

## Recherche en cours

Mots-cléf = *Forme descripteur*

1 ressource a été trouvée.

### Modélisation et commande des robots : nouvelles approches basées sur les modèles Takagi-Sugeno

Allouche Benyamine - 2016

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

→ Thèse



 <http://ged.univ-valenciennes.fr/nuxeo/site/esupversions/ee2d2394-f4bc-4a13-8096-9e>