

## Recherche en cours

Personne = *Nguyen Thi Van Anh*

1 ressource a été trouvée.

### 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

