

En automatique, l'étude des systèmes de grande dimension posent des problèmes importants d'analyse et de synthèse. En principe, les méthodes classiques peuvent être appliquées pour résoudre ces problèmes, mais leur application est souvent limitée au fur et à mesure que l'ordre du système augmente. Cependant, si le système dynamique de grande dimension peut être décomposé en sous-systèmes, alors les difficultés d'analyse rencontrées peuvent être surmontées. L'objectif de cette thèse est de construire des lois de commande basées sur le mode glissant d'un système de grande dimension en le décomposant en sous-systèmes interconnectés