

Candidature Post-Doc

Vous êtes Docteur et vous souhaitez déposer votre proposition de candidature dans le cadre du dispositif MOBIDOC Post-Doc, merci de remplir les champs suivants :

Nouvelle édition MOBIDOC : Vers l'Excellence



Informations sur le Docteur :

Nom : *

Baklouti

Prénom : *

Nesrine

Adresse : *

Route de gremda, km3.5

Ville : *

sfax

Code postal :

3011

Gouvernorat : *

Sfax



Tél. mobile : *

+21624968597

Email : *

nesrine.baklouti@ieee.org

Expérience professionnelle (s'il y en a) :

- 2014-2016: Assistante Contractuelle à l'Institut Supérieur de Gestion Industrielle de Sfax (ISGI), Université de Sfax, Tunisie.
 - 2011-2012/2013-2014 : Etudiante Cheurcheur à l' « École Nationale d'Ingénieurs de Sfax », Université de Sfax, Tunisie.
 - 2009/2010-2010/2011: Assistante Contractuelle à l'« École Nationale d'Ingénieurs de Sfax », Université de Sfax, Tunisie.
 - 2005/2006 à 2008/2009 : Assistante Contractuelle à la « Faculté des Sciences Economiques et de Gestion de Sfax », Université de Sfax, Tunisie.
 - 2004/2005 : Etudiant chercheur à la « Faculté de Sciences de Sfax », Université de Sfax, Tunisie)
-

Informations à propos du diplôme de doctorat et des travaux de recherche et innovation (R&I) envisagés

Etablissement universitaire d'obtention du doctorat : *

École Nationale d'Ingénieurs de Sfax

Structure de recherche du doctorat : *

REGIM-Lab : REsearch Groups on Intelligent Machines

Discipline à laquelle appartient le diplôme de doctorat : *

Génie Electrique : Automatique et Informatique Industrielle

Année d'obtention : *

2013

Intitulé de la thèse : *

"Adaptative Type-2 Fuzzy Logic Control of Mobile Robots

Bref descriptif de la thèse : *

Throughout my thesis I focused on the great importance of controlling mobile robots using the new sight of fuzzy logic "type-2 fuzzy logic". I proposed new type-2 FL controllers for different tasks of robot control. Across this study I presented new deep comparative analysis which showed the important use of type-2 fuzzy sets in the field of autonomous navigation. During this part I dealt with the design of an Interval Type-2 fuzzy logic controller for mobile robots' navigation in unknown and dynamic environments. This controller provided good results and outperformed the correspondent type-1 FLC. Then a comparative study between geometric fuzzy logic systems and discrete ones is made. The obtained results are presented and are evaluated using both simulations and experimental results.

Thème(s) de R&I envisagés dans le cadre du projet MOBIDOC : *

- Systèmes Embarqués et prototypage.
 - Informatique Industrielle,
 - Electronique,
 - Conception (Solidworks, Eagle, Autocad, ...)
 - Montage de Projets
-

A quel(s) secteur(s) d'activité(s) pourrait éventuellement appartenir l'organisme bénéficiaire d'accueil visé ? *

- Service,
 - Prototypage,
 - Maintenance,
 - Electrique/Informatique Industrielle/Mécanique,
 - Gestion et Montage de Projets
-

Informations complémentaires (s'il y a lieu) :
