

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

Compléter le tableau pour le semestre : une ligne par épreuve d'ECUE (ou par épreuve d'UE pour les UE sans ECUE). Cf. onglet "Consignes"

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 son 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") :

S7 et S8

Année :

2023-2024

Diplôme :

MASTER

Domaine (le cas échéant) :

Automatique et robotique

Mention :

Control for Green Mechatronics

Parcours type :

OUI

Compensation entre semestre pour valider l'année (oui/non) :

code élément	lib long	responsable	nature	crédits	CNU	CM	TD	TP	Session 1					session 2 O/N	Session 2					Nombre de Contrôles Continus		
									C. Term			C. Cont	E. Comp		C. Term			C. Cont	E. Comp			
									Durée	Infos	%	%	Durée		infos	Durée	Infos	%	%		durée	infos
VTS7AR	Semestre 1 Master Automatique et robotique		SEM	30																		
VTS8AR	Semestre 2 Master Automatique et robotique		SEM	30																		
VT73AR	Parcours control for green mechatronics S1		PAR	30																		
VT83AR	Parcours control for green mechatronics S2		PAR	30																		
VT7DC	Digital Control	Redwan DAHMOUCHE	UE	6	61	21	16	20			0%	100%		oral/écrit	O			60%	40%		oral/écrit	>1
VT8ENEF	Energy Efficiency	Redwan DAHMOUCHE	UE	6	61	9	7,5	12			0%	100%		oral/écrit	N							>1
VT7ARW1	Graph and linear modeling in mechatronic systems		UE	6																		
VT7YMSM	Mechatronic systems modeling	Yongxin Wu	ELC	4	61	16	10	12			0%	100%		oral/écrit	O			70%	30%		oral/écrit	>1
VT7YIPHS	Introduction to Port-Hamiltonian Systems	Yann LE GORREC	ELC	2	61	9	10				0%	100%		oral/écrit	O			70%	30%		oral/écrit	>1
VT7MMTR	Micromechatronics	Cédric CLEVY	UE	3	61	13,5	6	9			0%	100%		oral/écrit	O			65%	35%		oral/écrit	>1
VT7ARW3	Automation technologies		UE	6																		>1
VT7YRLI1	Industrial networks 1	Soukalo DEMBELE	ELC	1	61	1	2	8			0%	100%		oral/écrit	O			60%	40%		oral/écrit	>1
VT7YRLI2	Industrial networks 2	Soukalo DEMBELE	ELC	1	61	4	4				0%	100%		oral/écrit	O			60%	40%		oral/écrit	>1
VT7YCAPT	Sensors / Actuators	Yannick CASSABOIS	ELC	4	61	8	4	26			0%	100%		oral/écrit	N							>1
VT7SYSDE	Mechatronic systems design (Siemens certification)	Redwan DAHMOUCHE	UE	3	61	12	4,5	12			0%	100%		oral/écrit	o			60%	40%		oral/écrit	
VT7FLE	French Foreign Language (facultatif)	Chokri ESSAIES	UE	2	9		20					100%		oral/écrit	N							
VT7ARPJ	Project (facultatif)	Redwan DAHMOUCHE	UE	2	61							0%		oral/écrit	N							
VT7SC	Energy efficiency (Schneider certification)	Redwan DAHMOUCHE	UE	6	61	9	7,5	12				100%		oral/écrit								
VT8CSM	Linear multivariable control	Yongxin Wu	UE	6	61	27	14,5	16			0%	100%		oral/écrit	O			70%	30%		oral/écrit	>1
VT8ININD	Industrial computing	Soukalo DEMBELE	UE	3	61	12	4,5	12			0%	100%		oral/écrit	N							
VT8AMSD	Advanced Mechatronic systems design (Siemens cer	Redwan DAHMOUCHE	UE	3	61	12	4,5	12				100%		oral/écrit	O			60%	40%		oral/écrit	>1
VT8MTD	Energy microtransduction and applications	Jean-François MANCEAU	UE	3	63	12,5	8	8			0%	100%		oral/écrit	O			60%	40%		oral/écrit	>1
VT8OPTIM	Optimization	Guillaume LAURENT	UE	3	61	8	0	20			0%	100%		oral/écrit	O			50%	50%		oral/écrit	>1
VT8AROU	Methodological tools	Dominique GENDREAU	UE	3	61	12	8,5	8			0%	100%		oral/écrit	N							
VT8ARW2	Robotics	Abdeni MOHAND OUSAID	UE	6	61	16	9	32			0%			oral/écrit	O			50%	50%		oral/écrit	>1
VT8ARLA	Scientific and technical communication	Caroline Gosselin	UE	3	11		20				0%	100%		oral/écrit	N							
VT8ARPJ	Project (facultatif)	Redwan DAHMOUCHE	UE	3	61																	

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

Compléter le tableau pour le semestre : une ligne par épreuve d'ECUE (ou par épreuve d'UE pour les UE sans ECUE). Cf. onglet "Consignes"

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 son 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") :

S9 et S10

Année :

2023-2023

Diplôme :

MASTER

Domaine (le cas échéant) :

Automatique et robotique

Mention :

Control for Green Mechatronics

Parcours type :

NON

Compensation entre semestre pour valider l'année (oui/non) :

code élément	lib long	responsable	nature	crédits	CNU	CM	TD	TP	Session 1						session 2 O/N	Session 2						Nombre de Contrôles Continus			
									C. Term			C. Cont	E. Comp			C. Term			C. Cont	E. Comp					
									Durée	Infos	%	%	Durée	infos		Durée	Infos	%	%	durée	infos				
VT9AR	Semestre 3 Master Automatique et robotique		SEM	30																					
VT90AR	Semestre 4 Master Automatique et robotique		SEM	30																					
VT92AR	Parcours control for green mechatronics S3		PAR	30																					
VT02AR	Parcours control for green mechatronics S4		PAR	30																					
VT9CRM	Robust Control	Yongxin WU	UE	3	61	12	4,5	12				100%		oral/écrit											
VT9MPSNM	Numerical simulation and physical modeling of microsystems	Mahmoud ADDOUCHE	UE	3	63	5	16	8				100%		oral/écrit										>1	
VT9SG	Smart Grids	Alexandre RAVEY	UE	3		12	10,5	6				100%		oral/écrit										>1	
VT9ARW2	3D Design and manufacturing of mechatronic systems	Abdenbi MOHAND OUSAID	UE	6																				>1	
VT9YDMS	Introduction to 3D/4D design of mechatronic systems	Abdenbi MOHAND OUSAID	ELC	4	60	21	12	12				100%		oral/écrit										>1	
VT9YDMSR	3D/4D design of mechatronic systems research Project	Abdenbi MOHAND OUSAID	ELC	2	60							100%		oral/écrit										>1	
VT0NRJ	Energy harvesting in mechatronic systems	Najib KACEM	UE	3	61	12	4,5	12				100%		oral/écrit										>1	
VT9MROB	Microrobotics	Cédric CLEVY	UE	6	61	27,5	13,5	16				100%		oral/écrit										>1	
VT9ARW4	Systems Engineering	Redwan DAHMOUCHE	UE	6							0%														
VT9YISE	Systems Engineering	Redwan DAHMOUCHE	ELC	3	61	12	4,5	12			0%	100%		oral/écrit	O			60%	40%					oral/écrit	
VT9YSEP	Systems Engineering Project	Redwan DAHMOUCHE	ELC	3	61						0%	100%		oral/écrit	N										
VT0NLCT	Non-linear control	Yongxin WU	UE	3	61	12	7,5	9				100%		oral/écrit										>1	
VT9IEBC	Energy based control	Yann LE GORREC	UE	3	61	12	10,5	6				100%		oral/écrit										>1	
VT0ARPJ	Project	Redwan DAHMOUCHE	UE	3	61							100%		oral/écrit											
VT0ARSG	Internship		STAG	21								100%		oral/écrit											