

Recherche en cours

Personne = **Ben Atitallah Rabie**

9 ressources ont été trouvées. Voici les résultats 1 à 9

Architectures parallèles reconfigurables pour le traitement vidéo temps-réel

Ali Karim Mohamed Abedallah - 2018
Laboratoire d'Automatique, de Mécanique et d'Informatique Industrielles et Humaines - LAMIH


 <http://ged.univ-valenciennes.fr/nuxeo/site/esupversions/3a4c0cc5-ad6b-4d41-86bf-30>

→ Thèse



Implémentation temps réel des algorithmes de tri dans les applications de transports intelligents en se basant sur l'outil de synthèse haut niveau HLS

Ben Jmaa Chtourou Yomna - 2019
Laboratoire d'Automatique, de Mécanique et d'Informatique Industrielles et Humaines - LAMIH


 <https://ged.uphf.fr/nuxeo/site/esupversions/db3ec4b3-2a2c-431c-8e84-047f04c171a4>

→ Thèse



Méthodes d'approximation au problème de routage de véhicule pour une gestion de flotte de drones

Sukarno Setyawan Ajie - 2019
Laboratoire d'Automatique, de Mécanique et d'Informatique Industrielles et Humaines - LAMIH


 <https://ged.uphf.fr/nuxeo/site/esupversions/97efdcf9-5b28-4e61-9c72-df2606ce8159>


→ Thèse



Planification de chemin d'hélicoptères sur une architecture hétérogène CPU FPGA haute performance

Souissi Omar - 2015
Laboratoire d'Automatique, de Mécanique et d'Informatique Industrielles et Humaines - LAMIH

 Restriction d'accès permanente : confidentialité ou accès intranet uniquement

 <https://ged.uphf.fr/nuxeo/site/esupversions/8b8fd52b-f6f4-47aa-b7a0-79a2d9471e41>

→ Thèse



Système de planification de chemins aériens en 3D : préparation de missions et replanification en cas d'urgence

Baklouti Zeineb - 2018
Laboratoire d'Automatique, de Mécanique et d'Informatique Industrielles et Humaines - LAMIH

 <https://ged.uphf.fr/nuxeo/site/esupversions/3f85822b-8b04-4d1a-bc5b-2ce3d71239b3>

→ Thèse



Système décisionnel dynamique et autonome pour le pilotage d'un hélicoptère dans une situation d'urgence

→ Thèse

Nikolajevic Konstanca - 2016

Laboratoire d'Automatique, de Mécanique et d'Informatique Industrielles et Humaines - LAMIH



 <http://ged.univ-valenciennes.fr/nuxeo/site/esupversions/9c949cba-543b-4d79-9254-a>


Système embarqué de fusion multi-capteurs pour la détection et le suivi d'obstacles statiques et dynamiques

→ Thèse

Bouain Mokhtar - 2019

Laboratoire d'automatique, de mécanique et d'informatique industrielles et humaines

Laboratoire d'automatique, de mécanique et d'informatique industrielles et humaines

 <https://ged.uphf.fr/nuxeo/site/esupversions/210e1ff0-67ab-43a2-a343-f89ec5b6e9b1>

Une approche système pour l'estimation de la consommation de puissance des plateformes MPSoC

→ Thèse

Rethinagiri Santhosh Kumar - 2013

Laboratoire d'Automatique, de Mécanique et d'Informatique Industrielles et Humaines - LAMIH



 <http://ged.univ-valenciennes.fr/nuxeo/site/esupversions/e7549960-139d-46c0-bd3a-2>

Une architecture évolutive flexible et reconfigurable dynamiquement pour les systèmes embarqués haute performance

→ Thèse

Viswanathan Venkatasubramanian - 2015

Laboratoire d'Automatique, de Mécanique et d'Informatique Industrielles et Humaines - LAMIH



Restriction d'accès permanente : confidentialité ou accès intranet uniquement

 <http://ged.univ-valenciennes.fr/nuxeo/site/esupversions/90b742a9-5182-405a-b34d-3>