

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												

		11h à 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