

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.

ψ_{c1} , ψ_{c2} : fonctions non linéaires.

ψ_{fc1} , ψ_{fc2} : fonctions non linéaires floues.

θ_{fc1} , θ_{fc2} : vecteurs de paramètres ajustés ou adaptés.

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

Δ^0_{fc1} , Δ^0_{fc2} : erreurs d'approximation floue minimales avec le nombre de règles choisi.

Δ : erreur d'approximation globale est égale $(\psi_{fc1} - \psi_{c1}) + (\psi_{fc2} - \psi_{c2}) \cdot u_c$.

V : Fonction de Lyapunov.

d(t) : La perturbation du système.
