

## Abréviations et Symboles

M.R.A.C : Commande adaptative à modèle de référence.

M.I.A.C : Commande adaptative indirecte avec identification du modèle.

L.E.S : Linéarisation Entrée-Sortie.

L.E.S.A : Linéarisation Entrée-Sortie adaptative.

L.E.S.F.A : Linéarisation Entrée-Sortie Floue adaptative.

C.M.G : La commande par modes glissants.

$\psi_{c1}, \psi_{c2}$  : fonctions non linéaires.

$\psi_{fc1}, \psi_{fc2}$  : fonctions non linéaires floues.

$\theta, \hat{\theta}$  : vecteurs de paramètres ajustés ou adaptés.

$\xi(x)$  : vecteur des degrés de validité des prémisses de règles.

$\Delta, \Delta_{\min}$  : erreurs d'approximation floue minimales avec le nombre de règles choisi.

$\Delta$  : erreur d'approximation globale est égale  $(\psi_{\max} - \psi_{\min}) + (\psi_{\max} - \psi_{\min}) \cdot u$ .

$V$  : Fonction de Lyapunov.

$d(t)$  : La perturbation du système.