

Recherche en cours

Personne = *Manamanni
Noureddine*

8 ressources ont été trouvées. Voici les résultats 1 à 8

Amélioration de l'agrément de conduite via le pilotage du groupe motopropulseur

Tran Van Nhu - 2013

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



<http://ged.univ-valenciennes.fr/nuxeo/site/esupversions/c68341bf-90fd-4a9f-a71e-d3f>

→ Thèse



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



Consensus décentralisé de type meneur/suiveur pour une flotte de robots coopératifs soumis à des contraintes temporelles

Anggraeni Pipit - 2019

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



<https://ged.uphf.fr/nuxeo/site/esupversions/176841a7-811a-43d7-bf7a-7b53e5f183cf>

→ Thèse



Diagnostic et observation d'une classe de systèmes dynamiques hybrides. Application au convertisseur multicellulaire série

Van Gorp Jérémy - 2013

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



<http://ged.univ-valenciennes.fr/nuxeo/site/esupversions/d01093ad-54e4-44c4-89c2-7f>

→ Thèse



Nouveaux schémas de commande et d'observation basés sur les modèles de Takagi-Sugeno

Márquez Borbón Raymundo - 2015

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



<http://ged.univ-valenciennes.fr/nuxeo/site/esupversions/dd8b3755-6cf0-4659-a12b-f7>

→ Thèse



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

→ Thèse

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>

Réalisation et commande robuste d'un système de rééducation physique

→ Thèse

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>

Stratégie de contrôle haptique pour la réhabilitation du membre supérieur atteint de l'enfant hémiplégique

→ Thèse

Elsaeh Mohammed - 2017
Laboratoire d'Automatique, de Mécanique et d'Informatique Industrielles et Humaines - LAMIH



<http://ged.univ-valenciennes.fr/nuxeo/site/esupversions/14304108-bf07-41a5-894b-4f>