# Modalités de contrôle des aptitudes et de l'acquisition des connaissances et des compétences

Compléter le tableau pour le semestre ou l'année

Ces modalités s'appliquent aux étudiants bénéficiant d'un régime spécial d'étude (RSE), à l'exception de celles définies pour les UE et ECUE spécifiées dans la décision de la composante annexée au contrat pédagogique de ces étudiants.
**Lorsqu'il est indiqué "P ou D" pour la forme du contrôle de l'épreuve (colonnes M et T)**, cela signifie que l'épreuve est prévue en présentiel ("P") et qu'en cas de contexte sanitaire ne permettant pas sont organisation sur site, le contrôle sera réalisé à distance ("D").
Pour les éléments pédagogiques dont l'épreuve est indiquée "P ou D", **les étudiants seront avertis au moins 15 jours avant le début des épreuves de la modalité qui sera appliquée entre "P" ou "D".**

**Numéro de semestre (numéroté de S1 à S10, sinon "aucun") :**
**Année :** 2020-2021
**Diplôme :** LP ARIA
**Domaine (le cas échéant) :**
**Mention :** Mécanique-Robotique
**Parcours type :** Automatique, Robotique Industrielle et Assemblage (ARIA)

AB : session 2 oui non

| | | | | | | | | | | | | | | | | | | | Session 1 | | | | | | session 2 O/N | Session 2 | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | | | | | | | | | | | | | | | | | | | C. Terminal | | | C. Continu | | | | C. Terminal | | | C. Continu | |
| code élément | libellé court | nb caractères à enlever | lib long | libellé en anglais | nb caractères à enlever | responsable | nature | nature | crédits | LISTE code liste | LISTE libellé long liste | LISTE libellé court liste | LISTE nature GU | LISTE nature parsem | LISTE nature liste | LISTE nb choix | CNU | CM | TD | TP | Durée précise de l'épreuve en heure et/ou minutes (si l'épreuve est "Rendu d'un livrable", indiquer "sans objet") | **Nature de l'épreuve** : - Examen écrit - Examen oral ou pratique - Rendu d'un livrable - Restitution orale | **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) | % | **Nature et nombre minimal d'épreuves** : - Examen écrit - Examen oral ou pratique - Rendu d'un livrable - Restitution orale | **Forme du contrôle des épreuve** : - A distance (D) - En présentiel (P) - En présentiel ou à distance en cas de crise sanitaire (P ou D) | | Durée de l'épreuve | Nature de l'épreuve : - Examen écrit - Examen oral ou pratique - Rendu d'un livrable - Restitution orale | % de CT de session 2 dans moyenne de session | Coef. de la note de CC reportée dans la moyenne de 2e session | **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) |
| VT5SMI | Semestre 5 Lpro ARIA | | **Semestre 5 Licence professionnelle ARIA** | | | **Oussama Barakat** | SEM | SEM | 30 | WT5SMI | Liste obligatoire Semestre 5 Lpro ARIA | Semestre 5 Lpro ARIA | | O | O | | | | | | | | | | | | | | | | |
| VT6SMI | Semestre 6 Lpro ARIA | | **Semestre 6 Licence professionnelle ARIA** | | | **Oussama Barakat** | SEM | SEM | 30 | WT6SMI | Liste obligatoire Semestre 6 Lpro ARIA | Semestre 6 Lpro ARIA | | O | O | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| VT51MI | Parcours Lpro ARIA s5 | | S5 Licence professionnelle ARIA | | | | PAR | PAR | 30 | WT51MI | Liste obligatoire Parcours Lpro ARIA s5 | Parcours Lpro ARIA s5 | | O | O | | | | | | | | | | | | | | | | |
| VT60MI | Parcours Lpro ARIA s6 | | S6 Licence professionnelle ARIA | | | | PAR | PAR | 30 | WT60MI | Liste obligatoire Parcours Lpro ARIA s6 | Parcours Lpro ARIA s6 | | O | O | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| VT5MIW1 | Connaissance entreprise | | **Connaissance générale de l'entreprise industrielle** | | | **Oussama Barakat** | GU | UE | 6 | WT5MIW1 | Liste obligatoire Connaissance entreprise | Connaissance entreprise | O | | O | | | | | | | | | | | | | | | | |
| VT5YMICO | Communication entreprise | | Communication pour l'entreprise | | | Oussama Barakat | ELC | UT | 3 | | | | | | | | TIP | 4 | 20 | | | | | | E- O - RL - RO | P ou D | | | | | |
| VT5YMILA | Anglais | | Anglais | | | Jonathan Yelbert | ELC | UT | 3 | | | | | | | | TAN | | | 24 | | | | 100% | E- O - RL - RO | P ou D | | | | | |
| VT5YMITO | Préparation TOEIC | | Préparation au TOEIC | | | Caroline Gosselin | ELC | UT | 0 | | | | | | | | TAN | | 18 | | | | | 100% | E- O - RL - RO | P ou D | | | | | |
| VT5YMICE | Connaissance entreprise | | Connaissance de l'entreprise | | | Oussama Barakat | ELC | ELC | 0 | | | | | | | | 61 | 10 | 14 | | | | | | | | | | | | |
| | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| VT5MIW2 | Bases pour l'ingénieur | | **Bases pour l'ingénieur** | | | **Oussama Barakat** | GU | GU | 6 | WT5MIW2 | Liste obligatoire Bases pour l'ingénieur | Bases pour l'ingénieur | O | | O | | | | | | | | | | | | | | | | |
| VT5YMIGP | Gestion de projet | | Gestion de projet | | | Oussama Barakat | ELC | ELC | 2 | | | | | | | | 61 | 6 | 11 | 12 | | | | 100% | E- O - RL - RO | P ou D | | | | | |
| VT5YMIMS | Conception machines spé. | | Sciences pour la conception de machines spéciales | | | Bruno Raguin | ELC | ELC | 2 | | | | | | | | 61 | | 20 | | | | | 100% | E- O - RL - RO | P ou D | | | | | |
| VT5YMIOP | Outils productique | | Outils pour la productique | | | Oussama Barakat | ELC | ELC | 0 | | | | | | | | 61 | 15 | | | | | | 100% | E- O - RL - RO | P ou D | | | | | |
| VT5YMIRL | Réseaux locaux indus | | Réseaux locaux industriels | | | Christophe Perrard | ELC | ELC | 2 | | | | | | | | 61 | | 10 | 8 | | | | 100% | E- O - RL - RO | P ou D | | | | | |
| | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| VT5MIW3 | Informatique industrielle | | Informatique industrielle | | | Christophe Perrard | GU | GU | 6 | WT5MIW3 | Liste obligatoire Informatique industrielle | Informatique industrielle | O | | O | | | | | | | | | | | | | | | | |
| VT5YMIO1 | Outils informatiques 1 | | Outils informatiques 1 | | | Christophe Perrard | ELC | ELC | 2 | | | | | | | | 61 | 4 | 4 | 8 | | | | 100% | E- O - RL - RO | P ou D | | | | | |
| VT5YMISS | Asservissements | | Asservissements | | | Cédric Cièvy | ELC | ELC | 2 | | | | | | | | 61 | 10 | 11 | 16 | | | | 100% | E- O - RL - RO | P ou D | | | | | |
| VT5YMIP1 | Prog syst électroniques 1 | | Programmation des systèmes électroniques 1 | | | Redwan Dahmouche | ELC | ELC | 2 | | | | | | | | 61 | 3 | 4 | 12 | | | | 100% | E- O - RL - RO | P ou D | | | | | |
| VT5YMIO2 | Outils informatiques 2 | | Outils informatiques 2 | | | Christophe Perrard | ELC | ELC | 0 | | | | | | | | 61 | 4 | 4 | 8 | | | | 100% | E- O - RL - RO | P ou D | | | | | |
| VT5YMIP2 | Prog syst électroniques 2 | | Programmation des systèmes électroniques 2 | | | Redwan Dahmouche | ELC | ELC | 0 | | | | | | | | 61 | 4 | 4 | 8 | | | | 100% | E- O - RL - RO | P ou D | | | | | |
| | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| VT5MIW4 | Robotique et périrob 1 | | **Robotique et périrobotique 1** | | | **Christophe Perrard** | GU | GU | 6 | WT5MIW4 | Liste obligatoire Robotique et périrob 1 | Robotique et périrob 1 | O | | O | | | | | | | | | | | | | | | | |
| VT5YMIRO | Robotique 1 | | Robotique 1 | | | Christophe Perrard | ELC | ELC | 3 | | | | | | | | 61 | 9 | 9 | 28 | | | | 100% | E- O - RL - RO | P ou D | | | | | |
| VT5YMIAS | Assemblage 1 | | Assemblage 1 | | | Christophe Perrard | ELC | ELC | 2 | | | | | | | | 61 | | 12 | 8 | | | | 100% | E- O - RL - RO | P ou D | | | | | |
| VT5YMIVI | Vision 1 | | Vision 1 | | | Christophe Perrard | ELC | ELC | 1 | | | | | | | | 61 | 9 | | 16 | | | | 100% | E- O - RL - RO | P ou D | | | | | |
| | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| VT5MIPJ | Projet industriel | | Projet industriel | | | Oussama Barakat | UE | PRJ | 6 | | | | | | | | 61 | | | | | | | 100% | E- O - RL - RO | P ou D | | | | | |
| | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| VT6MIW1 | Automatismes industriels | | Automatismes industriels | | | Oussama Barakat | GU | GU | 6 | WT6MIW1 | Liste obligatoire Automatismes industriels | Automatismes industriels | O | | O | | | | | | | | | | | | | | | | |
| VT6YMIA1 | Automatismes et appls 1 | | Automatismes et applications 1 | | | Dominique Gendreau | ELC | ELC | 4 | | | | | | | | 61 | 13 | 47 | 25 | | | | 100% | E- O - RL - RO | P ou D | | | | | |
| VT6YMIAA | Automatismes avancés | | Automatismes avancés | | | Dominique Gendreau | ELC | ELC | 2 | | | | | | | | 61 | 6 | 6 | 20 | | | | 100% | E- O - RL - RO | P ou D | | | | | |
| | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| VT6MIW2 | Robotique et périrob 2 | | Robotique et périrobotique 2 | | | Christophe Perrard | GU | GU | 6 | WT6MIW2 | Liste obligatoire Robotique et périrob 2 | Robotique et périrob 2 | O | | O | | | | | | | | | | | | | | | | |
| VT6YMIRO | Robotique 2 | | Robotique 2 | | | Christophe Perrard | ELC | ELC | 3 | | | | | | | | 61 | 9 | 0 | 28 | | | | 100% | E- O - RL - RO | P ou D | | | | | |
| VT6YMIVI | Vision 2 | | Vision 2 | | | Sounkalo Dembele | ELC | ELC | 2 | | | | | | | | 61 | 0 | | 16 | | | | 100% | E- O - RL - RO | P ou D | | | | | |
| VT6YMIAS | Assemblage 2 | | Assemblage 2 | | | Christophe Perrard | ELC | ELC | 1 | | | | | | | | 61 | 0 | | 0 | | | | 100% | E- O - RL - RO | P ou D | | | | | |
| | | | Cobotique | | | Abdendi Mohand Ousaid | | | | | | | | | | | | 6 | | 16 | | | | | | | | | | | | |
| | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| VT6MISG | Stage industriel | | **Stage industriel** | | | **Oussama Barakat** | UE | STAG | 18 | | | | | | | | 61 | | | | | | | 100% | E- O - RL - RO | P ou D | | | | | |
| | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| VT6MIW3 | Outils automaticien | | Outils avancés de l'automaticien | | | | GU | GU | 0 | WT6MIW3 | Liste obligatoire Outils automaticien | Outils automaticien | O | | O | | | | | | | | | | | | | | | | |
| VT6YMICE | Certif prog automates | | Certification programmation automates niveau avancé | | | Christophe Perrard | ELC | ELC | 0 | | | | | | | | 61 | | 50 | | | | | 100% | E- O - RL - RO | P ou D | | | | | |
| VT6YMISA | Sécurité app automatisés | | Sécurité des appareils automatisés | | | Christophe Perrard | ELC | ELC | 0 | | | | | | | | 61 | | 25 | | | | | 100% | E- O - RL - RO | P ou D | | | | | |
| VT6YMIA2 | Automatismes et appls 2 | | Automatismes et applications 2 | | | Christophe Perrard | ELC | ELC | 0 | | | | | | | | 61 | | 4 | 33 | | | | 100% | E- O - RL - RO | P ou D | | | | | |
| | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| VT6MIW4 | Outils roboticien | | Outils avancés du roboticien | | | Christophe Perrard | GU | GU | 0 | WT6MIW4 | Liste obligatoire Outils roboticien | Outils roboticien | O | | O | | | | | | | | | | | | | | | | |
| VT6YMIRA | Robotique avancée | | Robotique avancée PHL | | | Christophe Perrard | ELC | ELC | 0 | | | | | | | | 61 | | | 24 | | | | 100% | E- O - RL - RO | P ou D | | | | | |
| VT6YMICO | Cobotique | | Cobotique | | | Redwan Dahmouche | ELC | ELC | 0 | | | | | | | | 61 | 5 | 4 | | | | | 100% | E- O - RL - RO | P ou D | | | | | |
| VT6YMICR | Certification robotique | | Certification robotique niveau programmeur | | | Christophe Perrard | ELC | ELC | 0 | | | | | | | | 61 | | 20 | | | | | 100% | E- O - RL - RO | P ou D | | | | | |
| VT6YMIPH | Programmation hors ligne | | Programmation hors ligne des robots | | | Abdendi Mohand Ousaid | ELC | ELC | 0 | | | | | | | | 61 | | | 16 | | | | 100% | E- O - RL - RO | P ou D | | | | | |
| | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |