

ABREVIATIONS ET SYMBOLES

- q : Ordre fractionnaire de système.
- MIAC* : Commande adaptative indirecte du modèle.
- CMG* : La commande par modes glissants.
- A : Matrice d'Hurwitz.
- P : Matrice définie positive que vérifier l'équation de Lyapunov.
- Q : Matrice définie positive que vérifier l'équation de Lyapunov.
- N : Fonction de Nussbaum.
- ζ : (var-sigma) Variables de fonction de Nussbaum.
- SISO* : Système Mono-entrée Mono-sortie.
- u : l'entrée de commande du système.
- y : la sortie de commande du système.
- e : Le vecteur des erreurs de poursuite.
- $d(t)$: La perturbation du système.
- K : Le vecteur choisi par la polynôme caractéristique $(A - BK^T)$.
- ξ : Le vecteur de fonctions floues.
- θ : Vecteurs des paramètres optimaux des systèmes.
- Ω : Les ensembles des contraintes.
- V : Fonction de Lyapunov.
- γ_1 et γ_2 : Constantes positives.
- ω : L'erreurs minimales d'approximation.
- μ : Fonction d'appartenance.
- S : la surface de commutation (mode glissant).
- T_{sim} : Temps de simulation.
- h : Pas de simulation.