|  |
| --- |
| **TP TSI2 série 4 2018 / 2019****modélisation dynamique et pilotage d’un système** |
| **groupes** | **9 janvier** | **activités** | **16 janvier** | **activités** | **23 janvier** | **activités** |
| **8 à 11h** | **1** | **2** | **3** | **11 à 15h** | **1** | **2** | **3** | **8 à 11h** | **1** | **2** | **3** |
| **1** | BERTHELON M | **Comax 1** |  |  |  | **Maxpid 2** |  |  |  | **Cordeuse** |  |  |  |
| COLLIN M |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| GEORGES A |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| **2** | CORBEAUX T  | **Maxpid 1** |  |  |  | **Comax 1** |  |  |  | **Maxpid 2** |  |  |  |
| BOEUF M |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| AMBROSIONI A |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| **3** |  | **Cordeuse** |  |  |  | **Maxpid 1** |  |  |  | **Comax 1** |  |  |  |
| R'BILI S |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| MARECHAL K |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| **4** | THOMAS A  | **Comax 2** |  |  |  | **Cordeuse** |  |  |  | **Maxpid 1** |  |  |  |
| ESCUTENAIRE J |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| GEULEAUD B  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
|  |  | **11 à 15h** | **1** | **2** | **3** | **8 à 11h** | **1** | **2** | **3** | **11 à 15h** | **1** | **2** | **3** |
| **5** |  | **Comax 1** |  |  |  | **Cordeuse** |  |  |  | **Maxpid 1** |  |  |  |
| COULON L |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| MOULLIÈRE G  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| **6** | DELAVAUX A | **Maxpid 1** |  |  |  | **Comax 1** |  |  |  | **Cordeuse** |  |  |  |
| GAUDET V |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| MONTEGUE R |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| **7** | MARSOUDET A  | **Cordeuse** |  |  |  | **Maxpid 1** |  |  |  | **Comax 1** |  |  |  |
| LY K |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| PAILLARD M |  |  |  |  |  |  |  |  |  |

DC23 Dynamique et énergétique des systèmes

DC24 Contrôle et performance des systèmes asservis

DC26 Acquisition traitement échange des informations numériques

ACTIVITE 1 DC23 (3h) : Dynamique du système par le théorème « énergie puissance » (chef de projet)

ACTIVITE 2 DC24 DC26 (3h) : Acquisition d’une loi « entrée / sortie » et modèle de comportement

ACTIVITE 3 DC24 (3h) : Réglage des performances dynamiques de l’asservissement