

---

---

# Références

- [1] E.G. Migliore « Commande Prédictive a Base de Programmation Semi Définie », Thèse de doctorat, l'Institut National des Sciences Appliquées de Toulouse, France 2004.
- [2] G. Scorletti, « Approche Unifiée de la commande des systèmes par formulation LMI » Thèse de doctorat, université de Paris Orsay 1997.
- [3] E. Laroche, « Cours Commande Optimale », Ecole Nationale Supérieure de Physique Université Louis Pasteur de Strasbourg, 5 décembre 2005.
- [4] S. L. Avilla, « Optimisation Multiobjectif et Analyse de Sensibilité Appliquées à la Conception de Dispositifs », Thèse de doctorat, l'Ecole doctorale électronique, électrotechnique, automatique de Lyon, France 2006.
- [5] K. Ben Mahammed, « Cour Commande avancée ». Université de Sétif 2008.
- [6] G. Scorletti, « Outils Pour la Robustesse : Inégalités Matricielles Affines », notes de cours Université d'Orsay SUPELEC, France 2006.
- [7] A. M. Cristóba, « Multiobjective Control : Linear Matrix Inequality Techniques and Genetic Algorithms Approach ». Thèse de Doctorat Université de Sheffield, Avril 2005.
- [8] D. Henrion, « Stabilité des Systèmes Linéaires Incertains a Commande Contrainte ». Thèse de doctorat, Institut National des Sciences Appliquées de Toulouse 1999.
- [9] A. Kruszewski, « Lois de commande pour une classe de modèles non linéaires sous la forme Takagi-Sugeno : Mise sous forme LMI » Thèse de doctorat l'université de Valenciennes et du hainaut-cambresis 2006.
- [10] M. Chadli « Stabilité et Commande de Systèmes Décrit par des Multimodèles », Thèse de doctorat institut national polytechnique de Lorraine 2002.
- [11] V. Barichard, « Approches Hybrides Pour les Problèmes Multiobjectifs », Thèse de doctorat. Ecole Doctorale d'Angers, 24 Novembre 2003.
- [12] R. Benabid, « Optimisation Multiobjectif de la Synthèse des FACTS par les Particules en Essaim pour le Contrôle de la Stabilité de Tension des Réseaux Electriques » Mémoire de Magister en Electrotechnique. Université de Jijel 2007.
- [13] M. M. Hizem, « Recherche de Chemins dans un Graphe à Pondération Dynamique Application à l'Optimisation d'Itinéraires dans les Réseaux Routiers » Thèse de Doctorat, l'Ecole Centrale de Lille, 29 novembre 2008.

- 
- 
- [14] N. Metropolis, A.W. Rosenbluth, M.N. Rosenbluth, A.H. Teller, et E. Teller «Equations of State Calculations by Fast Computing Machines». Journal of Chemical Physics, 21: 1087-1091, 1953.
- [15] R. Kammarti « Approches Evolutionnistes Pour la Résolution du 1-PDPTW Statique et Dynamique », Thèse de doctorat, l'Ecole centrale de Lille et l'université des sciences et technologies de Lille, 2006
- [16] K. Mahdi, « L'Optimisation Multiobjectif et l'Informatique Quantique », Mémoire de Magister en informatique. Université de Mentouri Constantine.
- [17] A. Berro « Optimisation Multiobjectif et Stratégies d'Evolution en Environnement Dynamique ». Thèse de doctorat, l'université des Sciences Sociales Toulouse I, décembre 2001.
- [18] O. Guenounou, « Méthodologie de Conception de Contrôleurs Intelligents par l'Approche Génétique Application à un Bioprocédé ». Thèse de doctorat, l'Université de Toulouse avril 2009.
- [19] R. Chevrier, «Optimisation de Transport à la Demande dans des Territoires Polarisés». Thèse de doctorat, l'Université d'Avignon et des Pays de Vaucluse. Novembre 2008.
- [20] S. Bouktif. « Amélioration de la prédiction de la qualité du logiciel par combinaison et adaptation de modèles». Thèse de Doctorat. Université de Montréal. Mai 2005.
- [21] S.Amédée et R .Francois « Algorithmes Génétiques » notes de cours.
- [22] E. Golderberg « Algorithme Génétique ». Notes de cours 1994.
- [23] K. Zidi « Système Interactif d'Aide au Déplacement Multimodal (SIADM) ». Thèse Doctorat. Université des Sciences et Technologies de Lille et l'Ecole Centrale de Lille, décembre 2006.
- [24] R. Chevrier, « Optimisation de Transport à la Demande dans des Territoires Polarisés ». Thèse de doctorat, l'Université d'Avignon et des Pays de Vaucluse. novembre 2008.
- [25] K. Deb, A. Pratap, S. Agarwal, et T. Meyarivan, « A Fast and Elitist Multiobjective Genetic Algorithm: NSGA-II », IEEE Trans, on Evolutionary Computation, April 2002.
- [26] M. K. GHALI « Méthodologie de Conception Système a Base de Plateformes Reconfigurables et Programmables». Thèse de doctorat, l'université Paris XI Orsay, 2005.
- [27] N. Jozefowies, « Modilisation et Resolution Approchée de Probleme de Tournées Multiobjectif ». Thèse de doctorat, l'université des Sciences et Technologies de Lille, 2004.
- [28] F. Picarougne « Recherche d'information sur Internet par algorithmes évolutionnaires ». Université François Rabelais Tours École Doctorale : Santé, Sciences et Technologies 2004.

- 
- 
- [29] A.A.Benlatreche, « Contribution à la Commande Robuste  $H_\infty$  de Systèmes à Grande Echelle d'Enroulement de Bandes Flexibles ». Thèse de Doctorat. Université Louis Pasteur Strasbourg I, 2007.
- [30] P. Apkarian « Eléments de la Théorie de la Commande Robuste », livre. France.
- [31] D. Arzelier, « Theorie de Lyapunov Commande Robuste et Optimisation » Habilitation à diriger des recherches.
- [32] C. POUSSOT-VASSAL, « Commande Robuste LPV Multivariable de Châssis Automobile ». Thèse de Doctorat. INP Grenoble 2008.
- [33] D. Peaucelle & D. Arzelier « Robust Multi-Objective Control ». Version 1. Boîte à outils Fondements théoriques de RoMulOC et son utilisation illustrée sur des exemples. LAAS-CNRS. Toulouse, France.
- [34] D. Peaucelle « Formulation Generique de Problemes En Analyse et Commande Robuste Par Les Fonctions De Lyapunov Dependant Des Parametres » l'Ecole Centrale de Lille.
- [35] D. Arzelier, « Analyse et Synthèse Robustes Des Systèmes Linéaires Synthèse LQG/LTR et  $H_2$  ». Cours LAAS-CNRS. Toulouse, France.