

TP TS12 série 5 (2016_2017) Précision de positionnement dans une application de type robotique

groupes		1 ^{er} Février	activités			8 Février	activités			15 Février	activités		
		11 à 15h	1	2	3	15 à 18h	1	2	3	8 à 11h	1	2	3
1	PETIT Alexandre	COMAX 1				Cheville NAO				MAXPID 1			
	BORGES Valentin												
	DUJARDIN Nathan												
2	CAPITAIN Nicolas	Cheville NAO				COMAX 1				MAXPID 2			
	BOUILLOUX Guillaume												
	DUBOIS Florimond												
3	COMMARET Gabriel	MAXPID				COMAX 2				Cheville NAO			
	CHAUSSE Armel												
	HERNANDEZ Florian												
4	LUCIER Christophe	COMAX 2				MAXPID				Cheville NAO			
	NICOLAS Vincent												
	MOUSSAID Alae												
		15 à 18h				8 à 15h				11 à 15h			
5	BERTHELMOT Julian	COMAX 1				Cheville NAO				MAXPID 1			
	TREFLEZE Nicolas												
	CATHELIN Christian												
6	BRONKHORST Pierre	Cheville NAO				COMAX 1				MAXPID 2			
	MUCHEMBLED Pierre												
	MARCONI Thomas												
7	PITTOIZET Pierre	MAXPID				COMAX 2				Cheville NAO			
	SOIGNON Thomas												
	DUMAS Yoann												
8	DEZ Guillaume	COMAX 2				MAXPID				Cheville NAO			
	GEISS Louis												
	CHEREAU Adrien												
		8 à 11h				11 à 15h				15 à 18h			
9	MALATIER Thibaut	COMAX 1				Cheville NAO				MAXPID 1			
	DURIX Anthony												
	DEJEUX Nicolas												
10	MARSON Lou	Cheville NAO				COMAX 1				MAXPID 2			
	TOME Olivier												
	JUSSEAU Charly												
11 (1)	TOUBIN Guillaume	MAXPID				COMAX 2				Cheville NAO			
	VILLIER Nicolas												
	LEMOINE Valentin												
12	DUMAS Axel	COMAX 2				MAXPID				Cheville NAO			
	MORENOT Mickaël												
	ROUILLER Maxime												

(1) **KARIGIWA Claude avec gr 11 pour les colles**

Activité 1 (Tous CI) : Erreurs de positionnement en robotique et transposition au système étudié

Activité 2 (CI20 statique et CI25 RDM) : Influence du guidage et de la rigidité des pièces sur la précision de position

Activité 3 (CI26 Info numérique) : Caractéristiques d'une mesure numérique de position et mise en œuvre