

CURRICULUM VITAE



Informations générales :

Prénom : Zouhaier

Nom : AFFI

Date de Naissance : 15/07/1972

Adresse : El Omran, Monastir

Email : zouhaier.affi@gmail.com, zouhaier.affi@enim.rnu.tn

Grade : Professeur

Fonction actuelle : Directeur de département

Etablissement : ENIM

Université : Université de Monastir

Dernier diplôme : HDR

Spécialité : Génie Mécanique

Mobile : 97600196

Etudes et Diplômes :

Institution [date début – date fin]	Diplômes obtenus
2010	<i>Habilitation universitaire</i>
2004	<i>Thèse de doctorat</i>
1999	<i>Diplôme d'Etudes Approfondies</i>
1997	<i>Diplôme national d'ingénieur</i>

Expérience professionnelle

2016 à présent, Professeur en génie mécanique, ENIM

2012-2016, Maître de conférences en génie mécanique, ENIM

2004-2012, Maître Assistant en génie mécanique, ENIM

2001- 2004, Assistant en génie mécanique, ENIM

Activités de recherches

Robotique, Etude de mécanismes, Dynamique des machines, Dynamique des véhicules, Mécatronique.

Activités pédagogiques

- Cours doctoral de Génie Mécanique : Dynamique des systèmes mécaniques
- Cours doctoral de Génie Mécanique : Pédagogie Universitaire
- Cours de Mastère Génie Mécanique à l'ENIM : Introduction à la robotique et à la mécatronique.
- Cours de Mastère professionnel à l'ENISo : systèmes robotisés.
- Cours 3^{ème} année Génie mécanique : Mécanismes et robotiques
- Cours 2^{ème} année de Génie Mécanique : Dynamique des machines
- Cours 1^{ère} année ENIM: Etude des mécanismes

Encadrement des mastères

1. Mastère de Mlle Gmir : *Conception robuste des systèmes mécatroniques*. ENIM, Tunisie, 2009.
2. Mastère de Mr Naimi : Contribution à la modélisation et la commande des robots parallèles, ENIM, Tunisie, Démarré en septembre 2009.
3. Mastère de Mr Chebbi : *Etude de l'effet des jeux dans les liaisons sur la précision des robots parallèles ; Cas du manipulateur 3-UPU*, ENIM, Tunisie, 2007
4. Mastère de Mr Nejlaoui : Utilisation du code Fastsim et optimisation multiobjective du comportement en courbe des véhicules ferroviaires”, ENIM, Tunisie, 2007.
5. Mastère de Mr Elkribi : *Application de l'intelligence artificielle pour la conception des systèmes mécatroniques*, ENIM, Tunisie, 2006

Mastère de Mme Haouas : *Développement de modèles dynamiques des systèmes multi-corps : Etude critique de différentes approches et application aux des mécanismes à chaînes fermées*, ENIM, Tunisie, 2005.

Encadrement des thèses

1. Encadrement de la thèse de Mme Elhraiech « *Contribution à l'étude dynamique et la commande des robots parallèles* » soutenue en 2019
2. Encadrement de la thèse de Mr Nejlawi « *Conception robuste des systèmes mécatroniques à base de robots parallèles* » soutenue en 2017
3. Encadrement de la thèse de Mr Graa « *Contribution à la conception mécatronique des véhicules ferroviaires* ». Thèse Soutenue en 2016.
4. Encadrement de la thèse de Mr Chouaibi « *Contribution à l'analyse de la précision géométrique des robots translateurs non parfaits* » Thèse Soutenue en 2016.
5. Co-encadrement de la thèse de Mr Elkribi : *Application de l'intelligence artificielle dans la conception des systèmes mécatroniques à base de robots parallèles*, soutenue en 2013

6. Co-encadrement de la thèse de Mr Nejlaoui : *Contribution à la conception robuste des véhicules*, Thèse soutenue en 2013

Publications

Journal

Proc IMechE Part C: J Mechanical Engineering Science, Proc IMechE Part I: J Systems and Control Engineering, Mechanics and Industry, Int. J. of Reasoning based Intelligent Systems, Soft Computing, Journal of Intelligent Manufacturing, Proc IMechE Part K: J Multi-body Dynamics, Engineering Optimization, Robotica, Mechanism and Machine Theory, Mechatronics, European journal of mechanics A/ Solids, ASME, Journal of Mechanical Design

Conférence nationale

CMSM, COTUME, medyna, MMSSD, ISMA, ICCAAM, Austrian Robotics Workshop, ICAV, JET ...

Ouvrage scientifique

.....
.....

Chapitre

.....
.....

Livre

.....
.....

Proceeding

.....
.....

Brevets enregistrés

.....
.....