

## Prise de notes lors des exposés de travaux pratiques « Description fonctionnelle et SysML »

1. Inscrire le domaine et la matière d'œuvre associé au système présenté

| Systeme   | Prénoms                       | Domaine d'application industriel | Matière d'œuvre |
|---|-------------------------------|----------------------------------|-----------------|
| <b>Cheville du robot NAO</b><br> | Nicolas<br>Léo<br>Jérémy      |                                  |                 |
| <b>Bras Béta</b><br>             | Clément<br>Jens<br>Anthony    |                                  |                 |
| <b>Axe de robot MAXPID</b><br>   | Mélissa<br>Lisa<br>Thaïs      |                                  |                 |
| <b>Sympact</b><br>              | Simon<br>Gabriel<br>Corentin  |                                  |                 |
| <b>DAE</b><br>                 | Raphaël<br>Mohamed<br>Athiran |                                  |                 |

2. Incrire le nom du (ou des) composant(s) associé à chaque fonction de la chaîne d'énergie et d'information

| Système   | Chaîne d'information |         | Chaîne d'énergie |           |             |      |
|---|----------------------|---------|------------------|-----------|-------------|------|
|   | Acquérir             | Traiter | Moduler          | Convertir | Transmettre | Agir |
| <b>Cheville du robot NAO</b><br> |                      |         |                  |           |             |      |
| <b>Bras Béta</b><br>             |                      |         |                  |           |             |      |
| <b>Axe de robot MAXPID</b><br>   |                      |         |                  |           |             |      |
| <b>Sympact</b><br>               |                      |         |                  |           |             |      |
| <b>DAE</b><br>                 |                      |         |                  |           |             |      |