



L'Association
Libanaise pour
l'Avancement des
Sciences
(LAAS)

1er congrès international pour l'avancement de la science des mécanismes, machines, robotique et mécatronique

17-19 octobre 2017

Palais des congrès, Dbayeh

Mardi 17 octobre	
17:00 - 18:00	enregistrement
18:30 - 18:45	Mot d'accueil du président du congrès Dr. Rani RIZK
18:50- 19:10	Mot du président d'honneur, côté LAAS, Pr. Naim OUAINI
19:15 - 19:35	Mot du président d'honneur, côté U.L., Pr. Rafic YOUNESS
19:40 - 20:20	Mot du Ministre Houssein EL-HAJJ-HASSANE

Mercredi 18 octobre 2017				
8:30 - 9:00	enregistrement			
	Chercheur	Titre de la présentation	Coordinateur	Sujet
9:00 - 9:20	Thomas Watts	Modelling the Deformation of Biologically Inspired Flexible Structures for Needle Steering	Thomas Watts	Génie biomédicale
9:20 - 9:40	Malika Nezar	Effects of oriented magnetic field on blood flow in aneurismal aorta		
9:40 - 10:00	Sana Bembli	Robustness analysis of an upper limb exoskeleton controlled by sliding mode algorithm		
10:00 - 10:20	Najah Roula	On control design for a lower limb orthosis: A comparative study in different operating conditions		
10:20 - 10:40	Pause café			
10:40 - 12:00	Ahmed Chemori	Advanced Control of Complex Robotic System		
12:00 - 13:00	Déjeuner			
13:00 - 13:20	Muaz Kemerli	Coupled Magnetic And CFD Modelling of a Structural Magnetorheological Vibration Absorber with Experimental Validation	Amany Raad	Vibrations
13:20 - 13:40	Souhayb Kass	Self-Running Fault Diagnosis Method for rolling element bearing		
13:40 - 14:00	Hussein Moussa Issa	Effects of Yoke Thickness Change on the Vibration of an Electric Machine		
20:30 - 00:00	Gala			

Jeudi 19 octobre 2017				
enregistrement				
8:30 - 9:00	Chercheur	Titre de la présentation	Coordinateur	Sujet
9:00 - 9:20	Rachid Azzi	Détection des fissures de fatigue dans les pales pré-tordues par l'analyse modale	Mohamed Amine Ghernaout	Fabrication
9:20 - 9:40	Mohamed Amine Ghernaout	Evaluation des erreurs géométriques d'une MOCN à trois axes due aux efforts de coupe Cas : fraisage		
9:40 - 10:00		Qualification et validation d'une méthode de mesure in-situ de la température d'usinage		
10:00 - 10:20	Pause café			
10:20 - 10:40	Hussein Saied	From Non-Model-Based to Model-Based Control of PKMs: A Comparative Study	Vladimir Pozhbelko	Mécanismes parallèles
10:40 - 11:00	Elias Mokled	Parallel robot integration and synchronization in a waste sorting system		
11:00 - 11:20	Vladimir Pozhbelko	Creative Design of 2-DOF, 7-link Multiloop Robotic Mechanisms		
11:20 - 11:40	Ekaterina Kuts	Structural Synthesis of 1-DOF up to 5-loop Kinematic Chains with Multiple Joints and Its Analysis in Robotics		
11:40 - 12:00	Pause café			
12:00 - 12:20	Thanaa Jbeily	Simple On-Line Single-View Video summarization for Machine-to-Machine Wireless Multimedia Sensor Network	Thanaa Jbeily	Innovation
12:20 - 12:40	Elyse Backri Kasbah	New cable driven wrist		
12 :40-13 :00	Anthony Fenianos	Developing a sensorless sun tracker for PV panels		
13:00-13:40	Déjeuner			
13:40-14:00	Abdel-Razzak Merheb	Active Fault-Tolerant Control of Quadrotor UAVs Based on Passive Controller Bank	Abdel-Razzak Merheb	Quadcopter
14:00-14:20	Iyad Hatem	Low-Cost Quadcopter Indoor Positioning System Based on Image Processing and Neural Networks		
14:20-14:40	Abdulkader Joukhadar	UKF-Assisted SLAM for 4WDDMR Localization and Mapping		
14:40-15:00		Trajectory Tracking Control of a Quadcopter UAV Using Nonlinear Control Approaches		

En partenariat avec