

Recherche en cours

Personne = El Hajjaji Ahmed

6 ressources ont été trouvées. Voici les résultats 1 à 6

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



Conception et commande d'une interface haptique à retour d'effort pour la CAO

Dang Quoc-Viet - 2013
Laboratoire d'Automatique, de Mécanique et d'Informatique Industrielles et Humaines - LAMIH

 <http://ged.univ-valenciennes.fr/nuxeo/site/esupversions/e4782f4b-8694-42f0-a1a2-52>

→ Thèse



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


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

→ Thèse



Pilotage automatique robuste de train sous contrainte d'enrayage-patinage

Aguiar Cota Braulio Norberto - 2019
Laboratoire d'Automatique, de Mécanique et d'Informatique Industrielles et Humaines - LAMIH

 Accès restreint jusqu'au 12-07-2021 (confidentialité ou accès intranet)

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

→ Thèse



Réalisation et commande robuste d'un système de rééducation physique

Mohammad Sami - 2012
Laboratoire d'Automatique, de Mécanique et d'Informatique Industrielles et Humaines - LAMIH

 <http://ged.univ-valenciennes.fr/nuxeo/site/esupversions/f3065ecb-f1ed-404d-8b8e-59>

→ Thèse



Systèmes quasi-LPV continus : comment dépasser le cadre du quadratique ?

→ Thèse

Jaadari Abdelhafidh - 2013

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



 <http://ged.univ-valenciennes.fr/nuxeo/site/esupversions/ebb54170-142c-481e-a0bf-8c>