

Recherche en cours

Discipline = Automatique

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

Amélioration de la fiabilité d'un système complexe - Application ferroviaire : accès voyageurs

Turgis Fabien - 2013

Thermique, Ecoulement, Mécanique, Matériaux, Mise en forme, Production - TEMPO

 <http://ged.univ-valenciennes.fr/nuxeo/site/esupversions/5029b346-ae35-4746-93b6-c>

→ Thèse



Apprentissage renforcé appliqué à l'évaluation de la résilience d'un Système Homme-Machine face à des situations critiques

Ouedraogo Kiswendsida Abel - 2013

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

 <http://ged.univ-valenciennes.fr/nuxeo/site/esupversions/98ce6f73-b954-418d-8cd9-f9>

→ Thèse



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



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



Commande dynamique de robots déformables basée sur un modèle numérique

Thieffry Maxime - 2019

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

 <https://ged.uphf.fr/nuxeo/site/esupversions/f76b27b3-4419-4c7a-bd8b-d7fb0c430ad5>

→ Thèse



Conception d'une interface avec réalité augmentée pour la conduite automobile autonome

→ Thèse

Pokam Meguia Raïssa - 2018
Laboratoire d'Automatique, de Mécanique et d'Informatique Industrielles et Humaines - LAMIH



 <https://ged.uphf.fr/nuxeo/site/esupversions/bba9b491-a09a-436d-a0d9-35e55e2768a>

Conception des principes de coopération conducteur-véhicule pour les systèmes de conduite automatisée

→ Thèse

Guo Chunshi - 2017
Laboratoire d'Automatique, de Mécanique et d'Informatique Industrielles et Humaines - LAMIH



 <http://ged.univ-valenciennes.fr/nuxeo/site/esupversions/c937876c-9625-4289-a988-3>

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

→ Thèse

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>

Contribution à l'évaluation de sûreté de fonctionnement des architectures de surveillance/diagnostic embarquées. Application au transport ferroviaire

→ Thèse

Gandibleux Jean - 2013
Thermique, Ecoulement, Mécanique, Matériaux, Mise en forme, Production - TEMPO




 <http://ged.univ-valenciennes.fr/nuxeo/site/esupversions/ad7794a9-9621-4223-80ed-d>

Contribution à la Commande du Système de Direction Assistée Electrique

→ Thèse

Marouf Alaa - 2013
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/c41aa2a7-93ba-41a9-ae20-2>