

# **Sommaire :**

## **1. Introduction**

- Présentation générale du réglage par mode de glissement
- Intérêt des systèmes à structure variable

## **2. Relations générales**

- Modélisation des systèmes dynamiques
- Représentation d'état
- Bases de la commande non linéaire

## **3. Synthèse de la loi de commutation**

- Conception des lois de commande
- Structure de la commande discontinue
- Conditions de convergence

## **4. Imposition des pôles**

- Placement des pôles en commande
- Stabilisation des systèmes
- Choix des paramètres de réglage

## **5. Domaine du mode de glissement**

- Définition de la surface de glissement
- Conditions d'existence
- Comportement dynamique

## **6. Robustesse**

- Sensibilité aux perturbations
- Incertitudes de modèle
- Propriétés de robustesse du mode de glissement

## **7. Réalisation pratique du réglage**

- Implémentation des lois de commande
- Problème du « chattering » (oscillations)
- Applications industrielles

## **8. Systèmes multivariables**

- Extension aux systèmes à plusieurs entrées/sorties
- Découplage et commande vectorielle

## **9. Réglage adaptatif par poursuite d'un modèle de référence**

- Commande adaptative
- Suivi de trajectoire
- Modèle de référence

### **Annexes (selon éditions)**

- Bibliographie
- Index analytique
- Glossaire