2 septembre 2026	**COURS/TD**	**C01 : Expérimenter et analyser les systèmes complexes pluri-technologiques**
		Présentation des SII en PT et du concours de la banque PT **Cours Analyse Système** **Application balance halo**

2 septembre 2026	**COURS/TD**	**C13 : Modéliser, Concevoir et Fabriquer des ensembles mécaniques**
		représentation du réel **cahier de dessin**

7 septembre 2026	**Cycle 1**	**Ingénierie système** — Sujet A : Portail — Sujet B : Cordeuse — Sujet C : Sympact — Sujet D : Berce bébé — Sujet E : Robot Maxpid — Sujet F : Capsuleuse

8 septembre 2026	**COURS**	**C2 : Analyser et modéliser, résoudre et expérimenter les systèmes automatisés en Systèmes Linéaires Continus Invariants**
		Introduction aux systèmes automatisés **Principe d'étude des systèmes automatisés**
	TD	**C2 : Analyser et modéliser, résoudre et expérimenter les systèmes automatisés en Systèmes Linéaires Continus Invariants**
		— Comportement dynamique d'un véhicule autobalance de type Segway — Étude de l'axe asservi de machine outil — Système de régulation de température
	Travail à préparer	Finir TD 2 SLCI

9 septembre 2026	**TD**	**C13 : Modéliser, Concevoir et Fabriquer des ensembles mécaniques**
		cahier de dessin
	Travail à préparer	Finir Cahier Dessin 1

14 septembre 2026	**Cycle 1**	**Ingénierie système** — Sujet A : Portail — Sujet B : Cordeuse — Sujet C : Sympact — Sujet D : Berce bébé — Sujet E : Robot Maxpid — Sujet F : Capsuleuse

15 septembre 2026	**COURS**	**C3 : modéliser, résoudre et expérimenter les systèmes automatisés en Systèmes Linéaires Continus Invariants**
		transformée de Laplace **Fonction de transfert**
	TD	**C3 : modéliser, résoudre et expérimenter les systèmes automatisés en Systèmes Linéaires Continus Invariants**
		— Modélisation Four — Modélisation MCC
	Travail à préparer	Finir TD 2 SLCI

16 septembre 2026	**TD**	**C13 : Modéliser, Concevoir et Fabriquer des ensembles mécaniques**
		cahier de dessin1
	Travail à préparer	Finir Cahier Dessin 1

21 septembre 2026	**Cycle 1**	**C13 : Modéliser, Concevoir et Fabriquer des ensembles mécaniques** Modélisation et conception solidworks des pièces de la pince Schrader — Sujet : Pince Schrader

22 septembre 2026	**COURS**	**C3 : modéliser, résoudre et expérimenter les systèmes automatisés en Systèmes Linéaires Continus Invariants**
		Schéma bloc **simplification Schéma bloc**
	TD	**C3 : Analyser et modéliser, résoudre et expérimenter les systèmes automatisés en Systèmes Linéaires Continus Invariants**
		Modélisation SLCI et transformée Laplace — Banderouleuse — Régulation Niveau

23 septembre 2026	**COURS/TD**	**C13 : Modéliser, Concevoir et Fabriquer des ensembles mécaniques**
		Porte Ecrou Maxpid
	Travail à préparer	Finir Porte écrou

28 septembre 2026	**Cycle 1**	**C3 : Modéliser, Concevoir les SLCI** Introduction à la simulation avec Scilab — Sujet : Étude du comportement d'un motoréducteur

29 septembre 2026	**Cours**	**C3 : Analyser et modéliser, résoudre et expérimenter les systèmes automatisés en Systèmes Linéaires Continus Invariants**
		Modélisation SLCI 1er et 2eme ordre — Système du 1er ordre — Système du second ordre
	TD	**C2 : Analyser et modéliser, résoudre et expérimenter les systèmes automatisés en Systèmes Linéaires Continus Invariants**
		Modélisation SLCI 1er et 2eme ordre — Moteur rein — Axe asservi

30 septembre 2026	**COURS/TD**	**C13 : Modéliser, Concevoir et Fabriquer des ensembles mécaniques**
		Etau

5 octobre 2026	**COURS**	**C2 : Analyser et modéliser, résoudre et expérimenter les systèmes automatisés en Systèmes Linéaires Continus Invariants**
		Identification SLCI 1er et 2eme ordre — Paramètre caractéristique 1er ordre — Paramètre caractéristique 2nd ordre

6 octobre 2026	**COURS**	**C4 : Analyser et modéliser, résoudre et expérimenter les performances des systèmes cinématiques**
		Opérateurs Mathématiques pour la SI — Vecteur — Produit scalaire — Produit vectoriel
	COURS/TD	**C2 : Analyser et modéliser, résoudre et expérimenter les systèmes automatisés en Systèmes Linéaires Continus Invariants**
		Modélisation SLCI 1er et 2eme ordre — Poste d'extrusion soufflage — Bras robot Maxpid — Asservissement en accélération d'un plateau tournant

7 octobre 2026	**COURS/TD**	**C13 : Modéliser, Concevoir et Fabriquer des ensembles mécaniques**
		Représentation des éléments filetés — Représentation Vis H, CHC, écrou
	Travail à préparer	Finir et compléter les représentations

12 octobre 2026	**Cycle 3**	**C3 : Analyser et modéliser, résoudre et expérimenter les systèmes automatisés en SLCI : Synthèse** — Sujet A : Comax — Sujet B : Cordeuse — Sujet C : Robot Eric2 — Sujet D : Robot Maxpid — Sujet E : Cheville Nao — Sujet F : Control-x

13 octobre 2026	**COURS**	**C4 : Analyser et modéliser, résoudre et expérimenter les performances des systèmes cinématiques**
		Lois Entrée sortie
	TD	**C4 : Analyser et modéliser, résoudre et expérimenter les performances des systèmes cinématiques**
		Lois Entrée sortie — Machine à vapeur
	Travail à préparer	Finir Machine à vapeur

14 octobre 2026	**COURS/TD**	**C13 : Modéliser, Concevoir et Fabriquer des ensembles mécaniques**
		Cours Liaison encastrement
		TD application micromoteur
	Travail à préparer	Finir la conception des 3 liaisons encastrement

2 novembre 2026	**Cycle 3**	**C3 : Analyser et modéliser, résoudre et expérimenter les systèmes automatisés en SLCI : Synthèse** — Sujet A : Comax — Sujet B : Cordeuse — Sujet C : Robot Eric2 — Sujet D : Robot Maxpid — Sujet E : Cheville Nao — Sujet F : Control-x

3 novembre 2026	**TD**	**C4 : Analyser et modéliser, résoudre et expérimenter les performances des systèmes cinématiques**
		Lois Entrée sortie — Système orientation antenne — Paletiseur pour l'industrie
	Travail à préparer	Finir Système orientation antenne

4 novembre 2026	**COURS/TD**	**C13 : Modéliser, Concevoir et Fabriquer des ensembles mécaniques**
		TD liaison encastrement : réducteur
	Travail à préparer	Finir la conception des 3 liaisons encastrement

5 novembre 2026	**COURS**	**C4 : Analyser et modéliser, résoudre et expérimenter les performances des systèmes cinématiques**
		Cinématique du point — Dérivation vectorielle