



## INSCRIPTION AU MASTER RECHERCHE ARIA

### AUTOMATIQUE, ROBOTIQUE ET INFORMATIQUE APPLIQUEE

ANNEE UNIVERSITAIRE 2016 / 2017

## FICHE DE CHOIX DES MODULES DU SEMESTRE 3

- A rendre **IMPERATIVEMENT** avant le 1<sup>er</sup> octobre 2016 aux horaires d'ouverture du bureau 513, bâtiment S.

Nom/prénom : .....

e.mail : .....

inscrit(e) dans le parcours suivant :

Spécialité : Automatique, Signal et Image (ASI)

Parcours Commande des systèmes (CS)

Parcours Signal et Image (SI)

Spécialité : Temps Réel Conduite et Supervision (TRCS)

Parcours Systèmes Temps Réel Embarqués (TR)

Parcours Simulation, Surveillance, Supervision (SSS)

Spécialité : Robotique Avancée (ROBA)

Parcours européen en anglais: EMARO

Directeur (s) de recherche du séminaire bibliographique : .....

Sujet du séminaire bibliographique : .....

A remplir si le sujet de stage de master (S4) est déjà connu :

Directeur (s) de recherche du stage de master : .....

Sujet du stage de master : .....

Laboratoire de recherche : .....

est autorisé(e) à s'inscrire dans les modules suivants :

**Enseignements de tronc commun (obligatoire) :**

OPTIMISATION (OMA) - I. TARALOVA

MODELES ET SYSTEMES (MOSY) - O-H ROUX

METHODOLOGIE DE LA RECHERCHE (MERIC) – I. TARALOVA

**Enseignements de spécialité (4 modules à choisir – voir verso):**

Module optionnel 1 : .....

Module optionnel 2 : .....

Module optionnel 3 : .....

Module optionnel 4 : .....

NANTES, LE

NANTES, LE

NANTES, LE

L'ENCADRANT  
(NOM ET SIGNATURE)

LE RESPONSABLE DU PARCOURS  
OU DE LA SPECIALITE DU MASTER

L'ETUDIANT

## Modules de spécialités

### **Spécialité ASI parcours SI**

ARSIM : Analyse et représentation des signaux et des images

CLASAP : Apprentissage et classification

IDSYL : Identification des systèmes linéaires

RPINV : Résolution de problèmes inverses et applications

TSSEB : Traitement statistique du signal et estimation bayésienne

### **Spécialité ASI Parcours CS**

MECOM : Control Methodology (Méthodologie de la commande)

SACNL : Advanced Control of Non Linear Dynamical Systems (Stratégies avancées de Contrôle des systèmes dynamiques Non Linéaires)

SDG : Generalized Dynamic Systems (Systèmes dynamiques généralisés)

COC : Convex optimization and Control (Commande et optimisation convexe)

SAR : Time-delay Systems (Systèmes à retard)

### **Spécialité TRCS parcours TR (STRE)**

TREEL : Temps Réel

MEV : Modélisation et Vérification

OSTR : Ordonnancement des systèmes Temps Réel

RDP : Réseaux de Petri

CSE : Conception de systèmes embarqués

### **Spécialité TRCS parcours SSS**

MSSSED : Modélisation et supervision de SED

SISED : Simulation Informatique de SED

SH : Systèmes Hybrides

LPO : Logistique, planification et ordonnancement

STAT: Méthodes statistiques de surveillance des procédés

FMSP : Fiabilité et Maintenance des systèmes de production

### **Spécialité ROBA parcours EMARO**

AMORO : Advanced modeling of robots

ICORO: Identification and control of robots

HUMRO: Humanoid and walking robots

OPKID: Optimal kinematic design of robots

CSHM: Capture and Simulation of Human Motion

VIBCO: Vision based control