



Université Badji-Mokhtar Annaba  
 Faculté de Technologie  
 Département d'électronique  
 Spécialité : AUTOMATIQUE

جامعة باجي مختار عنابة  
 كلية التكنولوجيا  
 قسم الالكترونك



## ING RSI SEMESTRE 2 2024-2025

|                 | 8h -9h30                                                      | 9h45- 11H15                                                     | 11h30- 13h00                                                       | 14h00 - 15h30                                                   | 15h45- 17h15                                                    |
|-----------------|---------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------|
| <b>DIMANCHE</b> | Asservissement linéaire discret<br>Arbaoui (C) J5             | Asservissement linéaire discret<br>Arbaoui (TD) J5              | Entreprenariat et management<br>HAFS J5                            | Traitement de signal RIGHI<br>(TD) J5                           | Traitement de signal RIGHI (TP)<br>GR1/GR2 J25                  |
| <b>LUNDI</b>    | Microcontrôleur CHAKER (TD)<br>J5                             | Modélisation des robots (C)<br>BENMOUSSA J5                     | Modélisation des robots<br>(TD) BENMOUSSA<br>Salle J5              | Asservissement linéaire<br>discret (TP) Arbaoui<br>Gr1 /GR2 J25 | Asservissement linéaire discret<br>(TP) Arbaoui<br>Gr1 /GR2 J25 |
| <b>Mardi</b>    | Traitement de signal RIGHI (C)<br>J5                          | Microcontrôleur CHAKER (C) J5                                   | Microcontrôleur CHAKER (C)<br>J5                                   | Projet de robotique TP GR2                                      | Projet de robotique TP GR2                                      |
| <b>MERCREDI</b> | Modélisation des robots (TP)<br>Gr 1/Gr2 BENMOUSSA J25        | Microcontrôleur CHAKER (TP)<br>GR1 J25                          | Microcontrôleur CHAKER (TP)<br>GR2 J25                             | Conception mécanique en<br>robotique DIB AMAR GR1<br>/GR j25    | Conception mécanique en<br>robotique DIB AMAR GR1 /GR<br>j25    |
| <b>JEUD</b>     | Système d'exploitation des robots<br>RTOS (C)<br>Benmoussa J5 | Système d'exploitation des robots<br>TP RTOS GR2 J25 BRENMOUSSA | Système d'exploitation des<br>rorbots RTOS TP GR2 J25<br>BENMOUSSA |                                                                 |                                                                 |