

Conclusion générale

Notre objectif était de synthétiser des lois de commande pour assurer la stabilité globale du simulateur de vol TRMS. Après avoir présenté la modélisation du TRMS, la technique dite de feedback linearisation est considérée comme outil de développement de lois de commande. Une description détaillée de la méthode est donnée et les lois de commande sont dérivées tout en permettant d'asservir le TRMS avec succès. Dans l'étude par simulation considérée, l'hypothèse de l'accès à la mesure de tous les états du TRMS est exploitée. Les résultats obtenus sont très encourageant et démontrent la fiabilité de la méthode choisie. Un observateur non linéaire, pour surmonter l'handicap de disponibilité des états à la mesure, n'est malheureusement pas développé dû à la limitation du temps octroyé pour la finalisation de ce travail.