



علي معلم

أستاذ محاضر جامعة خنشلة

البروفيل

ذراع الطاقة شية العابد باتنة
mallem_ali@univ-khenchela.dz
0669077012



اللغة

العربية
الفرنسية
الإنجليزية

المعلومات

2003 - 2008

الجزائر, باتنة

مهندس دولة في الالكترونيك **الشهادة**
جامعة باتنة

2008 - 2011

الجزائر, باتنة

ماجستير في الربوتيك **الشهادة**
جامعة باتنة

2012 - 2018

الجزائر, باتنة

دكتوراه علوم في الربوتيك **الشهادة**

الأعمال

2015-2017

• أستاذ باحث جامعة خميس مليانة

الأعمال

الى غاية اليوم-2017

• أستاذ باحث جامعة خنشلة

2012-2015

• مهندس دولة في تكنولوجيا الاعلام والاتصال بالمديرية الولائية
لتكنولوجيا الاعلام و الاتصال باتنة

2011-2012

• مهندس دولة في الكهرباء في الشركة الفرنسية *ENTREPOSE*

2012

• ماجستير متخصص في المعهد العالي للبترول سوناطراك

- **A. Mallem**, F. Douak, W. Benaziza, A.Bounouara, "Firefly Algorithm Optimization of Manipulator Robotic Control Based on Fast Terminal Sliding Mode", Journal of Automation, Mobile Robotics and Intelligent Systems, Vol. 16, Issue 4/2022, pp. 44-52.
- H. Bendib, M. Bahri, M. Boumehraz, **Ali Mallem**, M. Hamzi, " Implementation of a New Versatile Bio-Potential Measurement System", Journal of Circuits, Systems and Computers, Vol. 32, No. 08/2023.
- **MALLEM, Ali**, SLIMANE, Nouredine, et BENAZIZA, Walid. Dynamic Control of Mobile Robot Using RBF Global Fast Sliding Mode. International Journal of Robotics and Automation (IJRA), 2018, vol. 7, no 3, p. 159-168.
- BENAZIZA, Walid, SLIMANE, Nouredine, **MALLEM, Ali**. "PD Terminal Sliding Mode Control Using Fuzzy Genetic Algorithm for Mobile Robot in Presence of Disturbances", Journal of Automation, Mobile Robotics and Intelligent Systems, Vol. 12, Issue 2/2018, pp. 52-60.
- BENAZIZA, Walid, SLIMANE, Nouredine, **MALLEM, Ali**. "Disturbances elimination with fuzzy sliding mode control for mobile robot trajectory tracking". 2018. Advanced in Electrical and Electronic Engineering, Vol. 16, Issue 3/2018.
- **MALLEM, Ali**, SLIMANE, Nouredine, et BENAZIZA, Walid. Robust control of mobile robot in presence of disturbances using neural network and global fast sliding mode. Journal of Intelligent & Fuzzy Systems, 2018, vol. 34, no 6, p. 4345-4354.

- H. Bendib, M. Bahri, M. Boumehraz, **A. Mallem**, W. Benaziza, "Software implementation of the ESP32-based EEG measurement system", Proceedings of the 5th International conference on Electrical Engineering and control applications (ICEECA'2022), 15-17 November 2022, Khenchela, Algeria.
- **A. Mallem**, W. Benaziza, "Fuzzy Fast Terminal Sliding Mode Control of Mobile Robot Trajectory Tracking", 1st International Visio conference on Materials sciences and Engineering (ICMSE2021), 17-18 November 2021, Khenchela, Algeria.
- W. Benaziza, N. Slimane, **A. Mallem**, "Mobile robot trajectory tracking using terminal sliding mode control", in IEEE 6th International Conference on Systems and Control (ICSC 2017), Batna, Algeria, 07-09 May 2017
- **A. Mallem**, N. Slimane, W. Benaziza, " Mobile robot trajectory tracking using PID fast terminal sliding mode inverse dynamic Control", in IEEE 4th International Conference on Control Engineering & Information Technology (CEIT2016), Hammamet, Tunisia, 6-18 December 2016
- W. Benaziza, N. Slimane, **A. Mallem**, "Mobile robot trajectory tracking using terminal sliding mode control", in IEEE 6th International Conference on Systems and Control (ICSC 2017), Batna, Algeria, 07-09 May 2017