

## **Modelització, simulació i control de sistemes dinàmics no regulars**

SICONOS va ser un projecte de recerca dedicat a l'estudi dels sistemes dinàmics continus a trossos. Els *workpackages* en què es va subdividir el projecte en descriuen els principals objectius: anàlisi matemàtica, mètodes numèrics/software, modelització, teoria de la bifurcació, aplicacions, gestió, disseminació i explotació. A l'informe final del professor Rolf Riemenschneider (*project officer*) es llegeix: "The main achievements of the project SICONOS are, among others, a generalized analytical framework for dynamical systems with impacts or discontinuities, applicable to electrical and mechanical models, and a SW platform for simulation and analysis of such a class of dynamical systems".