

1	Projet CHARLY : Gravure de plaques signalétique	AF/AM	nom du candidat (x4)
1	câblage partie opérative Arduino + firmware Grbl + driver DM556 développement classe principale d'application	Qt C++	DOMINGUES
2	pilotage en mode manuel	Qt C++	BOUILLER
3	éditeur de texte à graver, conversion en G-Code	Qt C++	VIGNERON *
4	dialogue avec la partie opérative (Grbl, liaison USB)	Qt C++	MONNERIE
2	Projet E ² MMA : Système didactique polyvalent	AM	nom du candidat (x4)
1	définition de la syntaxe de configuration classe parser XML	C/C++ Arduino	FOUSSARD
2	bibliothèque de widgets graphiques	C/C++ Arduino	PASQUIER
3	application embarquée, gestion des campagnes de mesures	C/C++ Arduino	TOUREILLE *
4	création Bdd distante classe de gestion des fichiers de config. / de mesures	C/C++ Arduino	LE BEL
3	Projet LESIA : Motorisation miroir télescope	AM	nom du candidat (x4)
1	classe de pilotage du miroir secondaire	C/C++ Arduino	CAMELO
2	classe principale de l'appli. embarquée gestion des fichiers de config.	C/C++ Arduino	MIQUEY *
3	réalisation télécommande filaire classe d'interface utilisateur	C/C++ Arduino	EL MAGAES
4	mise en œuvre de la communication via Wifi serveur Web trivial	C/C++ Arduino	GIACCIO
4	Projet COVACIEL : Course de voitures autonomes	AF	nom du candidat (x4)
1	Classe CarController, Algorithme de calcul de trajectoire	Python objet	DUGOVIC
2	Classe Camera, Traitement d'image pour détecter les bords (vert/rouge)	Python objet	YANDOKOUZOU *
3	Classe Lidar, Détection des obstacles, Construction de la carte 3D, nuage pts	Python objet	VENKATESAN
4	Classe Pilot, Contrôle des moteurs, Gestion de la direction	Python objet	BAZIN
5	Projet COVACIEL-AI : Course de voitures autonomes	AF	nom du candidat (x4)
1	MainController, Fusion des données, Coordination globale	Python objet	SOARES
2	VisionSystem, Traitement d'image, Détection de lignes/obstacles Contraintes temps réel vision (YOLOv8)	Python objet YOLOv8, cuda cv	JOURNEAU *
3	SensorSystem, Gestion capteurs ultrason, Sécurité système, Détection obstacles proximité	Python objet, arduino	TISSIR
4	PilotSystem, Contrôle mouvement, Navigation physique, Stabilité, Performance mécanique	Python objet	VANG
6	Projet GTB : Gestion Technique de Batiments	PM	nom du candidat (x3)
1	Programme de contrôle général d'acquisition. L'IHM de supervision en temps réel de tous les capteurs. Serveur web.	C/C++, php, CortexA7	KATULOZAKO *
2	classe d'acquisition embarquée ; lecture / écriture des capteurs / actionneurs ; cartes extension dédiées	C/C++ CortexA7	ROBAGLIA
3	classe permettant l'intégration (Lecture/Ecriture dans la base) des mesures effectuées. Sauvegarde locale sur carte SD.	C/C++, sql CortexA7	LEHMOUDI
7	Projet TESTCABLES-2 : Testeur de câbles	PM	nom du candidat (x3)
1	L'IHM permettant le pilotage général du process : programmation des chips, tests des liaisons	Qt/C++/ lib ftdi	BAKARI *
2	Programme de test des liaisons , lecture niveau tension et leds sur ESP32 via l'IDE Arduino.	C/C++/Arduino	DE BRABANDER
3	Classe interfacage C/C++ / sql Base de données, archivage des programmations ; Sécurisation d'un commutateur ; envoi sécurisé archivage su	C/C++/Sql/Cisco IOS	BESLER