

# 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 SLCI asservis et schémas bloc .....                 | 121 |
| 6. Réponse temporelle des SLCI .....                                    | 149 |
| 7. Étude fréquentielle des SLCI .....                                   | 177 |
| 8. Identification des SLCI .....  | 209 |
| 9. Position et orientation relative de deux solides indéformables ..... | 237 |
| 10. Vitesse et accélération .....                                       | 263 |
| 11. Torseur distributeur des vitesses .....                             | 293 |
| 12. Applications de cinématique graphique .....                         | 325 |
| 13. Modélisation cinématique des liaisons .....                         | 355 |
| 14. Mécanismes .....  | 387 |
| 15. Quelques transmetteurs de puissance simples .....                   | 417 |
| 16. Modélisation des actions mécaniques .....                           | 447 |
| 17. Résolution d'un problème de statique .....                          | 477 |
| 18. Cas de forces coplanaires : résolution graphique .....              | 507 |
| 19. Les systèmes logiques .....   | 537 |
| 20. Les systèmes à évènements discrets .....                            | 563 |
| 21. Les outils de communication technique.....                          | 595 |
| Table de notations .....  | 633 |
| Unités .....  | 637 |