

Contrôle, observation et stabilisation

Michel DUPREZ, Inria - Strasbourg

Swann MARX, LS2N - Nantes

Le thème de ce mini-symposium porte sur le contrôle, l'observation et la stabilisation de systèmes dynamiques, modélisés soit par des équations aux dérivées ordinaires (EDO) ou des équations aux dérivées partielles (EDP). L'objectif de cette session est de présenter des travaux récents et innovants sur ces questions. Un autre but, non moins négligeable, est de rassembler des chercheurs aux thématiques diverses, aussi bien intéressés par des aspects théoriques (existence et propriétés de commandes) que par des aspects appliqués (lois de stabilisation, observateurs, approximation numériques de commandes).

Les orateurs presentis sont :

- Pauline Bernard, CAS, Paris : Synthèse d'observateur non-linéaire dans les coordonnées initiales par extension d'immersion injective
- Lucas Brivadis, LAGEPP, Lyon : Observateurs de Luenberger à dimension infinie : application à un processus de cristallisation
- Laetitia Giraldi, Inria, Sophia Antipolis : Navigation de micro-nageurs à flagelles
- Pierre Lissy, CEREMADE, Paris : Un résultat de contrôlabilité interne pour une classe de systèmes d'ondes couplées
- Dario Prandi, L2S, Gif-sur-Yvettes : Taux de décroissance exponentielle pour flots gradients dégénérés soumis à une condition d'excitation persistante