|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| **TP TSI2 série 5 2019/2020**  **Précision de positionnement dans une application de type robotique** | | | | | | | | | | | | | | | |
| **Groupes** | | | **5 février** | **activités** | | | **12 février** | **activités** | | | **19 février** | **activités** | | | |
| **8h à 11h** | **1** | **2** | **3** | **11h à 15h** | **1** | **2** | **3** | **8h à 11h** | **1** | **2** | | **3** |
| **1** | A.Boillaud | | MAXPID |  |  |  | COMAX |  |  |  | Cheville NAO |  |  | |  |
| M.Bon | |  |  |  |  |  |  |  |  | |  |
| J.Brossard | |  |  |  |  |  |  |  |  | |  |
| **2** | S.Dauvillée | | Cheville NAO |  |  |  | MAXPID |  |  |  | COMAX |  |  | |  |
| J.Ferrand | |  |  |  |  |  |  |  |  | |  |
| B.Gresset | |  |  |  |  |  |  |  |  | |  |
| **3** | T.Larras | | COMAX |  |  |  | Cheville NAO |  |  |  | MAXPID |  |  | |  |
| V.Rognon | |  |  |  |  |  |  |  |  | |  |
| T.Tournier | |  |  |  |  |  |  |  |  | |  |
| **4** | Q.Lesserteur | | MAXPID |  |  |  | COMAX |  |  |  | Cheville NAO |  |  | |  |
| S.R’Bili | |  |  |  |  |  |  |  |  | |  |
| K.Briet | |  |  |  |  |  |  |  |  | |  |
|  | | |  |  | | |  |  | | |  |  | | | |
| **11hà 15h** | **8h à 11h** | **11h à 15h** |
| **5** | | P.Baverel | MAXPID |  |  |  | COMAX |  |  |  | Cheville NAO |  | |  |  |
| E.Rousseau |  |  |  |  |  |  |  | |  |  |
|  |  |  |  |  |  |  |  | |  |  |
| **6** | | Q.Demange | Cheville NAO |  |  |  | MAXPID |  |  |  | COMAX |  | |  |  |
| B.Rouet |  |  |  |  |  |  |  | |  |  |
|  |  |  |  |  |  |  |  | |  |  |
| **7** | | T.Muller | COMAX |  |  |  | Cheville NAO |  |  |  | MAXPID |  | |  |  |
| T.Roger |  |  |  |  |  |  |  | |  |  |
| A.Bruot |  |  |  |  |  |  |  | |  |  |
| **8** | | J.Griffon | MAXPID |  |  |  | COMAX |  |  |  | Cheville NAO |  | |  |  |
| M.Dabo |  |  |  |  |  |  |  | |  |  |
| I.Taghbalout |  |  |  |  |  |  |  | |  |  |
| **9** | | L.Raveau | Cheville NAO |  |  |  | MAXPID |  |  |  | COMAX |  | |  |  |
| G.Moullière |  |  |  |  |  |  |  | |  |  |
| L.Millet |  |  |  |  |  |  |  | |  |  |

Tous les DC…

ACTIVITE 1 tous les DC (3h) : approche globale des problèmes de positionnement en robotique et transposition au système étudié

ACTIVITE 2 DC24 DC20 DC25 (3h) : Influence du guidage et de la rigidité des pièces sur la précision de position

ACTIVITE 3 DC24 (3h) : caractéristiques d’une mesure de position et mise en œuvre