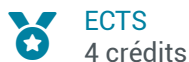


Sciences et techniques de l'ingénieur 1



En bref

Langue(s) d'enseignement: Français

Ouvert aux étudiants en échange: Non

Présentation

Objectifs

Au terme de cette UE, les étudiants seront capables de :

A) En Robotique industrielle

choisir et mettre en oeuvre un robot pour une cellule robotisée, de programmer une tâche robotisée

B) En Informatique (II) : Bases de données

mettre en oeuvre les méthodes, outils et notions nécessaires à la conception et l'interrogation de petites bases de données relationnelles

C) Electronique de puissance (II)

choisir et mettre en oeuvre l'électronique de commande et de puissance de moteurs électriques dans le cadre d'applications industrielles

Pré-requis obligatoires

Mécanique des solides

Connaître les technologies associées aux capteurs

Maîtriser un langage de programmation

Manipulation de feuilles de données dans un tableur

Electricité de base

ECUE Electronique de puissance (CC) précédent

Bibliographie

Polycopié résumant les bases du langage Val3

Etienne Dombre, Wisama Khalil, Robot Manipulators: Modeling, Performance Analysis and Control, Wiley-ISTE 2007

B. Siciliano, O. Khatib (Editors), Springer Handbook of Robotics, Springer-Verlag, 2008

Peter Corke, Robotics, Vision and Control, Springer 2011

Bases de données, Georges Gardarin

Cours d'électrotechnique, JL Dalmasso

Modélisation et commande des moteurs triphasés, G. Sturtzer, E. Smigiel

Electronique de puissance, M. Lavabre

La vitesse variable électrique, F. Bernot

Liste des enseignements

	Nature	CM	TD	TP	Crédits
Electronique de puissance 2	UE				
Robotique industrielle	UE				
Informatique 2 : Bases de données	UE				