

Calendrier des Examens / Semestre 1
Session Principale

Classe	02/01/2019		03/01/2019		04/01/2019		05/01/2019		07/01/2019		08/01/2019	
	13h30-15h00	15h30-17h00	13h30-15h00	15h30-17h00	13h30-15h00	15h30-17h00	08h30-10h00	10h30-12h00	13h30-15h00	15h30-17h00	13h30-15h00	15h30-17h00
MPRO:CSE1	Recherche Operationnelle	Modélisation & identification	Automatique	Energies renouvelable	Convertisseurs	Machines tournantes	Thermodynamique et machines thermique (S23)	***	Electronique de puissance	Modélisation & simulation: Bond graph	Modélisation & simulation: Réseau petri (10h30-12h00)	Machines statiques
MPRO:SM1	Recherche Operationnelle	Modélisation & identification	Automatique	Régulation industrielle	Convertisseurs	Systèmes embarqués et DSP	Technologie des moteurs thermiques (S16)	programmation labview (S16)	Automatisme & API	Modélisation & simulation: Bond graph	Modélisation & simulation: Réseau petri (10h30-12h00)	Electronique Programmée et VHDL
MPRO:MSI1	Recherche Operationnelle	Mécanique des milieux continus	Dynamique des systèmes mécanique	Régulation industrielle	Méthodes de Maintenance	Capteur et actionneur	Méthode numérique (S15)	Eléments finis (S15)	Automatisme & API	Gestion de production	Sécurité industrielle	Anglais scientifique I

Classe	02/01/2019		03/01/2019		04/01/2019		05/01/2019		07/01/2019		08/01/2019	
	08h30-10h00	1030h-12h00	08h30-10h00	1030h-12h00	08h30-10h00	1030h-12h00	08h30-10h00	10h30-12h00	08h30-10h00	1030h-12h00	08h30-10h00	1030h-12h00
MPRO:CSE2	Commande neuro-floue	Réseaux locaux industriels et supervision	Technique de communication	Réseaux électriques embarquées	Protection réseaux électrique	Modélisation et commande robot	Anglais scientifique I	Programmation labview	Automatisme et API (13h30-15h00) salle 21	***	Mise en oeuvre de la commande	commandes des machines
MPRO:SM2	Commande neuro-floue	Télé-communication	Technique de communication	Supervision des systèmes industriels	commande et opt pour la robotique	Sécurité électriques	Anglais scientifique I	Mécatronique des Systèmes electro-hydraulique	Actionneur électrique pour la robotique	Modélisation des robots	Mécatronique des Systèmes de Transport	Fiabilité des systèmes
MPRO:MSI2	AMDEC	conduite de projet	Instrumentation et maintenance des systèmes	Machine thermique	Froid industriel	Management des risques industriels	GMAO	Qualité et Normes	Sureté de fonctionnement - maintenance	***	***	Analyse des commande et diagnostic des défauts

Classe	02/01/2019		03/01/2019		04/01/2019		05/01/2019		07/01/2019		08/01/2019	
	13h30-15h00	15h30-17h00	13h30-15h00	15h30-17h00	13h30-15h00	15h30-17h00	08h30-10h00	10h30-12h00	13h30-15h00	15h30-17h00	13h30-15h00	15h30-17h00
MR:MRE1	***	Analyse de Systèmes linéaires	Statistique et Procesus Stochastique	Instrumentation et capteur en robotique	Méthode Numérique	Systèmes Embarqués temps réels reporté	Circuit logiques programmables	Programmation labview (S23)	Modélisation cinématique de robots manipulateurs	Actionneur en Robotique	Anglais scientifique I	Modélisation et identification de systèmes dynamiques
MR:MRE2	Modélisation et commande de robots manipulateurs	Programmation des robots	Robotique mobile et planification de trajectoire	Projet bibliographique	Méthodologie du travail de recherche	Système embarqué temps réel	Robot série et parallèles (S24)	Robotique et vision (S24)	Calcul évolutif et métaheuristique	Commande neuro-floue	08h30-10h00 Mise en oeuvre de la commande (SALLE 11)	Développement de la créativité
MR:MRM2	Comportement sous l'impact	comportement des matériaux	modélisation de la mise en forme	Métodologie de la recherche expérimentale	Tribologie/Contact	Techniques Experimentales	Calcul scientifique (25)	Mécanique de l'endommagement (S25)	Fiabilité et sûreté des systèmes	Modélisation des structures par éléments finis: DS(1H) + EX(1H30)	***	***