

Critères de commandabilité pour des systèmes mécaniques jongleurs simples

A. ZAVALA RÍO[†] B. BROGLIATO[‡]

[†] Universidad Autónoma de San Luis Potosí
Av. Dr. Manuel Nava 8, San Luis Potosí, S.L.P., Mexique

[‡] INRIA Rhone-Alpes
ZIRST Montbonnot, 655 avenue de l'Europe, 38334 Saint Ismier
Cedex, France

Résumé

Dans ce travail, on présente des avancements sur les études développées par les auteurs sur la commandabilité des systèmes mécaniques jongleurs. Ceux-ci incluent des restrictions unilatérales dans leur espace de configuration, qui impliquent des conditions de complémentarité et dynamiques discontinues. Leur commandabilité n'est pas encore entièrement caractérisée. Deux critères sont présentés. Ils sont orientés à des types différents de jongleurs. On montre leur application à deux systèmes mécaniques hybrides simples.