

1. CURRICULUM VITAE

Nom et prénom :
Elyes Maherzi

Grade : Maître
Assistant

Fonction :
Enseignant

Date de naissance :
11/09/1979

Nationalité :
Tunisienne

1. Cursus :

Dates d'obtention	Diplômes	Spécialités	Institutions
Mai 2009	Doctorat	Automatique et Informatique Industrielle	Institut National des Sciences Appliquées et de Technologie
Juin 2004	Diplôme d'université de troisième cycle	Management des Affaires	Université de Montpellier 1
Juin 2003	Diplôme des Etudes Approfondies :	Système Automatique et Microélectronique, option automatique	Laboratoire d'Informatique, Robotique et Microélectronique de Montpellier. Université de Montpellier 2
Juin 2002	Maîtrise	en Electronique, Electrotechnique et Automatique	Université Joseph Fourier Grenoble

Juin 2001	Instrumentation et Mesures Industrielles	Diplôme Universitaire de Technologie	Institut National des Sciences Appliquées et de Technologie
-----------	--	--------------------------------------	---

2. Expériences professionnelles :

Dates (Début-Fin)	Employeur	Poste
Depuis 2010	Ecole Supérieure de Technologie et d'Informatique/ Ecole Nationale d'ingénieurs de Carthage	Maître assistant
De 2008 à 2010	Ecole Supérieure de Technologie et d'Informatique	Assistant
De 2007 à 2008	Institut Supérieur des Sciences et des Technologies de L'Energie de Gafsa	Assistant
De 2005 à 2007	Ecole Supérieure de Technologie et d'Informatique	Assistant contractuel

3. Modules assurés: (les 5 dernières années)

Modules assurés	Classes	Mots clés
Système à événement discret 1	2eme année mécatronique	Grafcet et commande automatisé
Système à événement discret 2	2eme année mécatronique	RDP , Automates programmables industriels
Réseaux de Petri	Master Arti	Modélisation et analyse des systèmes

4. Domaines de recherche :

Thèmes de recherche	Mots clés
---------------------	-----------

Thèmes de recherche	Mots clés
Commande des systèmes	Commande robuste , système à commutation, commande prédictive
identification et modélisation	modélisation de retard, systèmes incertains

5. Autres qualifications :

Compétences	Certificats (éventuellement)
Formation sur le logiciel LabView et l'Utilisation des maquettes Elvis	• Clad Labview
Formation sur l'utilisation de l'atelier flexible MPS 500 de FESTO	
Formation sur le logiciel CATIA (Dassault Systèmes)	
Formation sur le logiciel ADAMS de MSC Software	• MSC Software ADAMS, ADAMS CONTROL
Formation sur le logiciel SolidWorks (Dassault Systèmes)	

6. Autres activités pédagogiques/Autres activités de recherche

Dates	Activités

7. Affiliation à des associations/groupements professionnels :

Dates	Associations/groupements professionnels	Fonction

8. Langues : (bon, moyen, passable)

Langue	Lu	Parlé	Écrit
--------	----	-------	-------

Ministère de l'Enseignement
Supérieur
et de la Recherche Scientifique

Université de Carthage

Ecole Nationale d'Ingénieurs de
Carthage



وزارة التعليم العالي والبحث العلمي
جامعة قرطاج
المدرسة الوطنية للمهندسين بقرطاج

Arabe	Bon	Bon	moyen
Français	Bon	Bon	Bon
Anglais	Bon	moyen	moyen

9. Publications: (Les plus pertinentes)

[Synthesise of MPC controller for uncertain systems subject to input and output constraints: application to anthropomorphic robot arm](#)

I Dakhli, E Maherzi, M Besbes

International Journal of Automation and Control 14 (1), 80-97

[Development of monitoring algorithm for controlling a biped robot: norm bounded uncertainties system-based](#)

I Dakhli, E Maherzi, M Besbes

International Journal of Digital Signals and Smart Systems 1 (2), 113-128

[Switched control of a time delayed compass gait robot](#)

E Maherzi, W Arouri, M Besbes

International Journal of Advanced Computer Science and Applications 7 (7 ...

[Robust walking control algorithm of biped robot in rough ground](#)

I Dakhli, E Maherzi, M Besbes

2016 13th International Multi-Conference on Systems, Signals & Devices (SSD ...

[A robust dynamic controller with observer for the tracking of a ZMP reference trajectory: A biped robot's walking under constraints](#)

MA Sellami, I Dakhli, E Maherzi, M Besbes

2015 World Symposium on Mechatronics Engineering & Applied Physics (WSMEAP), 1-5

[An LMI-based robust dynamic controller design for the improvement of robot behavior walk, ZMP based](#)

MA Sellami, I Dakhli, E Maherzi, M Besbes

2015 IEEE International Conference on Industrial Technology (ICIT), 113-118

[Comparison between predictive PID control and predictive state feedback via LMI approach for bioreactor control](#)

S Bouhajar, S Belghith, E Maherzi, M Besbes

2015 International Conference on Solar Energy and Building (ICSoEB), 1-7

[Trajectory generation using predictive PID control for stable walking humanoid robot](#)

S Bouhajar, E Maherzi, N Khraief, M Besbes, S Belghith

Procedia Computer Science 73, 86-93

[Walk Trajectory Generator using Previous Control](#)

S Bouhajar, E Maherzi, M Besbes, S Belghith

[Synthesis of a Robust Dynamic Controller for the Stabilization of a Biped Robot's Walking](#)

MA Sellami, I Dakhli, E Maherzi, M Besbes

Sylwan Journal 159 (3), 551-564

[Predictive PID Control Based on GPC Control of Inverted Pendulum](#)

S Bouhajar, N Khraief, E Maherzi, M Besbes, S Belghith

Research Journal of Applied Sciences, Engineering and Technology 7 (20 ...

[Switched control for the walking of a compass gait biped robot](#)

W Arouri, E Maherzi, M Besbes, S Belghith

Research Journal of Applied Sciences, Engineering and Technology 7 (19 ...

[Estimation of the State and the Unknown Inputs of a Multimodel with non Measurable Decision Variables](#)

E Maherzi, M Besbes, S Zommel, A Mami

Journal of applied research and technology 12 (3), 422-434

[Controller Based Observer in Switched System with Norm Bounded Uncertainty](#)

M Besbes, E Maherzi

American Journal of Applied Sciences 9 (7), 1008

[Synthesis of robust dynamic controller, model predictive control based](#)

MA Sellami, E Maherzi, M Besbes

American Journal of Applied Sciences 9 (6), 851

[Stabilization of a Nonlinear Delay System](#)

W Arouri, E Maherzi, M Besbes, HBA Sethom

American Journal of Applied Sciences 9 (3), 405

[Design of Dynamic Controller for Switched System](#)

M Besbes, E Maherzi

European Journal of Scientific Research 75 (1), 118-128

[Improvement of the Performances of a Multiobserver for the Reconstruction of State and Estimation of Unknown Inputs of a Discrete Multimodel Using Piecewise Quadratic Functions](#)

S ZEMMEL, M BESBES, E MAHERZI

[A less conservative approach for the reconstruction of state and estimation of unknown inputs of a discrete nonlinear system](#)

S Zimmel, M Besbes, E Maherzi, R Mhiri

International Review of Automatic Control 3 (2), 161-171

[Stabilization of uncertain polytopic system by switched command law: multiobserver based](#)

M Besbes, E Maherzi, M Ellouze, R Mhiri

International Journal of Sciences and Techniques of Automatic Control 2 (1 ...

[Stability and Stabilization for uncertain switched systems, a polyquadratic Lyapunov approach](#)

E Maherzi, J Bernussou, R Mhiri

Int. J. Sci. Tech. Automatic Control 1, 61-73

[Polyquadratic stabilization of a multiinputs multimodel with quantified commands](#)

E Maherzi, M Besbes, M Ellouze, R Mhiri

International Journal of mathematics and computer in simulation 1 (4), 344-349

[Stabilization through output feedback control for uncertain switched systems](#)

E Maherzi, J Bernussou, R Mhiri

Conference on Systems Analysis and Automatic Control Fourth International ...

[Stabilisation d'un système incertain polytopique par commandes commutées à base d'un multiobservateur](#)

M Besbes, E Maherzi, M Ellouze, R Mhiri

[Synthesis of Network Robust Controller for Delayed Biped Robot, Switched System Based](#)

E Maherzi, W Arouri, M Besbes, S Belghith

[Stabilization Through Output Feedback Control for Uncertain Switched Discrete Time Systems](#)

E Maherzi, M Besbes, J Bernussou, R Mhiri

[Walking generation for humanoid robot based on predictive control](#)

S Bouhajar, E Maherzi, N Khraief, M Besbes, S Belghith

[Regular paper Observer-Based Robust Switched Dynamic Output Control](#)

M Besbes, E Maherzi, J Bernussou, R Mhiri

[Robust switched dynamic output control, observer based](#)

E Maherzi, M Besbes, J Bernussou, R Mhiri

[Walking Control of Biped Humanoid Robot Using LMIs based on GPC Control](#)

S Bouhajar, E Maherzi, M Besbes, S Belghith

[A Robust Dynamic Controller with Observer for the Tracking of a ZMP Reference Trajectory](#)

MA Sellami, I Dakhli, E Maherzi, M Besbes

Identification et modélisation d'une soufflerie de séchage par l'approche multimodèle

M BESBES, C GHORBEL, E MAHERZI, M ELLOUZE

10. Liens personnels (Google scholar(**Obligatoire**), scopus, web of science, ORCID,...)
<https://scholar.google.com/citations?hl=fr&user=L3GWN7UAAAAJ>

Date : 02/04 /2023