

Références bibliographiques

Référence bibliographiques

- [1] F.Mudry, « Ajustage des paramètres d'un régulateur PID », Ecole d'ingénieur du Canton de Vaud, 2006.
- [2] S. Bennett, « The past of PID controllers», In J. Quevedo and T. Escobet, editors, Digital Control Past, Present and Future of PID Control, pages 1–11. IFAC, Elsevier, 2000.
- [3] T. K. Kiong, W. Quing-Guo, H. C. Chieh, and T. Hägglund, « Advances in PID Control», Springer-Verlag», 2000.
- [4] Samir Nefil, « Méthode d'ajustement de régulateurs pour un système expérimental », Lausanne, 2005.
- [5] Christian Blum & Daniel Merkle, « Swarm Intelligence, Introduction and Applications », Springer-Verlag Berlin Heidelberg 2008.
- [6] M. Chebre, M Zerikat, Y. Bedaha, «Adaptation des parametres d'un controleur PI par un FLC appliqué à un moteur asynchrone», 4th international conference on computer manufacturing CIP'2007, 1-03 Nov.2007.
- [7] Sakli Mouadh, « Projet automatisme », Génie Électrique & Automatique Ingénieur diplômé de l'École Nationale d' Ingénieurs de GABÈS TUNISIE, 2007.
- [8] FELLAH M.K, « Cours d'asservissements linéaires continus », Département d'Electrotechnique, Faculté des Sciences de l'Ingénieur, Université Djillali Liabès – Sidi Bel-Abbès, 2008.
- [9] Eric Magarotto, « Cours de régulation », IUT Caen - Département Génie Chimique et Procédés, 2004.
- [10] R.RHODE, « REGULATION ANALOGIUE », ENSEMBLE SCOLAIRE PRADEAU LA SEDE.
- [11] Mohamed BOUASSIDA, « Régulation classique en industrie»,2010.
- [12] Zambettakis.I, « LA REGULATION P.I.D », Lille, juillet 1996.
- [13] JP VISKOVIC, «La régulation PID Avec les API Omron », octobre 2007.
- [14] Daniel Ashlock, Evolutionary Computation for Modeling and Optimization, New York, NY 10013, USA– 2000.
- [15] LATTOUI SALAH EDDINE «commande non-lineaire robuste d'une machine synchrone a aimants permanents» Mémoire de master, univ.M'sila. 2012.

- [16] K. Latreche- K. Ouadah « Commande floue par modèle de référence d'un robot rigide à deux degrés de libertés » PFE– Farhet Abbes, Setif 2001.
- [17] HIND .G: "Projet Bioréacteur de fermentation : "Applications d'une commande neuro floue et d'un PI calculé à base d'un contrôleur à modèle interne". . Mémoire d'ingénieur, Ecole nationale polytechnique 2010.
- [18] KERMICHE Abdelhammid« Commande non linéaires d'un système hydraulique CE105à réservoirs couplés » Mémoire de master, univ.M'sila. 2014.
- [19] Amoozgar, M. H., Chamseddine, and A. Zhang,Y, « Fault-Tolerant Fuzzy Gain-Scheduled PID for a Quadrotor Helicopter Testbed in the Presence of Actuator Faults », IFAC Conference on Advances in PID Control, PID'12, Brescia (Italy), March 28-30, 2012.
- [20] Reznik, L, « Fuzzy Controllers », Newness, Victoria University of Technology, Melbourne, Australia, 1997.
- [21] H. Buhler, « Réglage par logique flou », Presse polytechniques et universitaires Romandes, 1994.
- [22] Chang, W.D., Hwang, R.C. and Hsieh, J.G, « A self-tuning PID control for a class of nonlinear systems based on the Lyapunov approach », J. of Process Contr., Vol. 12, No. 2, pp. 233-242, 2002.
- [23] R.KETATA, « Méthodologies de régulation numérique incluant la logique floue », Thèse de Docteur L.A.A.S Toulouse ,1992.
- [24] B. DEMAYA, « Commande floue des systèmes à dynamiques complexes- Application à la commande d'un moteur thermique », Thèse de Docteur LAAS Toulouse - 17 Octobre 1994.
- [25] FELIACHI Mohamed, MATAOUI Fateh, ELBAR Abderrazak, « Commande par la logique floue d'un système hydraulique à réservoirs couplées », Mémoire d'ingénieur, univ.M'sila. 2012.
- [26] BAZI Smail, « Contribution à la Commande Robuste d'une Machine Asynchrone par la Technique PSO Particle Swarm Optimization », Mémoire de magister, Département d'Electrotechnique, Faculté des Sciences de l'Ingénieur, Université de Batna, 2009.
- [27] Maurice Clerc, M. and Kennedy, J. The Particle Swarm : Explosion, Stability, and Convergence in a Multi-Dimensional Complex Space. In Proceedings of the IEEE Transactions on Evolutionary Computation, 2002.
- [28] Christian Blum & Daniel Merkle, « Swarm Intelligence, Introduction and Applications », Springer-Verlag Berlin Heidelberg 2008.
- [29] Chao Ou & Weixing Lin, « Comparison between PSO and GA for Parameters Optimization of PID Controller », China, Proceedings of the 2006 IEEE.

- [30] Y.BEKAKRA, «Contribution à l'Etude et à la Commande Robuste d'un Aérogénérateur Asynchrone à Double Alimentation », Thèse de Doctorat en sciences, Département : Génie Electrique Faculté des Sciences et de la Technologie, Université Mohamed Khider – Biskra 2014.
- [31] James Kennedy & Russell C. Eberhart, « Swarm intelligence », Morgan Kaufmann Publishers, 2000.
- [32] Matlab 7.4.0 (R2007), « Genetic algorithm and direct search toolbox ► getting started with the genetic algorithm► Example: Rastrigin's function»,The MathWorks, Inc, 2007.
- [33] Y. ZOUAOUI, « Commande par mode glissant des courants statoriques de la machine asynchrone », mémoire de Magister, université Ferhat Abbas de Setif, 2010.
- [34] TAMRABET Hanene, « Robustesse d'un Contrôle Vectoriel de Structure Minimale d'une Machine Asynchrone», Thèse de magister, Université de Batna, 2006.
- [35] C. CANUDAS, « Commande des moteurs asynchrones : Modélisation Contrôle vectoriel et DTC », Vol. 1, Hermès Science publications, Paris, 2000.
- [36] BAZI Smail, « COMMANDE VECTORIELLE ROBUSTE D'UNE MACHINE A INDUCTION SANS CAPTEUR DE VITESSE», Thèse de doctorat, Université de Batna, 2005.
- [37] GRELLET G, CLERC G « Actionneurs électrique, principes modèles commande » Editions eyrolles-2000.
- [38] Benamor Messaoud, « COMMANDE PER DTC DE LA MACHINE A INDUCTION SANS CAPTEUR DE VITESSE. UTILISATION DU FILTRE DE KALMAN POUR L'ESTIMATION DE LA VITESSE », Thèse de magister, Université de Batna, 2012.
- [39] Chikhi Abdesselem, « Commande Directe du Couple du Moteur Asynchrone-Apport de la Logique Floue », Thèse de magister, Université de Batna, 2008.
- [40] BOULLAGE. L, Meradi .M, « La commande vectorielle indirecte & directe d'une machine asynchrone alimentée en tension » Mémoire d'ingénieur. Option : Réseaux électriques. Université de Batna [2001].
- [41] G.A.Capolino, Y.Y.Fu, « Commande des machines asynchrones par flux orienté : principe, méthode et simulation», Institut méditerranéen de technologie département électronique de puissance et systèmes associés.
- [42] Ya yuan Fu « Commande découplées et adaptatives des machines asynchrones triphasées » Thèse de doctorat, Université Montpellier II, 1991.
- [43] ELBIA Yousef, « Commande Floue Optimisée d'une Machine Asynchrone à Double Alimentation et à Flux Orienté », Thèse de magister, Université de Batna, 2009.

- [44] HADDAD Salah, CHARIF Mourad, « Etude comparative de la commande vectorielle et celle par mode de glissement d'un moteur asynchrone », Mémoire d'ingénieur. Option : ELECTROMECHANIQUE. Université de M'SILA [2006].
- [45] Bensaoucha.s, « Commande par PI flou des MAS en tenant Comptes des défauts rotoriques », Mémoire de master, Département de Génie-électrique, Faculté de Technologie, Université de M'sila, Algérie, 2015.
- [46] S. BELHAMDI « Prise en compte d'un défaut rotorique dans la commande d'un moteur asynchrone » Thèse de Magister, Université de Mohamed Khider, Biskra, 2005.
- [47] L. BAGHLI « Modélisation et commande de la machine asynchrone » notes de cours, Université Henri Poincaré, Nancy I, 2005.
- [48] R.ABDELHAMIDE, F.MOUSTAPHA, « Contrôle directe du couple de la machine asynchrone » Mémoire d'ingénieur, université de Mohamed Boudiaf M'sila, [2004].
- [49] L.FADILA, G. HAKIMA, « Etude comparative de la commande par mode glissant et la Commande vectorielle d'un machine asynchrone » Mémoire d'ingénieur. Université de Mohamed Boudiaf M'sila, [2004].
- [50] G. BUCHE, « Command vectorielle de machine asynchrone en environnement temps réel Matlab/Simulink », Mémoire d'ingénieur C.N.A.M, centre régional associé de Grenoble, France, 07/Mars/2001.
- [51] A. Meroufel, « Contrôle de la machine asynchrone : Commande scalaire, Commande vectorielle, Commande directe du couple », Maître de conférences, Université Djillali Liabès – Sidi Bel-Abbès, 2009.