

Bibliographie

- [1] : R. Marino et P. Tomei, « Nonlinear control design », Prentice-Hall, Europe, 1995.
- [2] : J.J.E. Slotine et W. Li, « Applied Nonlinear Control », Prentice-Hall, Englewoods, 1991.
- [3] : A Isidori, « Nonlinear Control System : an Introduction », Springer Verlage, 1985.
- [4] : J.T. Spooner et K.M. Passino, « Stable Adaptive Control Using Fuzzy Systems and Neural Networks », August 1996.
- [5] : A.J. Fossard, « Systemes non linéaires », Eds Masson, 1993.
- [6] : A. Hamzaoui, N. Essounbouli et J. Zaytoon, « Commande par mode glissant flou d'un système non linéaire incertain », E-STA, 2003.
- [7] : J.Lvern, « La logique floue : Concepts et définitions », Electronique radio plan N°541, pp11-18,1992.
- [8] : H.Buhler, « Réglage par logique floue », Presses polytechniques romandes, 1994.
- [9] : D.Driankov, H.Hellendoorn et M.Reinfrank « An introduction : fuzzy control », Springer-Verlag, 1996.
- [10] : M.Jamshidi, N.Vadiee et T.J.Ross, « Fuzzy logic and control », Prentice-Hall, 1993.
- [11] : G.Huguenin, « logique floue », CH-2610 Saint-Imier,2004.
- [12] : B. Meunir, « la logique floue et ces applications », addisowesley france , 1995.
- [13] : T. Takaki et M. Sugeno, « Derivation of fuzzy control rules from human operator scontrol action », Marseilles,France,1983.
- [14] : K. V. Passino et S. Yurkovich, « Fuzzy Control, Addison Wesley Longman », 1998.
- [15] : H. Ying, « Fuzzy control and modeling , analytical fundations and applications », 2000.
- [16] : M.Zelmat, « Commande adaptative », 2001.
- [17] : R. Isermann, K -H. Lachmann, et D. Matko « Adaptive control systems ». Prentice-Hall 1992.
- [18] : J.-J. E. Slotine, « Sliding controller design for nonlinear systems », Int. J. Control, vol. 40, no. 2, pp. 421-434, 1984.