

	Semaines	Domaines de compétences	Activités de travaux pratiques	Domaines de compétences	Cours / TD Orientés mécanique	Devoirs Maison / Devoirs surveillés	
	<b>Période 1</b>	S36					
S37		DC1	DC3_M2_Modéliser et schématiser le comportement cinématique <ul style="list-style-type: none"> <li>TDM2a_Pince Schrader</li> <li>TDM2b_Appareil mamographique</li> <li>TDM2c_Sécateur</li> <li>TDM2d_Divers exemples</li> </ul>	DC3	DC3_M1_Représenter les mécanismes <ul style="list-style-type: none"> <li>TDM1a_Pince Schrader</li> </ul>		
S38		DC1	DC1_E1 DC1_E2 <ul style="list-style-type: none"> <li>DC1_E2_TD cuiller</li> </ul>		DC3_M2_Modéliser et schématiser le comportement cinématique <ul style="list-style-type: none"> <li>TDM2a_Pince Schrader</li> <li>TDM2b_Appareil mamographique</li> <li>TDM2c_Sécateur</li> <li>TDM2d_Divers exemples</li> </ul>	DM1_Liaisons	
S39		DC1-DC3	<p style="text-align: center;"><b>Série TP1: DC1-DC3</b></p> <p><b>Ilôts:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li><b>Activité 1:</b> Etude de l'analyse fonctionnelle et structurelle du système</li> <li><b>Activité 2:</b> Mise en oeuvre de mesures afin de vérifier des performances attendues du système</li> <li><b>Activité 3:</b> Proposer un modèle de liaisons du mécanisme en vue de réaliser un schéma cinématique</li> </ul> <p><b>Systemes :</b> Capsuleuse, Portail, Maxpid x2, Barrière, Table, Doshydro, DAE</p> <p><b>Synthèse</b></p>		DC3_M3 Analyser la structure des mécanismes <ul style="list-style-type: none"> <li>TDM3a_Poste de déroulement</li> <li>TDM3b_Ascenseur chaine de fabrication automobiles</li> </ul>	DS1	
S40						DC3_M3 Analyser la structure des mécanismes <ul style="list-style-type: none"> <li>TDM3a_Poste de déroulement</li> <li>TDM3b_Ascenseur chaine de fabrication automobiles</li> </ul>	DM3 Machine de traction
S41						DC5_M4_Paramétrer le mouvement d'un solide <ul style="list-style-type: none"> <li>TD4a_Robot Ericc</li> <li>TD4b_Arbres à cames</li> <li>TD4c_Robot cueilleur de fruits</li> <li>TD4d_Robot cueilleur de fruits</li> <li>TD4e_Robot de peinture</li> <li>TD4f_Vitesse de glissement</li> <li>TD4g_Robot Lola</li> </ul>	DM4_Centrifugeuse
S42							DM5_Robot Spirit
S43	<b>Vacances Toussaint</b>						
S44	<b>Vacances Toussaint</b>						

<b>Période 2</b>	S45	DC2 - DC5	<p align="center"><b>Série TP2: DC 2 - DC5</b></p> <p><b>Ilôts:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li><b>Activité 1:</b> Détermination expérimentale d'un modèle E-S sous forme de fonction de transfert</li> <li><b>Activité 2:</b> Déterminer la loi E-s sur un mécanisme simple (engrenage- roue/vis- train epi - Vis/écrou - Pignon crémaillère</li> <li><b>Activité 3:</b> Modélisation et influence de la chaîne d'acquisition</li> </ul> <p><b>Systèmes :</b> Maxpid x2, Cordeuse, Comax, Scooter + peugeot , Nao x2, DAE</p> <p><b>Synthèse</b></p>	<b>DC5</b>	DC5_M4_Paramétrer le mouvement d'un solide <ul style="list-style-type: none"> <li>TD4a_Robot Ericc</li> <li>TD4b_Arbres à cames</li> <li>TD4c_Robot cueilleur de fruits</li> <li>TD4d_Robot cueilleur de fruits</li> <li>TD4e_Robot de peinture</li> <li>TD4f_Vitesse de glissement</li> <li>TD4g_Robot Lola</li> </ul>	DM6_robot 2 axes	
	S46					DS2_Centre d'usinage 5 axes DM7_robot Lola	
	S47					DC5_M5_Déterminer une loi E-S Cinématique <ul style="list-style-type: none"> <li>TD5a_Presse</li> <li>TD5b_Pompe</li> <li>TD5c_Adaptateurs</li> <li>TD5d_Trains epicycloïdaux</li> </ul>	DM_8 Automate Cooksee
	S48						DS3_TGV DM10_Antenne parabolique
	S49	DC5	TD5d_Adaptateurs				
	S50	DC5-DC10	<p align="center"><b>Série TP3 : DC5-DC10</b></p> <p><b>Ilôts:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li><b>Activité 1:</b> Modélisation vectorielle du mécanisme afin d'établir la loi E-S</li> <li><b>Activité 2:</b> Modélisation numérique afin d'établir la loi E-S</li> <li><b>Activité 3:</b> Mesures expérimentales - Loi E-S</li> </ul>		<b>CONCOURS BLANC – ATS 2011 Panneaux déroulants</b>		
S51							
S52		<b>Vacances Noël</b>					
S53							
<b>Période 3</b>	S45	DC5-DC10	<p><b>Systèmes:</b> Pilote élec - Pilote hydrau - Maxpid (*2) - Portail - Sympact (*2) - Capsuleuse - DAE</p> <p><b>Synthèse</b></p>	<b>DC3</b>	DC3_M6_Modéliser les actions mécaniques <ul style="list-style-type: none"> <li>TD6a_Barrage</li> <li>TD6b_Limiteur portail</li> </ul>	DM11_Réducteur train simple-épi	
	S46					DM13_Barrage Tamise	
	S3	DC2 - DC3	<p align="center"><b>Série TP4: DC2 - DC3</b></p> <p><b>Ilôts:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li><b>Activité 1:</b> Régler expérimentalement un correcteur</li> <li><b>Activité 2:</b> Mettre en œuvre un algorithme pour modéliser un correcteur numérique</li> <li><b>Activité 3:</b> Mettre ne œuvre NAO afin d'étudier son équilibre pendant la marche</li> </ul>	<b>DC7</b>	DC7_M7_PFS <ul style="list-style-type: none"> <li>TD7a_Chaîne de soudage</li> <li>TD7b_Colleuse de lamelles</li> <li>TD7c_Machine à drapper</li> <li>TD7d_VTT</li> <li>TD7e_essais frottement</li> </ul>	DM14_CDG_Paliers lisses	
	S4					DS4_Echelle EPAS DM15_climatization	
	S5					DM16_Robuglass	
S7		<b>Vacances Hiver</b>					
S8							

<b>Période 4</b>	S45		<i>Systèmes: Comax (*2) - Maxpid (*2) - Nao cheville(*2) - Cordeuse - Table - Nao Robot (*2)</i>		DC9	DC9_M8_Cinétique	DM17_Centifugeuse	
			<i>Synthèse</i>					
	S46	DC10	DC10_M9_Théorème de l'énergie cinétique		DC10	DC10_M9_Théorème de l'énergie cinétique	DS5_chaudière	
	S11		<b>Projets mini robot - Challenge (*10)</b>				DM18_TGV	
	S12		<ul style="list-style-type: none"> <li>Mcc Variation de vitesse</li> <li>Réalisation de programmes Arduino</li> <li>Réalisation de pièces 3D - Prototypage rapide</li> <li>Mise en œuvre de capteur ultra son</li> </ul>					
	S13							
	S14	DC10	TD10d_Aérogénérateur		DC9	DC9_M10_PFD	DM19_Portique et conteneurs	
							DS6_Spiralift	
							DM20_Laveuse	
							<b>CONCOURS BLANC – ATS 2014 VAG</b>	
	S15		<b>Vacances Pâques</b>					
	S16							
	S17		Corrigé CCB2			Révisions		
	S18		Révisions			Révisions		
	S19		Révisions			Révisions		