

Maitine Bergounioux

3^e cycle • Écoles d'ingénieurs

Optimisation et contrôle des systèmes linéaires

Cours et exercices avec solutions



DUNOD

Optimisation et Contrôle des systèmes linéaires (2^e cycle - écoles d'ingénieurs) : Cours et Exercices avec solutions

 **Télécharger**

 **Lire En Ligne**

[Click here](#) if your download doesn't start automatically

Optimisation et Contrôle des systèmes linéaires (2e cycle - écoles d'ingénieurs) : Cours et Exercices avec solutions

Maïtine Bergounioux

Optimisation et Contrôle des systèmes linéaires (2e cycle - écoles d'ingénieurs) : Cours et Exercices avec solutions Maïtine Bergounioux

 [Télécharger Optimisation et Contrôle des systèmes linéaires ...pdf](#)

 [Lire en ligne Optimisation et Contrôle des systèmes linéair ...pdf](#)

Téléchargez et lisez en ligne Optimisation et Contrôle des systèmes linéaires (2e cycle - écoles d'ingénieurs) : Cours et Exercices avec solutions Maitine Bergounioux

260 pages

Présentation de l'éditeur

Cet ouvrage présente les fondements de l'optimisation dans un espace de dimension finie ainsi que les algorithmes de base. La seconde partie est consacrée au contrôle optimal des systèmes dynamiques gouvernés par des équations différentielles ordinaires linéaires.

Le cours, concis et illustré par des exemples variés, est complété par de très nombreux exercices corrigés. Quatrième de couverture

L'optimisation regroupe les techniques qui permettent de chercher les minima ou les maxima de fonctions ou de fonctionnelles ; elle intervient dans presque tous les processus de modélisation actuels. Cet ouvrage présente une introduction à la théorie du contrôle optimal des équations différentielles ordinaires ainsi que les fondements de l'optimisation en dimension finie et les algorithmes de base. Une première partie évoque l'optimisation en dimension finie en abordant les notions de convexité, de minimisation sans contraintes et avec contraintes et les principales méthodes de résolution numérique. En seconde partie, les résultats obtenus sont appliqués au contrôle optimal des systèmes différentiels linéaires ; quelques notions de calcul différentiel y sont également rappelées. Des exemples, figures explicatives et de nombreux exercices, dont la plupart sont corrigés, enrichissent ce cours qui comporte toutes les notions utiles aux étudiants de deuxième cycle universitaire et aux élèves ingénieurs. Biographie de l'auteur

Professeur à la faculté des sciences d'Orléans

Download and Read Online Optimisation et Contrôle des systèmes linéaires (2e cycle - écoles d'ingénieurs) : Cours et Exercices avec solutions Maitine Bergounioux #KUGQX9H1MAJ

Lire Optimisation et Contrôle des systèmes linéaires (2e cycle - écoles d'ingénieurs) : Cours et Exercices avec solutions par Maïtine Bergounioux pour ebook en ligne Optimisation et Contrôle des systèmes linéaires (2e cycle - écoles d'ingénieurs) : Cours et Exercices avec solutions par Maïtine Bergounioux Téléchargement gratuit de PDF, livres audio, livres à lire, bons livres à lire, livres bon marché, bons livres, livres en ligne, livres en ligne, revues de livres epub, lecture de livres en ligne, livres à lire en ligne, bibliothèque en ligne, bons livres à lire, PDF Les meilleurs livres à lire, les meilleurs livres pour lire les livres Optimisation et Contrôle des systèmes linéaires (2e cycle - écoles d'ingénieurs) : Cours et Exercices avec solutions par Maïtine Bergounioux à lire en ligne. Online Optimisation et Contrôle des systèmes linéaires (2e cycle - écoles d'ingénieurs) : Cours et Exercices avec solutions par Maïtine Bergounioux ebook Téléchargement PDF Optimisation et Contrôle des systèmes linéaires (2e cycle - écoles d'ingénieurs) : Cours et Exercices avec solutions par Maïtine Bergounioux Doc Optimisation et Contrôle des systèmes linéaires (2e cycle - écoles d'ingénieurs) : Cours et Exercices avec solutions par Maïtine Bergounioux Mobipocket Optimisation et Contrôle des systèmes linéaires (2e cycle - écoles d'ingénieurs) : Cours et Exercices avec solutions par Maïtine Bergounioux EPub

KUGQX9H1MAJKUGQX9H1MAJKUGQX9H1MAJ