

Bibliographie :

- [1] Bogdan VULTURESCU_CONTRIBUTION A LA COMMANDE ROBUSTE DES SYSTEMES ELECTROMECHANIQUES PAR LA METHODE DU MODELE DE COMPORTEMENT_Politehnica de Bucarest (Roumanie) _ 2002.
- [2] Boussalem C_Implémentation de régulateurs fractionnaires pour la stabilisation d'un pendule inversé_Mémoire de Magister_Université Mouloud Maameri de Tizi Ouzou, Algérie_ (2012).
- [3] BRECHET Thomas et TRIBINO Julien_ Le pendule inverse et son application en robotique_4 avril 2008.
- [4] Brechet T et Tribino J_Le pendule inversé et son application en robotique, [www.pobot.org/IMG/pdf/Pendule inverse en robotique.pdf](http://www.pobot.org/IMG/pdf/Pendule_inverse_en_robotique.pdf)_(2008).
- [5] Cohen G.H, and Coon, G.A_Theoretical consideration of retarded control_transaction of ASME n°75_pp827-834_2004.
- [6] Commande d'attitude de satellites par girodynes the franche Aerospace, LAB ONERA, (2008).
- [7] Delamare F_Robot à pendule inversé_ <https://moodle.insa-rouen.fr>_(2011).
- [8] D.E. Rivera, M.Morari and S.Skogestad_ "Internal Model Control.4. PID. Controller Design"; chemical Engineering, 206- 41_ California Institute of Technology, Pasadena, California. Pp 252-265_(1986).
- [9] Desborough, L. et Miller, R._ "Increasing customer value of industrial control performance monitoring-Honeywell's experience". AIChE symposium series_New York ; American Institute of Chemical Engineers, pp. 169-189_(2002).
- [10] Doyle, J. _ " Guaranteed margins for LQG regulators". IEEE Transactions on automatic Control_23(4) :756-757_(1978).
- [11] Duc, G et Font, S_ "Commande H_∞ et μ -Analyse"_ Editions HERMES_Paris_(1999).
- [12] « Etude pratique des différents types de régulateurs »_OUALIM_OURIACHI.O _UMMTO_2013.
- [13] F.Lahouazi_ "Mise en œuvre d'une stratégie de commande neurofloue : Application a un pendule inversé "_Mémoire de magister_Université Mouloud Mammeri Tizi-Ouzou, Algérie_(2011).
- [14] <http://www.isetn.rnu.tn/> Régulation Industrielle L2 S2.pdf. Bibliographie - 63 -
- [15] Jean-Marie Flaus_La régulation industrielle régulateurs PID, prédictifs et flous_Hermes_paris_1994,2000.

- [16] J.G.Ziegler, N.B.Nichols_optimum settings for automatic controllers_trans.ASME 64 (1942) 759-768.
- [17] K.Amoura, R.Mansouri, M.Bettayeb, F.cheballah_synthèse de régulateurs fractionnaires pour la commande des systèmes entiers de grande dimension_UMMTO.
- [18] LITIM MOUSSA_ Commande à modèle interne : Synthèse et application_ Université de Batna.
- [19] Manuel d'installation du pendule inversé. "Feedback instruments limited".
- [20] M.Morari, E. Zafiriou_Robust Process Control_Prentice Hall, Englewood Cliffs_New Jersey_1989.
- [21] Ming T.Tham_internal model control, part of a set of lecture notes on introduction to robust control_university of Newcastle upon tyne_2002.
- [22] Oustaloup A_ "Systèmes asservis linéaires d'ordre fractionnaire"_Editions Masson_Paris_(1983).
- [23] Rachid OUBRAHIM_Auto-reglage PID par structure unifiée et performante_Université de Metz_1998.
- [24] Shamsuzzoha M. et Skogestad S._The setpoint overshoot method :A simple and fast closed-loop approach for PID tuning_Journal Process Control_vol 20, pp.1120-1234_2010.
- [25] www.specialautom.net_Synthèse-empirique.
- [26] Zelazny, M. Giri, F. Bennani, T_Systèmes asservis. Tome2 : synthèse, application, instrumentation. Eyrolles_(1994).
- [27] Cours de régulation automatique, F.Mudry, 1999-2000, eivd
- [28] (" BROCHURE: Siemens.com/simatic-s7-1200 ", <https://w3.siemens.com/mcms/programmable-logic-controller/en/basic-controller/s7-1200/cpu/pages/default.aspx>).
- [29](" Logiciel TIA PORTAL ", Logiciel système pour SIMATIC S7-1200 - Fonctions standard et fonctions système Volume 1/2 Manuel de référence.).
- [30](" SIMATIC WinCC , Supervision de process avec Plant Intelligence ", Brochure 2009 https://w5.siemens.com/web/sk/sk/produkty_sluzby/industry/automatizacne_systemy/priemyselne_auto_sys/simatic_wincc/Documents/brochure_simatic-wincc_fr.pdf).
- [31](" Simatic WinCC dans le TIA PORTAL", <https://www.industry.siemens.com/topics/global/fr/tia-portal/hmi-sw-tia-portal/wincctia-portal-es/pages/default.aspx>).

[33](N. Tayssir SGHAIER , "Automatiser un filtre de poussière", Mémoire de licence appliquée en Informatique Industrielle Systèmes Embarqués, Institut supérieur informatique de Medenine (Tunisie), THELB, 2011)

[34](H. AYAD, "Cours PLC", Master 2, Automatique et Systèmes, Département d'électronique, USDB1, Algérie, 2015.).

[35](" Logiciel TIA PORTAL ", Logiciel système pour SIMATIC S7-300/400 - Fonctions standard et fonctions système Volume 1/2 Manuel de référence.)

[36] documentation de la maquette pct50 d'armfield

[37] (mémoire fin d'étude Commandes PID avancées appliquées au prototype de niveau / débit / pression Réalisés par : HENNI MANSOUR Abdelwahab BELAICHE Mohammed Amin)