

Sommaire

1. La spécification du besoin.....	1
2. Architectures fonctionnelle et structurelle	35
3. Introduction aux systèmes asservis	69
4. Modélisation des systèmes linéaires continus et invariants.....	95
5. Modélisation des S.L.C.I. asservis et schémas bloc.....	121
6. Réponse temporelle des S.L.C.I.....	149
7. Étude fréquentielle des S.L.C.I.....	179
8. Identification des S.L.C.I.....	211
9. Position et orientation relative de deux solides indéformables...	239
10. Vitesse et accélération.....	265
11. Torseur distributeur des vitesses.....	295
12. Applications de cinématique graphique.....	327
13. Modélisation cinématique des liaisons.....	357
14. Mécanismes	389
15. Quelques transmetteurs de puissance simples.....	419
16. Modélisation des actions mécaniques	449
17. Résolution d'un problème de statique	479
18. Cas de forces coplanaires : résolution graphique.....	509
19. Les systèmes logiques	539
20. Les systèmes à évènements discrets	565
21. Les outils de communication technique.....	597
Table de notations.....	635
Unités	639