cquisition des connaissances et des compétences

Compléter le tableau pour le semestre ou l'année

inies pour les UE et ECUE spécifiées dans la décision de la composante annexée au contrat pédagogique de ces étudiants.
e en présentiel ("P") et si en cas de contexte sanitaire ne permettant pas son organisation sur site, le contrôle sera réalisé à distance ("D").
tis au moins 15 jours avant le début des épreuves de la modalité qui sera finalement notée "P" ou "D".

Numéro de semestre (numéroté de S1 à S10, sinon "aucun") :
Année : 2020-2021
Diplôme : Master
Domaine (le cas échéant) :
Mention : énierie des systèmes complexes
Parcours type : Microsystèmes Instrumentation embarquée Robotique

AB : session 2 oui non

code élément	libellé court	nb caractères à entrer	lib long	libellé en anglais	nb caractères à entrer	responsable	nature	nature	crédits	code liste	libellé long liste	libellé court liste	nature GU	nature parcours	nature liste	nb choix	CNU	CM	TD	TP	Session 1 - C. Terminal - Durée précise de l'épreuve en heure, etou minutes (si l'épreuve est "Rendu d'un livrable", indiquer "sans objet")	Session 1 - C. Terminal - Nature de l'épreuve : Examen écrit - Examen oral ou pratique - Rendu d'un livrable - Restitution orale	Session 1 - C. Terminal - Forme du contrôle de l'épreuve : – A distance (D) - En présentiel (P) - En présentiel ou à distance en cas de crise sanitaire (P ou D)	Session 1 - C. Contrôlu - %	Session 1 - C. Contrôlu - Nature et nombre minimal d'épreuves : Examen écrit - Examen oral ou pratique - Rendu d'un livrable - Restitution orale	Session 1 - C. Contrôlu - Forme du contrôle des épreuves : – A distance (D) - En présentiel (P) - En présentiel ou à distance en cas de crise sanitaire (P ou D)	session 2 O/N	Session 2 - C. Terminal - Durée de l'épreuve	Session 2 - C. Terminal - Nature de l'épreuve : Examen écrit - Examen oral ou pratique - Rendu d'un livrable - Restitution orale	Session 2 - C. Terminal - % de CT de session 2 dans moyenne de session	Session 2 - C. Contrôlu - Coef. de la note de CC reportée dans la moyenne de 2e session	Session 2 - C. Contrôlu - Forme du contrôle de l'épreuve : – A distance (D) - En présentiel (P) - En présentiel ou à distance en cas de crise sanitaire (P ou D)
VTS7M	S1 Master MR		Semestre1 Microsystèmes Instrumentation embarquée Robotique				SEM	SEM	30	WTS7M	Liste obligatoire S1 Master MR	S1 Master MR		O	O																
VTS8M	S2 Master MR		Semestre2 Microsystèmes Instrumentation embarquée Robotique				SEM	SEM	30	WTS8M	Liste à choix (1)S2 Master MR	S2 Master MR		X	X	1																
VT70M6	Parcours Master MR CMI S1		Parcours Master MR CMI S1				PAR	PAR	30	WT70M	Liste obligatoire Parcours MR CMI S1	Parcours MR CMI S1		O	O																	
VT70M	Parcours Master MR S1		Parcours Master MR S1				PAR	PAR	30	WT70M	Liste obligatoire Parcours MR S1	Parcours MR S1		O	O																	
VT81M	Parcours MR S2		Parcours Master MR S2				PAR	PAR	30	WT81M	Liste obligatoire Parcours MR S2	Parcours MR S2		O	O																	
VT80M6	Parcours MR CMI S2		Parcours Master MR CMI S2				PAR	PAR	30	WT80M	Liste obligatoire Parcours MR CMI S2	Parcours MR CMI S2		O	O																	
VT7MLA	Anglais		Anglais				UE	UT	3								TAN		18					100%							
VT7DC	Digital control		Digital control	Digita control		Sonia GHRAB	UE	UE	6								61	21	16	20				100%	1 EE, 2RL	P	O	2h	1 EE	60%	40%	P ou D
VT7ELNNU	Electronique Numérique		Electronique Numérique	Digital electronics		Sébastien EUPHRASIE	UE	UE	6								63	14	11	40				100%	2 EE 2h/1.5h, 1 RL	P	O	2h/1h30	2 EE	100%	0%	P
VT7INSTR	Instrumentation		Instrumentation	Instrumentation		Franck CHOLLET	UE	UE	3								63	12	8	12				100%	1 EE, 1RL	P ou D	O	1h30	1 EE	60%	40%	P ou D
VT7MW2	Mécatronique et Réseaux		Mécatronique et Réseaux	Mechatronic systems & networks			GU	UE	6	WT7MW2	Liste obligatoire Mécatronique et Réseaux	Mécatronique et Réseaux	O		O																
VT7YMSM	MSM		Modélisation de systèmes mécatroniques	Mechatronic systems modeling		Sonia GHRAB	ELC	ELC	4								61	16	10	12				100%	1 EE, 1 RL	P	O	2h	1 EE	60%	40%	P ou D
VT7YRLI1	RLI1		Réseaux Locaux Industriels 1	industrial networks 1		Soumkelo DEMBELE	ELC	ELC	1								61	1	2	8				100%	1 EE, 1 RL	P ou D	O	45 min	1 EE	60%	40%	P ou D
VT7YRLI2	RLI2		Réseaux locaux industriels 2	industrial networks 2		Soumkelo DEMBELE	ELC	ELC	1								61	5	4					100%	1 EE, 1 RL	P ou D	O	45 min	1 EE	60%	40%	P ou D
VT7MMTR	Micromécatronique		Micromécatronique	Micromechatronics		Philippe LUTZ	UE	UE	3								61	13,5	6	9				100%	EE, 2h	P ou D	O	1h30	1 EE	100%	0%	P ou D
VT7MTECH	Microtechnologie		Microtechnologie	Microtechnology		Virginie BLONDEAU-PATISSIER	UE	UE	3								63	13	8	8				100%	1 EE 1h30, 2 RL	P	O	1h30	1 EE	100%	0%	P
VT7YCAPT	Capteurs actionneurs		Capteurs actionneurs	captors & actuators			ELC	ELC	4								61	8	4	26				100%								
VT8CSM	CSM		Commande des systèmes multivariables	linear multivariable control		Sonia GHRAB	UE	UE	6								61	27	15	16				100%	1 EE, 2RL	P	O	2h	1 EE	60%	40%	P ou D
VT8INND	Informatique Industrielle		Informatique Industrielle	Industrial computing		Soumkelo DEMBELE	UE	UE	3								61	12	4,5	12				100%	1 EE, 1 RL	P ou D	O	1h30	1 EE	60%	40%	P ou D
VT8INFTR	Infotronique		Infotronique	infotronics		Sébastien EUPHRASIE	UE	UE	6								63	8	8	40				100%	2 EE 2h/1.5h, 1 RL	P	O	2h/1h30	2 EE	100%	0%	P
VT8MTD	Microtransducteurs		Microtransducteurs	Microtransductors		Asarina BARTASYTE	UE	UE	3								63	12,5	8	8				100%	1 EE, 1 RO, 1 RL	P ou D	O	2h	Examen écrit	50%	50%	P ou D
VT8AROU	Outils méthodologiques		Outils méthodologiques	Méthodological tools		Dominique GENDREAU	UE	UE	3								61							100%	1 EE, 1 RL	P ou D	O	1.5h	EE	60%	40%	P ou D
~~VT8SMA1~~	~~Projet~~		~~Projet~~	~~Project~~			~~GU~~	~~UE~~	~~0~~	WT8MW1	Liste obligatoire Projet	Projet	O		O																
~~VT8VMBR~~	~~Outils recherche bibliographique~~		~~Outils recherche bibliographique~~				~~ELC~~	~~ELC~~	~~0~~															100%								
~~VT8MSA2~~	~~Projet~~		~~Projet~~	~~Project~~			~~GUE~~	~~GUE~~	~~0~~															100%								
VT8MPJ	Projet CMI		Projet CMI				UE	PRJ	3															100%								
VT8MW2	Robotique		Robotique	Robotics		Abderi MOHAND OUSAID	GU	UE	6	WT8MW2	Liste obligatoire Robotique	Robotique	O		O																
VTBYROBG	Robotique Générale		Robotique Générale	General Robotics		Abderi MOHAND OUSAID	ELC	ELC	3								61	9	6	16				100%	1 EE, 1 RL	P ou D	O	1h30	1 EE	60%	40%	P ou D
VTBYROBA	Robotique Avancée		Robotique Avancée	Advanced Robotics		Abderi MOHAND OUSAID	ELC	ELC	3								61	7	3	16				100%	1 EE, 1 RL	P ou D	O	1h30	1 EE	60%	40%	P ou D
VT8OP6	OSEC_OP6		OSEC_OP6				UE	UE	3															100%								
	Projet		Projet	Project			UE	UE	3															100%	1RL, 1RO	P ou D	N				100%	
VT8MK1	Choix		Choix				GU	GU	3	WT8MK1	Liste à choix (1)Choix	Choix	x		X	1															
VT8MZ1	Profil non CMI		Profil non CMI				GU	GU	6	WT8MZ1	Liste obligatoire Profil non CMI	Profil non CMI	O		O																
VT8MZ2	Profil CMI		Profil CMI				GU	GU	6	WT8MZ2	Liste obligatoire Profil CMI	Profil CMI	O		O																