les œufs de Poulet Commande optimale pour le suivi de trajectoire d'un ROV dans un environnement marin Contribuer à la commande robuste des systèmes non linéaires sous actionnés, application d drone à voilure tournante Contrôle actif du bruit pour les automobiles 1. Réseaux de Neurones et Commande des Machines Electriques 2. Commande Numérique d'un Moteur Asynchrone.		
M. DJOUB/ M. MERABET BOULOUIHA M. ASSALI Mme. SEDINI M. KHELOUI M.BACHANI	utilisant Arduino connecté à base d'une application mobile pour la supervision à distance 1. Commande de la Machine Synchrone à Aimants Permanents Polyphasée. 2. Commande des Machines Asynchrones Polyphasées. 1. Étude et implémentation d'une loi de commande Pour pilotage d'un vol vertical d'hélicoptère « TRMS-3DOF » 2. Etude et réalisation d'une couveuse automatique pour les œufs de Poulet Commande optimale pour le suivi de trajectoire d'un ROV dans un environnement marin Contribuer à la commande robuste des systèmes non linéaires sous actionnés, application d drone à voilure tournante Contrôle actif du bruit pour les automobiles 1. Réseaux de Neurones et Commande des Machines Electriques 2. Commande Numérique d'un Moteur Asynchrone. 1. Hydropower Energy management		
M. DJOUB/ M. MERABET BOULOUIHA M. ASSALI Mme. SEDINI M. KHELOUI M.BACHANI M.ZAGOUG M.BELHRAZEM	utilisant Arduino connecté à base d'une application mobile pour la supervision à distance 1. Commande de la Machine Synchrone à Aimants Permanents Polyphasée. 2. Commande des Machines Asynchrones Polyphasées. 1. Étude et implémentation d'une loi de commande Pour pilotage d'un vol vertical d'hélicoptère « TRMS-3DOF » 2. Etude et réalisation d'une couveuse automatique pour les œufs de Poulet Commande optimale pour le suivi de trajectoire d'un ROV dans un environnement marin Contribuer à la commande robuste des systèmes non linéaires sous actionnés, application d'une à voilure tournante Contrôle actif du bruit pour les automobiles 1. Réseaux de Neurones et Commande des Machines Electriques 2. Commande Numérique d'un Moteur Asynchrone . 1. Hydropower Energy management 2. Design and control of a flexible link robotic arm via MOTT protocol		
M. DJOUB/ M. MERABET BOULOUIHA M. ASSALI Mme. SEDINI M. KHELOUI M.BACHANI M.ZAGOUG M.BELHRAZEM M. LAIDANI	utilisant Arduino connecté à base d'une application mobile pour la supervision à distance 1. Commande de la Machine Synchrone à Aimants Permanents Polyphasée. 2. Commande des Machines Asynchrones Polyphasées. 1. Étude et implémentation d'une loi de commande Pour pilotage d'un vol vertical d'hélicoptère « TRMS-3DOF » 2. Etude et réalisation d'une couveuse automatique pour les œufs de Poulet Commande optimale pour le suivi de trajectoire d'un ROV dans un environnement marin Contribuer à la commande robuste des systèmes non linéaires sous actionnés, application d'une à voilure tournante Contrôle actif du bruit pour les automobiles 1. Réseaux de Neurones et Commande des Machines Electriques 2. Commande Numérique d'un Moteur Asynchrone . 1. Hydropower Energy management 2. Design and control of a flexible link robotic arm via MQTT protocol Letécration et commande du drone sous-marin d'observation "SROV-II" dans UUV-Simulator		
M. DJOUB/ M. MERABET BOULOUIHA M. ASSALI Mme. SEDINI M. KHELOUI M.BACHANI M.ZAGOUG M.BELHRAZEM	utilisant Arduino connecté à base d'une application mobile pour la supervision à distance 1. Commande de la Machine Synchrone à Aimants Permanents Polyphasée. 2. Commande des Machines Asynchrones Polyphasées. 1. Étude et implémentation d'une loi de commande Pour pilotage d'un vol vertical d'hélicoptère « TRMS-3DOF » 2. Etude et réalisation d'une couveuse automatique pour les œufs de Poulet Commande optimale pour le suivi de trajectoire d'un ROV dans un environnement marin Contribuer à la commande robuste des systèmes non linéaires sous actionnés, application d'une à voilure tournante Contrôle actif du bruit pour les automobiles 1. Réseaux de Neurones et Commande des Machines Electriques 2. Commande Numérique d'un Moteur Asynchrone . 1. Hydropower Energy management 2. Design and control of a flexible link robotic arm via MQTT protocol Intégration et commande du drone sous-marin d'observation "SROV-II" dans UUV-Simulator Commande robuste adaptative par réseau de neurones d'un véhicule sous-marin téléopé		
M. DJOUB/ M. MERABET BOULOUIHA M. ASSALI Mme. SEDINI M. KHELOUI M.BACHANI M.ZAGOUG M.BELHRAZEM M. LAIDANI M.BELLAHCENE	utilisant Arduino connecté à base d'une application mobile pour la supervision à distance 1. Commande de la Machine Synchrone à Aimants Permanents Polyphasée. 2. Commande des Machines Asynchrones Polyphasées. 1. Étude et implémentation d'une loi de commande Pour pilotage d'un vol vertical d'hélicoptère « TRMS-3DOF » 2. Etude et réalisation d'une couveuse automatique pour les œufs de Poulet Commande optimale pour le suivi de trajectoire d'un ROV dans un environnement marin Contribuer à la commande robuste des systèmes non linéaires sous actionnés, application d'une à voilure tournante Contrôle actif du bruit pour les automobiles 1. Réseaux de Neurones et Commande des Machines Electriques 2. Commande Numérique d'un Moteur Asynchrone. 1. Hydropower Energy management 2. Design and control of a flexible link robotic arm via MQTT protocol Intégration et commande du drone sous-marin d'observation "SROV-II" dans UUV-Simulator Commande robuste adaptative par réseau de neurones d'un véhicule sous-marin téléopé (ROV) sous perturbations.		
M. DJOUB/ M. MERABET BOULOUIHA M. ASSALI Mme. SEDINI M. KHELOUI M.BACHANI M.ZAGOUG M.BELHRAZEM M. LAIDANI	utilisant Arduino connecté à base d'une application mobile pour la supervision à distance 1. Commande de la Machine Synchrone à Aimants Permanents Polyphasée. 2. Commande des Machines Asynchrones Polyphasées. 1. Étude et implémentation d'une loi de commande Pour pilotage d'un vol vertical d'hélicoptère « TRMS-3DOF » 2. Etude et réalisation d'une couveuse automatique pour les œufs de Poulet Commande optimale pour le suivi de trajectoire d'un ROV dans un environnement marin Contribuer à la commande robuste des systèmes non linéaires sous actionnés, application d'une à voilure tournante Contrôle actif du bruit pour les automobiles 1. Réseaux de Neurones et Commande des Machines Electriques 2. Commande Numérique d'un Moteur Asynchrone . 1. Hydropower Energy management 2. Design and control of a flexible link robotic arm via MQTT protocol Intégration et commande du drone sous-marin d'observation "SROV-II" dans UUV-Simulator Commande robuste adaptative par réseau de neurones d'un véhicule sous-marin téléopé		

M. AICHI	Étude comparative entre le contrôle par mode glissant et la technique Backstepping pour		
	le contrôle de vitesse des moteurs asynchrones triphasés		
Mme. BERRACHED	Système de traitement d'images au service du diagnostic médical		
	2. Modèle intelligent pour la détection de maladie		
Mme. BOUHENNA	Commande adaptative d'un système hydraulique		
Mme. BOUSSADIA	Commande par mode glissant pour la stabilisation d'attitude d'un microsatellite		
Mme. AFFANE	Optimisation d'un contrôleur flou: Application à la commande d'un système hydraulique CE 105 à réservoirs couplés		
Dr. BOUDRA	 Développement d'une approche efficace basée sur le deep learning pour le suivi automatique d'un objet en mouvement dans une séquence d'image. Développement d'un système intelligent en temps réel de suivi d'objets utilisant l'algorithme Deep-SORT. 		
Mme. HOUARI	Modélisation et commande optimale d'un pont roulant.		
M. BENHADRIA	Commande Backstepping Intégrale Appliquée au Moteur Asynchrone		
Mme. KHARBOUCHE	Conception de bobines auto-compensées pour système de transfert d'énergie sans fil		
Mme. BENHADDA 1. Commande d'une machine asynchrone double alimentation			
	2. Régulation proportionnelle intégrale d'une puissance active et réactive d'une éolienne basée sur une machine asynchrone à double alimentation associée à un onduleur trois niveaux		
M. TEMIMI	Un modèle de deep learning pour la détection des lésions de COVID-19		
M. ADNEN	Commande non linéaire adaptative pour le contrôle d'attitude d'un CubeSat face aux défauts et incertitudes.		
M. HADJ DIDA	Conception et simulation d'un convertisseur BOOST pour un système d'alimentation électrique d'un cube-sat		
Mme. MELOUK	Modélisation et simulation d'un onduleur monophasé connecté à un générateur photovoltaique		
Sujet industriel	Interfaçage entre le système de détection feu et gaz et le système de sécurité d'urgence ESD		
Sujet industriel	Automatisation d'une turbine à Gaz		
Sujet industriel	Automatisation et supervision d'un sécheur d'air visent à contrôler et optimiser le processus de séchage dans une installation industrielle		

Liste des sujets PFE pour Master Electromécanique

Enseignants	Intitulé Sujets PFE		
M. AZZOUZ	Etude des interférences électromagnétiques dans les véhicules électriques -examen des solutions		
101. 7222002	de protection et des montages d'essais.		
M. BENGHANEM	Étude Électromécanique d'un Véhicule Destiné à la Manutention Industrielle.		
	2. Rénovation Mécanique et Électrique d'un Bras Robotique		
Mme. HOCINE	Etude et Analyse de risques d'un procédé industriel		
	2. Etude et analyse d'un groupe électrogène de navire pétrolier par méthode AMDEC		
M. DAAOU	Commande par mode glissant d'ordre supérieur d'un système de forage pétrolier.		
M. DELLA	1. Etude, modélisation et réalisation d'un chauffage par induction		
	2. Etude, Modélisation et réalisation d'un drone quad-rotor		
SLIMANE bdelkader/	Analyse et modélisation d'un nanosatellite sous sollicitations du lanceur PSLV		
SLIMANE Sidahmed			
Mme. ALEM	 Optimisation des performances énergétiques d'une installations de production d'eau chaude solaire individuelles Optimisation des performances énergétiques d'une installations de production d'eau chaude solaire individuelles 		
Mme. MELOUK	Modélisation et simulation d'une éolienne		
M.BACHANI	Automatisation d'une chaine de Fabrication du ciment		
M. BOUTAOUS	Maintenance améliorative d'un groupe électrogène basé sur un banc de charge		
M. MADANI	Etude et analyse mécanique des éléments structurales d'une fusée expérimentale récupérable		
Mme TAIBI	Segmentation d'images par approche des contours actifs		
Mme. MOTRANI	 Diagnostic des Défauts et Optimisation de la Performance d'un Système Photovoltaïque Pronostic et Gestion de la Fiabilité des Systèmes Solaires 		
M. AICHI	Commande vectorielle indirecte sans capteur mécanique d'un moteur asynchrone basée sur un observateur de Luenberger.		
M. ATTOU	 Amélioration de la qualité de l'énergie d'un onduleur triphasé par la technique SHE PWM optimisée 		
	2. Optimisation de la gestion de l'énergie dans un micro-réseau hybride		

Mme. KHARBOUCHE	MPPT par conductance incrémentale d'un système photovoltaïque		
M. MEDAH	Étude des propriétés électromécanique d'un matériau piézoélectrique.		
M. MEKRI	Étude de l'influence de réglage des pales d'une éolienne sur la production électrique		
M. MOKHFI	 Analyse numérique du transport d'un thermo-ferrofluides par le biais d'une pompe magnétohydrodynamique Contribution à l'étude de refroidissement d'un composant électronique passif par microcanaux 		
Sujet industriel	Etude et réalisation des panneaux solaires pour un laboratoire pédagogique à l'université d'Oran		
M. BACHANI (S	Automatisation de chaine de fabrication de produits laitiers		
industriel)			
Sujet industriel	Automatization of industrial depropanizer unit bay YOKOGAWA		

Deuxième point : Etude du dossier de soutenance de doctorat LMD

Les membres du CSD ont étudié le dossier de soutenance de doctorat LMD de Mme NEMMOUR Sarah, encadré par Mr. DAAOU Bachir.

Intitulé du mémoire de thèse	
Fuzzy Logic Control of Spacecraft Orbit Transfers in Circular	r Orbits Using T-S Model
Article de publication :	
Revue: International Journal of Robotics and Control System.	s IJRCS
E-ISSN: 2775-2658	
Catégorie: B	
Indexation : SCOPUS	
Pérénité: depuis 2020	
Intitulé de l'article: "Fuzzy Control for Spacecraft Orbit Tra	nsfer with Gain Perturbations and
Input Constraint "	Tales a Mars
Position: Première position parmi les auteurs	

Proposition de jury de soutenance

Noms	Prénoms	Etablissement	Grade	Qualité
Mme HOCINE	Rachida	USTO-MB	Pr	Président
Mr DAAOU	Bachir	USTO-MB	Pr	Encadrant
Mme HADIBY GHOUL	Rachida	USTO-MB	Pr	Examinateur
Mr BENZENIAR	Haidar	CDS-Oran	MRA	Examinateur
Mr SEDDJAR	Abderrahmane	CDS-Oran	MRA	Examinateur
Mr MECHE	Abdelkrim	USTO-MB	Pr	Examinateur

Après examen des différentes pièces du dossier du candidat, les membres du CSD ont donné un <u>avis</u> <u>favorable</u> à la conformité de l'article de publication, à la complétude du mémoire de thèse et à la composition du jury de soutenance proposée.

Troisième point : Rapports de retour de stage

- 1. Les membres du CSD ont pris connaissance du rapport de stage de Mr BELHRAZEM Adda Adel, effectué durant la période du 29/01/2025 au 09/02/2025 au sein de l'université d El Balqaa Amman Jordanie. Le dossier remis contient le rapport de stage, le billet d'avion et la décision de stage signée et griffée par la police des frontières, ainsi que la photocopie du passeport.
- 2. Les membres du CSD ont pris connaissance du rapport de retour de séjour de haut niveau de Mr DELLA KRACHAI Mohammed, effectué durant la période du 19/12/2023 au 31/12/2023 au laboratoire CEM en Sfax de Tunisie. Le rapport de stage, le billet d'avion et la photocopie du passeport.
- 3. Les membres du CSD ont pris connaissance aussi du rapport de retour de séjour de haut niveau de Mme BENDAHA Yesma, effectué durant la période du 10/12/2024 au 14/10/2024 à l'université de Qatar. Le dossier remis contient le rapport de stage, le billet d'avion et la décision de stage signée et griffée par la police des frontières, ainsi que la photocopie du passeport.
- 4. Les membres du CSD ont pris connaissance du rapport de retour de séjour de haut niveau de Mr DAAOU Bachir, effectué durant la période du 13/02/2025 au 25/02/2025 à l'université de Bordeaux, France. Le dossier remis contient le rapport de stage, le billet d'avion et la décision de stage signée et griffée par la police des frontières, ainsi que la photocopie du passeport.

Quatrième point : Divers

Le conseil scientifique de la faculté de génie électrique du 30/10/2024 (Réf: PV N°103/CSF/2024) a donné un avis favorable pour l'organisation par le département d'automatique d'une conférence intitulée CIAM'2025 (Conférence Internationale sur l'Automatique et la Maintenance).

Les membres du CSD ont pris connaissance de l'accord du MESRS, reçu par courrier (en pièce jointe) et transmis par la vice-rectrice des relations extérieures de l'USTO.

Par ailleurs, le MESRS a demandé d'intégrer des chercheurs de cinq pays différents pour garder le label de conférence internationale. Les membres du CSD ont proposé : en plus de la France et la Tunisie (déjà dans le comité scientifique), d'inviter des chercheurs de l'Espagne, la Belgique et la Roumanie.

Le Chef de Département

Les points inscrits à l'ordre du jour étant épuisés, la séance fut levée à 11h 30mn.

La Présidente du CSD Automatique

الأستاذة: حسين رشيدة رئيسة اللجناة العلميسة التسميم الالسسة

5/5