

Curriculum Vitae

Directeur de l'Institut des Sciences et Techniques Appliquées (ISTA)

Etablissement : Université 20 août 1955 Skikda

I. INFORMATIONS GENERALES :

NOM : ZENNIR

NOM (arabe) : زنير

PRENOM : YUCEF

PRENOM (arabe) : يوسف

DATE ET DE NAISSANCE : 22/11/1973 LIEU DE NAISSANCE : Skikda

STATUT MARITAL : marié

ADRESSE : cité de la briqueterie ouest, villa 99, 21000 Skikda

TELEPHONE : 06.64.73.52.77

MAIL : y.zennir@univ-skikda.dz



 <https://orcid.org/0000-0002-2059-8324>

<https://www.scopus.com/authid/detail.uri?authorId=8662248900>

https://www.researchgate.net/profile/Zennir_Yucef/stats

<https://scholar.google.com/citations?user=jRVwnz4AAAAJ&hl=en>

<https://www.semanticscholar.org/author/Y.-Zennir/3140450>

II. QUALIFICATIONS :

1. Diplômes :

Intitulé	Année	Spécialité	Établissement
Habilitation Universitaire	2013	Génie électrique	Université 20 août 1955 Skikda
Doctorat 3 ^{ème} cycle	2004	Automatique Industrielle	INSA de Lyon France
DEA	2000	Automatique Industrielle	Université de Savoie France
Ingénieur d'état	1998	Automatique	Université Badji Mokhtar Annaba
Baccalauréat	1992	Informatique	lycée Larbi Tébessi skikda

2 Formations :

Intitulé	Année	Spécialité	Établissement
Formation Moodle Niveau 1	2011	plateforme pédagogique	Université 20 août 1955 Skikda
Formation Moodle Niveau 2	2014	plateforme pédagogique	Université 20 août 1955 Skikda
Simulink et Matlab	2003	automatique	site EERIE, école des Mines d'Alès

3 PARCOURS PROFESSIONNEL (Université 20 août 1955 Skikda):

Poste ou fonction occupés	Date début	Date fin
Directeur de L'institut des Sciences et Techniques Appliquées (ISTA)	17 Août 2022	Jusqu'à aujourd'hui
Vice-doyen chargé de la P.G, la recherche scientifique et relation extérieur,	12/03/2017- 07/10/2020	16/08/2022
Vice-doyen chargé de la Pédagogie et questions liée aux étudiants.	28/02/2016	12/03/2017
Président du comité scientifique (CSD)	26/04/2015	28/02/2016
Adjoint chef de département chargé par la P.G.	19/02/2014	25/04/2015
Membre du conseil Scientifique de l'université (CSU) élu	2017	2020
membre du conseil d'administration de l'université Membre élu Enseignants grade MCA Faculté de technologie	2017	A ce jour
Responsable de parcours (Master) Automatisation en industrie pétrochimique	15/04/ 2018	07/03/2021
Responsable de parcours (Master) Raffinage en industrie pétrochimique (avec IAP de Skikda)	04/10/2019	07/03/2021
Responsable de la formation de troisième cycle LMD, Filière Hygiène et sécurité industrielle	2018	2021
Président de la commission d'ouverture et d'évaluation des plis	14/03/2019	16/08/2022
Chef d'équipe Diagnostic et surveillance des systèmes (DSS)	01/04/ 2016	à ce jour
Président de la conférence internationale ICAEPI	28/11/2017	30/11/2017
	26/11/2019	28/11/2019
	23/11/2021	25/11/2021
Président de la conférence nationale CNCSSI	6/10/2021	07/10/2021
	05/10/2022	06/10/2022

4.Publications : (ouvrages ou articles)

Intitulé	Année	Numéro Identification
Collision hazard modeling and analysis in a multi-mobile robots system transportation task with STPA and SPN	2023	https://doi.org/10.1016/j.res.2023.109138
Evaluation of Safety Instrumented System in a petroleum plant and its impact on the environment	2023	Vol 9, No 2 (2023)
A systematic approach for risk assessment in LPG storage tanks area-Skikda refinery	2023	Vol 9, No 2 (2023)
Robust LQG Controller Design by LMI Approach of a doubly-fed Induction Generator for Aero-generator	2023	https://doi.org/10.18280/jesa.550613
Optimization of a Speed Controller of a WECS with Metaheuristic Algorithms	2023	Eng. Proc. 2023, 29, 7. https://doi.org/10.3390/engproc2023029007
An Intelligent Optimization Algorithm for Scheduling the Required SIL Using Neural Network	2023	Eng. Proc. 2023, 29, 5. https://doi.org/10.3390/engproc2023029005
Design of Type 2 Fuzzy Logic Controller for FESTO ProcessWorkstation	2023	Eng. Proc. 2023, 29, 6. https://doi.org/10.3390/engproc2023029006
Risk Assessment in a Petrochemical Plant Using Socio-Technical Approaches (STAMP-STPA)	2023	Eng. Proc. 2023, 29, 8. https://doi.org/10.3390/engproc2023029008
Multiobjective Optimization of the Performance of Safety Systems	2023	Eng. Proc. 2023, 29, 10. https://doi.org/10.3390/engproc2023029010
Optimization of a Speed Controller of a DFIM with Metaheuristic Algorithms	2023	https://doi.org/10.3390/engproc2023029013
Fuzzy-PI Controller Tuned with HBBO for 2 DOF Robot Trajectory Control	2022	Eng. Proc. 2022, 14, 10. doi: 10.3390/engproc2022014010
Cost and Risk Prediction in Road Transportation of Hazmat by ANFIS Trained with PSO, FA, HBBO and ICA	2022	https://doi.org/10.18280/ijss.120403
Adaptive Sliding Mode Control Improved by Fuzzy-PI Controller: Applied to Magnetic Levitation System	2022	Eng. Proc. 2022, 14, 14. doi: 10.3390/engproc2022014014
The use of Functional Resonance Analysis Method (FRAM) to model an emergency response plan	2022	Algerian Journal of Signals and Systems Vol 7, No 2
Safety integrity evaluation of crude oil heater according to IEC 61508 Standard	2022	Algerian Journal of Signals and Systems Vol 7, No 2
Risk Assessment of an LNG Storage Tank Release: Case study of LNG storage unit in Skikda LNG terminal	2022	Algerian Journal of Signals and Systems Vol 7, No 2
Functional modeling using D-higraph for process hazard analysis	2022	Algerian Journal of Signals and Systems Vol 7, No 2
Intelligent and Robust Controller Tuned with WOA: Applied for the Inverted Pendulum	2022	DOI: 10.18280/jesa.550308
Fuzzy-PI Controller Tuned With GWO, WOA And TLBO For 2 DOF Robot Trajectory Control	2022	Algerian Journal of Signals and Systems Vol 7, No 1
Functional Modeling of an Industrial System: STEEL MELT SHOP "SMS"	2022	Algerian Journal of Signals and Systems Vol 7, No 1
Distributed vs. Hybrid Control Architecture Using STPA and AHP - Application to an Autonomous Mobile Multi-robot	2021	DOI: 10.18280/IJSSE.110101

System		
Improvements in the performance of an SIS by bypass reduction on the safety functions	2020	Algerian Journal of Signals and Systems Vol 5, No 4
STPA and Bowtie risk analysis study for centralized and hierarchical control architectures comparison	2020	DOI: 10.1016/j.aej.2020.06.036
Risk Analysis Using HAZOP-Fault Tree-Event Tree Methodology Case Study: Naphta Stabilizer-A Reflux Drum (LPG separation) in RA1K	2020	Algerian Journal of Signals and Systems Vol 5, No 2
Straddle Robot Design and control with a PID controller optimized by PSO algorithms	2020	Algerian Journal of Signals and Systems Vol 5, No 2
Simulation and Analysis of a Petrochemical Process (Deethanizer Column- MLE field) using HYSYS Aspen Simulator	2020	Algerian Journal of Signals and Systems Vol 5, No 2
A New Approach to System Safety of humanmulti- robot mobile system control with STPA and FTA	2020	Algerian Journal of Signals and Systems Vol 5, No 1
Design and Simulation of Graphical User interface for Cables Parallel Robot	2020	Algerian Journal of Signals and Systems Vol 5, No 1
Integrated RMA with FMECA analysis using a graphical interface: case study recycling iso-butane pump (CP2K)	2020	Algerian Journal of Signals and Systems Vol 5, No 1
Evaluation of safety barriers deduced from the HAZOP study of fired heater F201-101, ADRAR refinery, Algeria using ETA method	2020	Algerian Journal of Signals and Systems Vol 5, No 1
Fault-Tolerant Path-Tracking Control with PID Controller for 4ws4wd Electric Vehicles	2020	https://doi.org/10.1007/978-981-15-6403-1
A Novel Color Image Encryption Scheme Using Logistic Map and Quadratic Map Systems	2019	https://doi.org/10.1007/978-3-030-03101-5_2
MPC Control and LQ Optimal Control of A Two-Link Robot Arm: A Comparative Study	2018	https://doi.org/10.3390/machines6030037
User-centered visual analysis using a hybrid reasoning architecture for intensive care units	2012	https://doi.org/10.1016/j.dss.2012.06.009
Approche distribuée de l'apprentissage. Application au contrôle de la trajectoire d'un robot hexapode	2005	https://doi.org/10.3166/jesa.39.965-993

5. COMPETENCES :

- **Compétences techniques (liées au poste) :**

1. huit ans d'expériences dans différents postes administratives supérieurs

2. expertise des offres de doctorats

3. développement de plusieurs projets de recherches, CNEPRU, PNR et PRFU comme président.

4. président du comité de formation de doctorat filière HSI (2018,2019,2020).

5. Président de plusieurs conférences internationales et nationales (2017, 2019, 2021, 2022).

6. Président de comité de marché de la faculté

• **Compétences complémentaires :**

1. Langues :

Langue	Niveau
Français	Excellant
Anglais	Bien
Allemand	Passable

2. Logiciels informatiques :

Logiciels	Niveau
Word	Excellant
Excel	Excellant
Powerpoint	Excellant

❖ Autres :

❖ **Langages de programmation**

Turbo Pascal, C, Visual C++, Matlab, Simulink, 20sim, Carsim, V-rep, Java, Python.

❖ **Informatique Industrielle**

Grafcet, Réseaux de Petri, AUTOMGEN, PL7Micro, PL7Pro, API : Télémécanique TSX47, TSX 37 et TSX57, Siemens S7-300 et Allen Bradley SLC500. Microprocesseur INTEL 8085 et Motorola 68000

❖ **Langages de formatage et de traitement de documents**

HTML, LaTeX, XML.

❖ **Systèmes d'exploitation :** Windows, Linux, Unix, Ubuntu.

6. Capacités rédactionnelles :

	Niveau	<u>Autres :</u>
Rapports	Excellant	Article scientifique, projet de recherche, photocopié de cours
Comptes rendus	Excellant	
Procès-verbaux	Excellant	
Requêtes	Bon	

7. Activités d'encadrement

Mémoires de Master			
	Nometprénomducandidat	Titredumémoire	Datedesoutenance
01	Bertal islam	Optimisation de trajectoire d'un robot mobile	29/09/2020
02	Bouzeghaia Ali	Commande robuste d'un robot manipulateur (Kawasaki FS03N)	29/09/2020
03	Bougueroua Abdelhakim	Commande robuste des systèmes à retard (soufflerie)	27/09/2020
04	Serdani anis	Commande fractionnaire d'un véhicule électrique optimisé par les algorithmes PS, GWO et ACO	27/09/2020
05	Hécini Alla Addine	Simulation et commande d'ordre fractionnaire d'un robot mobile (enjambeur)	27/09/2020
06	Sekrouf zineddine	Commande robuste d'un système à retard	30/09/2020
07	Remadna Hocine	Commande d'un système Industriel	30/09/2020
08	khodjadar sidahmed	Analyses des risques d'un système avec la méthode d'analyse par résonance fonctionnelle (FRAM)	30/09/2020
09	Mecheri Bilel	Commande intelligente d'un drone	27/09/2020
10	Chekatt Abderaouf	Réalisation d'un robot mobile de surveillance à 4 roues a base de NodeMCU V3	14/10/2020
11	Cheniki wadie abdel mouaiz	L'analyse des risques d'un système industriel avec la méthode QRA	30/09/2020
12	Souilah Haitem	Modélisation, simulation et réalisation d'un robot mobile	18/07/2019
13	Abdennouri Ilyes	Commande d'un Drone par un contrôleur PID optimisé par les algorithmes : PSO, BG et BG-PSO	18/07/2019
14	Grief Sami	Réalisation et commande d'un robot mobile à roues (Robot Enjambeur)	21/07/2019
15	Bouaziz ouarda	Modélisation et commande d'un véhicule électrique avec un contrôleur PID optimisé par PSO	18/07/2019
16	Moumen Zineb	Commande non linéaire d'un robot turtlebot2 optimisé par PSO	20/07/2019
17	Boudekhana Meriem	Évaluation des risques de l'échangeur cryogénique 15MC05 (GNL2K) par la méthode HAZOP	20-07-2019
18	BOURAHLA sarra	Analyse des risques et étude de la sécurité liée au four (10F1/A) au niveau du complexe RA1/K SKIKDA par les méthodes HAZOP et AMDEC	20-07-2019
19	HeouaineChahine	Modélisation, commande (PID-PSO) et simulation d'un robot hexapode« RHex » sous Solidworks-Matlab et simmechanics	30-06-2018
20	Dob Asma	Modélisation, commande (AG-PID) et simulation d'un robot hexapode« RHex » sous Solidworks-Matlab et simmechanics	30-06-2018
21	Elachi Brahim	Modélisation et Commande d'un drone par : PID - PSO et PID – GA contrôleurs	28-06-2018
22	Laouar Abla	Modélisation, commande (PID-AG) et simulation d'un véhicule électrique « Robots mobiles »	01-07-2018
23	Boudana Maroua	Commande robuste d'un véhicule électrique	30-06-2018
24	Larit Khelid	Modélisation, commande (PID-PSO) et simulation d'un véhicule électrique (simmechanics)	25-06-2018
25	Benhammada	Modélisation, Commande et Réalisation D'un Robot Hexapode	01-07-2017

	Mohamed	« SK-Robot 1 »	
26	Bougueour Rabah	Modélisation énergétique d'un système industriel	20-06-2017
27	Benmerabet Sabri	Les stratégies de navigation d'une flotte de drones : Couvrir une zone d'intérêt	29-06-2017
28	Filali Rim	Optimisation du programme de Déclenchement du système de sécurité feu et gaz	20/06/ 2017
29	SAIDI ISLAM	Etude De La Sureté de Fonctionnement d'un Bac de Stockage de GNL avec la Méthode D-higraphe	20/06/ 2017
30	Meftah Taha	Modélisation, commande et simulation réel d'un robot manipulateur (Kawasaki FS03N)	29/06/2017
31	Neghra Okba	Commande robuste d'un système industriel	25/06/2017
32	Hambarek Houda	Supervision et commande numérique d'un système industriel	25-06-2016
33	Boukhalfa sami	Modélisation et simulation d'un robot hexapode (réalisation d'une patte)	25-06-2016
34	Hamza ZEMAILI	Supervision et Commande de deux systèmes industriels (Mélangeur Industriel & système de régulation Débit-Pression)	20/06/ 2016
35	LAKEHAL KHALED Ibrahim	Contribution et mise en œuvre des techniques avancées de la commande intelligente : appliquées au contrôle de la navigation et évitement d'obstacles d'un Robucar	30/06/2016
36	Ben Madani Ahmed Toufik	Réalisation d'une cartographie des risques industrielles « cas de la ville de Skikda »	15/06/2016
37	Boulkenafet Hocine	Etude et manipulation d'un robot à 6 degrés de libertés (Kawasaki FS03N)	17-06-2015
38	Benhammad Hajar	Sûreté de fonctionnement et réseau bayésien: Application sur un four industriel F01.	15/06/ 2015
39	Benhabiles Mahdi	Application de l'AMDEC et du SIL sur le turbocompresseur 103-KT-31.	13/06/2015
40	Meksene Nardjes	Analyse dysfonctionnelle d'une colonne de distillation par la méthode HAZOP	09/06/2015
41	Meneceur abdallah elhocine	L'analyse dysfonctionnelle de bac du stockage au niveau de GLK1 par AMDEC et HAZOP	13/06/2015
42	MEZIANE Romaiassa	La sûreté de fonctionnement de la chaudière G4 avec les deux méthodes HAZOP et AdD	16/06/2015
43	SouamesHamza	Modélisation et réalisation d'une interface graphique du robot manipulateur Kawasaki FS03n	21-06-2014
44	ZAIER hamza	Modélisation et commande DTC discrète d'une machine asynchrone (MAS)	21-06-2014
45	Mebarek Nacereddine Aya	Modélisation et commande d'un système industriel par RdP	27-06-2013
46	Ali moussa Lotfi	Commande numérique d'un système industrielle	30-06-2013
47	Zibouche Meriem	Modélisation et commande DTC des machines asynchrones (MAS, MADA)	29-06-2013

Mémoires de Doctorat			
	Nom et prénom du candidat	Titre du mémoire	Date de soutenance
01	Chaima Bensaci	Système contrôle-commande intelligent et maîtrise des risques : Application à la commande d'un système complexe	Soutenue 2021

8. Activités pédagogiques

En graduation			
Module ou matière enseignés	Année d'enseignement	Cycle d'enseignement	
		LMD Licence	Master
1- Asservissement	Du 2013 au 2015		X
2- Systèmes asservis échantillonnés	Du 2013 au 2017		X
3- Système à évènement discrets	Du 2013 au 2020		X
4- Commande intelligente	Du 2017 au 2019		X
5- Modélisation des systèmes linéaires	Du 2013 au 2015	X	
6- Fiabilité	Du 2013 au 2020	X	
7- Traitement du signal	Du 2013 au 2015	X	
8- Régulation Industrielle	Du 2013 au 2020	X	
9- Commande Numérique	Du 2014 au 2020		X
10- Sûreté de fonctionnement	Du 2014 au 2020		X
11- Fiabilité, Maintenabilité et Disponibilité (FMD)	Du 2013 au 2015		X