

Recherche en cours

Mots-cléf = *Modèle descripteur*

2 ressources ont été trouvées. Voici les résultats 1 à 2

Commande de robots manipulateurs basée sur le modèle de Takagi-Sugeno : nouvelle approche pour le suivi de trajectoire

Nguyen Thi Van Anh - 2019
Laboratoire d'Automatique, de Mécanique et d'Informatique Industrielles et Humaines - LAMIH

 <https://ged.uphf.fr/nuxeo/site/esupversions/e3e72b0a-e775-4368-bb5a-2534ad02219>

→ Thèse



Modélisation et caractérisation de la stabilité en position assise chez les personnes vivant avec une lésion de la moelle épinière

Blandeau Mathias - 2018
Laboratoire d'Automatique, de Mécanique et d'Informatique Industrielles et Humaines - LAMIH

 <http://ged.univ-valenciennes.fr/nuxeo/site/esupversions/50e1ce33-e580-45ea-8f16-4c>

→ Thèse

