

Recherche en cours

Personne = *Vermeiren Laurent*

□ □

3 ressources ont été trouvées. Voici les résultats 1 à 3

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

