

UNIVERSITÉ DE BLIDA 1

Faculté de Technologie

Département d'Automatique et Électrotechnique

THÈSE DE DOCTORAT

En Automatique



Formation control of multiple nonholonomic wheeled mobile robots

Par

ALLAEDDINE YAHIA DAMANI

Devant le jury composé de :

A. FERDJOUNI	Professeur, U. of Blida 1	Président
A. MADDI	MCA, U. de Blida 1	Examineur
A. HOCINE	MCA, U. de Khemis Miliana	Examineur
ZA. BENSELAMA	Professeur, U. de Blida 1	Rapporteur
R. HEJAR	Professeur, U. de Roi Saud	Co-Rapporteur