

# 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