

# Bibliographie

---

**BIBLIOGRAPHIE**

- [1] Alain LIÉGEOIS, "Modélisation et commande des robots manipulateurs", Technique d'ingénieur.
- [2] Arato.S.Deo these de PhD, "Inverse Kinematics and Dynamique Control Methode for Robotic Systems ", Houston. Texas,1995 .
- [3] William Bihl et Fabien Degrange, " Robot Puma", Ecole Nationale d'Ingénieurs de Metz, France.  
<http://helix.gatech.edu/Students/SiouxWill/projet.html>
- [4] Wisamma Khalil, "modélisation et commande des robots »,etienne dombre editions hermés ,1998.
- [5] P. Fisette, H. Buyse, J.C. Samin, "Introduction à la robotique", 10 novembre 2004
- [6] Lilian Aveneau, "Les coordonnées de Plücker revisitées", Revue Électronique Francophone d'Informatique Graphique, Volume 3, Numéro 2, pp. 59–68, 2009.
- [7] Livre d'EARL D.COX, T.MAURICE CLERC, "la logique floue- pour les affaire et l'industrie". Thomson publishing.
- [8] Gérald Huguenin « logique floue et processeur 'flou' »EIAJ, CH-2610 Saint-Imier, courriel. 24 Mars 2004
- [9] F. Chevré F. Guély, Cahier Technique n° 191 « La logique floue » Groupe Schneider Mars 1998.
- [10] Livre de BERNADETTE BOUCHON-MEUNIER/préface du professeur LOTFI A. ZADEH « la logique floue et ses application ».
- [11] [http://www.tn.refer.org/hebergement/cours/logique\\_floue/intro2.html](http://www.tn.refer.org/hebergement/cours/logique_floue/intro2.html)
- [12] [http://www.tn.refer.org/hebergement/cours/logique\\_floue/comm3.html](http://www.tn.refer.org/hebergement/cours/logique_floue/comm3.html)
- [13] <http://www.Kmcenter.free.fr> « la logique floue » Gil balmisse, septembre 2002.
- [14] B.Mimi et B. Elhafid, "Identification et contrôle de la machine a induction par les réseaux de neurones", PFE. Université Mentori, 2000.
- [15] M. Michel Weinfeld, " Les réseaux de neurones", Technique d'ingénieur 1995.
- [16] Davalo et P. Naïm, "Des réseaux de neurones", Edition Eyrolle, 1989.
- [17] E. Davalo et P. Naïm, "Des réseaux de neurones", 2<sup>eme</sup> édition, Edition Eyrolle 1990.

- [18] B.Yamina et Z. Fatiha, "La détection d'anomalie dans les machines synchrones par les réseaux de neurones". PFE, Université Mentori, 2000.
- [19] C. Touzet, "les réseaux de neurones artificiels", 1992.
- [20] B. Fouad et M .Ilyase, "diagnostic en temps réel des défaillances d'un ensemble Moteur asynchrone –convertisseur électrique par application des techniques d'intelligence artificielles (réseaux de neurones)". PFE. Université de M'sila, 2004.
- [21] G. Zwingelstein, "Diagnostic des défaillances, théorie et pratique pour les systèmes industriels", éd. Hermès, Paris 1995.
- [22] E. Davalo et P. Naïm, "Des réseaux de neurone", Edition Eyrolle 1993.
- [23] O. Bennia et L. Mohamadi, "Identification des systèmes non Linéaire par les réseaux de neurones". PFE, Université de M'sila.
- [24] A. Zergaoui, "Identification et contrôle d'une machine asynchrone par les réseaux de neurones". Thèse de magister, Université Mentori, 1997.
- [25] "Adaptive-Network-Based Fuzzy Inference System", Jyh-Shing Roger Jang.
- [26] "Neuro Fuzzy Systems: State-of-the-art Modeling Techniques" Ajith Abraham; School of Computing & Information Technology.
- [27] Adaptive Neural Fuzzy Inference Systems (ANFIS): Analysis and Applications.
- [28] livre: "Algorithmes d'apprentissage pour systèmes d'inférence floue", Pierre Yves Glorennec Département d'Informatique INSA de Rennes / IRISA.
- [29] Etienne Dombre, " l'analyse et modélisation des robots manipulateur", octobre 2001.