

Recherche en cours

Personne = *Trentesaux Damien*

10 ressources ont été trouvées. Voici les résultats 1 à 10

Architecture dynamique et hybride pour la reconfiguration optimale des systèmes de contrôle : application au contrôle de fabrication

Jimenez Gordillo Jose Fernando - 2017
Laboratoire d'Automatique, de Mécanique et d'Informatique Industrielles et Humaines - LAMIH

 <http://ged.univ-valenciennes.fr/nuxeo/site/esupversions/6faa408a-3479-43ad-afd4-67>

→ Thèse



Coordination et planification de systèmes multi-agents dans un environnement manufacturier

Demesure Guillaume - 2016
Laboratoire d'Automatique, de Mécanique et d'Informatique Industrielles et Humaines - LAMIH

 <http://ged.univ-valenciennes.fr/nuxeo/site/esupversions/b3449a34-382b-462d-adff-29>

→ Thèse



Modélisation et planification des outils multi-clusters dans un système de fabrication de plaquette de silicium

Wang Zhu - 2017
Laboratoire d'Automatique, de Mécanique et d'Informatique Industrielles et Humaines - LAMIH


 <http://ged.univ-valenciennes.fr/nuxeo/site/esupversions/1a874b11-87ba-468d-9492-5>

→ Thèse



Modélisation et surveillance de systèmes Homme-Machine : application à la conduite ferroviaire

Rachedi Nedjemi Djamel Eddine - 2015
Laboratoire d'Automatique, de Mécanique et d'Informatique Industrielles et Humaines - LAMIH

 *Restriction d'accès permanente : confidentialité ou accès intranet uniquement*

 <http://ged.univ-valenciennes.fr/nuxeo/site/esupversions/f2c6b67c-bc94-4e34-869f-01>

→ Thèse



ORCA : architecture hybride pour le contrôle de la myopie dans le cadre du pilotage des systèmes flexibles de production

Pach Cyrille - 2013
Thermique, Ecoulement, Mécanique, Matériaux, Mise en forme, Production - TEMPO

 <http://ged.univ-valenciennes.fr/nuxeo/site/esupversions/b2be35d2-80d3-49c6-b20a-4>

→ Thèse



Proposition d'un système multi-agent pour la planification réactive des opérations de maintenance d'une flotte de systèmes cyber-physiques mobiles : application au domaine ferroviaire

→ Thèse



Mbuli John William - 2019
Laboratoire d'Automatique, de Mécanique et d'Informatique Industrielles et Humaines - LAMIH

 <https://ged.uphf.fr/nuxeo/site/esupversions/94c820c4-cf03-4a1c-8bbb-6a3284fc51dd>

Proposition d'une architecture de surveillance "active" à base d'agents intelligents pour l'aide à la maintenance de systèmes mobiles - Application au domaine ferroviaire

→ Thèse



Le Mortellec Antoine - 2014
Thermique, Ecoulement, Mécanique, Matériaux, Mise en forme, Production - TEMPO


 <http://ged.univ-valenciennes.fr/nuxeo/site/esupversions/b63c31ca-8d6b-4e8c-a8b7-3>

Proposition d'une architecture de surveillance holonique pour l'aide à la maintenance proactive d'une flotte de systèmes mobiles : application au domaine ferroviaire

→ Thèse



Adoum Ahmat Fadil - 2019
Laboratoire d'Automatique, de Mécanique et d'Informatique Industrielles et Humaines - LAMIH

 <https://ged.uphf.fr/nuxeo/site/esupversions/c9c171f6-271d-42eb-bacd-b8d02b552733>

Proposition d'une architecture holonique auto-organisée et évolutive pour le pilotage des systèmes de production

→ Thèse



Barbosa José - 2015
Thermique, Ecoulement, Mécanique, Matériaux, Mise en forme, Production - TEMPO

 <http://ged.univ-valenciennes.fr/nuxeo/site/esupversions/8c65cc5f-fa48-456e-8a2b-6f3>

Réduction du comportement myope dans le contrôle des FMS : une approche semi-hétéarchique basée sur la simulation-optimisation

→ Thèse



Zambrano Rey Gabriel - 2014
Thermique, Ecoulement, Mécanique, Matériaux, Mise en forme, Production - TEMPO

 <http://ged.univ-valenciennes.fr/nuxeo/site/esupversions/90987e9b-5eee-4ac1-abd2-7>