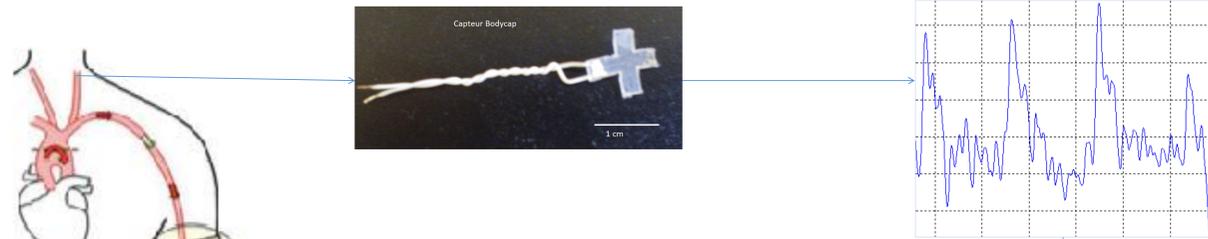


Traitements de signaux biologiques

Objectifs : Analyser des ondes de pouls et des électrocardiogrammes afin de diagnostiquer de manière automatique et portative des pathologies artérielles et cardiaques.

Onde de Pouls



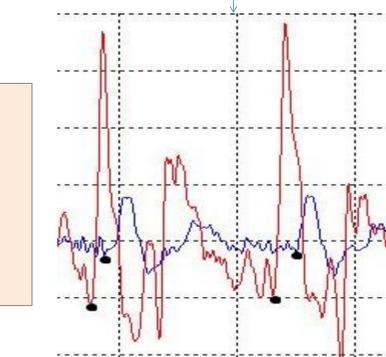
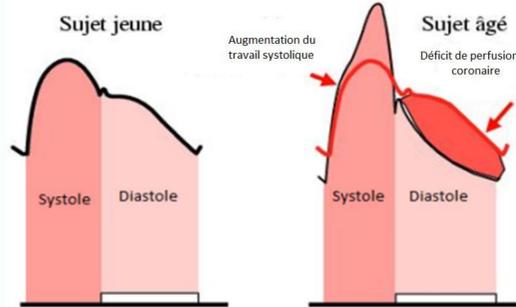
Diagnostic de niveau 1 :
Rythme cardiaque

66 b.p.m
Rythme correct

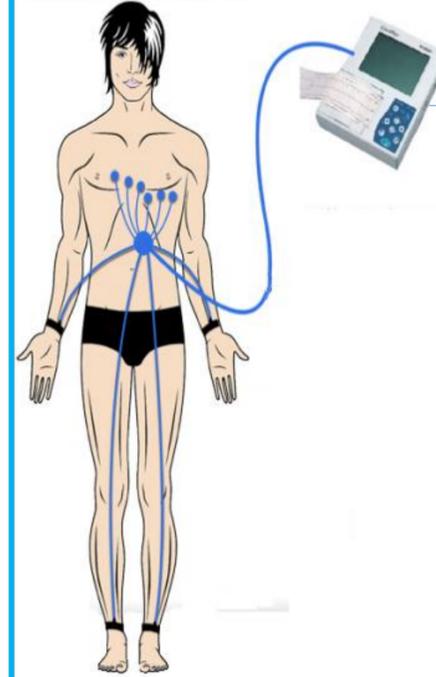
Diagnostic de niveau 2 :
Vitesse de l'onde de pouls

7,6 m/s
Onde de pouls
correcte, bon état
des artères.

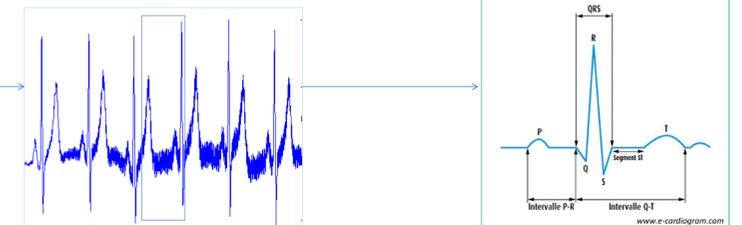
Âge du patient



Branchement des électrodes ECG



ECG

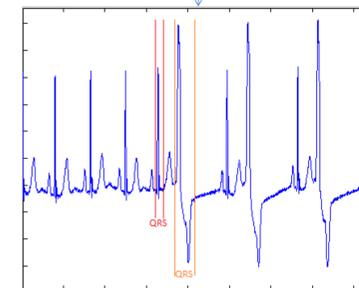


Diagnostic de niveau 1 :
Rythme cardiaque

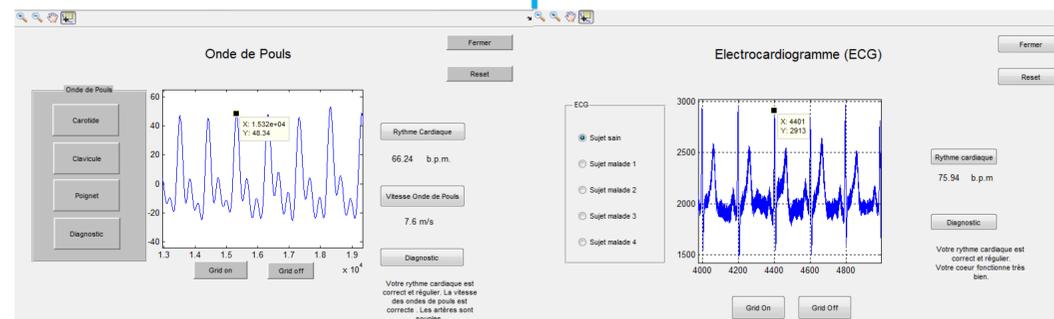
75 b.p.m
Rythme correct

Intervalle	Durée moyenne	Durée limite
PR	0,18s	0,12-0,20s
QRS	0,08s	Jusqu'à 0,10s
QT	0,40s	Jusqu'à 0,43s

Diagnostic de niveau 2 :
Analyse du fonctionnement du coeur sur les
différentes phases des battements cardiaques.



45 b.p.m
Extrasystole ventriculaire
avec rythme irrégulier et
amplitude trop grande



Batir La Maison De Ses Rêves



Conception Collaborative à l'aide de l'Outil CAO Catia V5

La Modernité en Harmonie avec la Nature

Profitez du Jardin au Coeur de votre Maison



Concept validé par des
professionnels de
l'architecture

CONORT Nicolas, DAVID Sylvain, GEMON Pierre, VAN ASTEN Mathieu, WALLOIS Paul

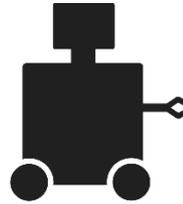
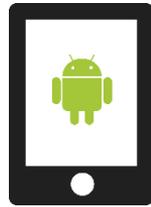
E3E, Ingénierie Des Systèmes, Responsables : Mme LATORRE & Mr LELONG



Développement d'une application de contrôle pour robot mobile sous Android

Outils et langage :

Eclipse
SDK, JDK
Java pour Android
WebRTC/AppRTC



Descriptif :

Notre application a pour but d'échanger des données avec un robot mobile :

- Recevoir la vidéo, le niveau de batterie, la force du signal wifi capté par le robot et l'orientation de la caméra.
- Envoyer des informations de commandes (à l'aide de Joysticks)

Travail Réalisé :

Création des joysticks pour commander les mouvements du robot et de sa caméra.
Création d'une interface graphique : indicateurs de batterie, de wifi et d'orientation (gyroscope).
Réception et affichage du flux vidéo provenant du robot à l'aide de WebRTC.



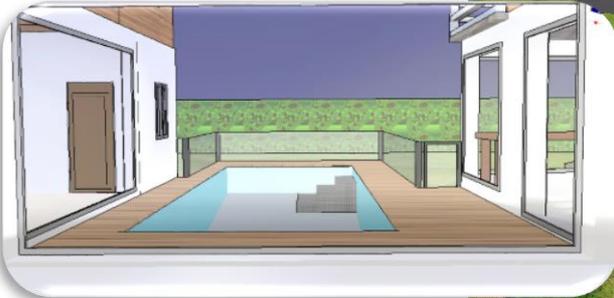
Travail à réaliser :

Utilisation des capteurs gyroscopiques du téléphone pour contrôler la caméra.
Commande d'un bras robot.

COUVOUTE Guillaume, DE VITI Mathieu, IBORRA Yoann et NOTTRET Gauthier, E3, IT, BOIREAU Laurent

Vous rêvez d'une maison, nous la réalisons

Très **lumineuse**

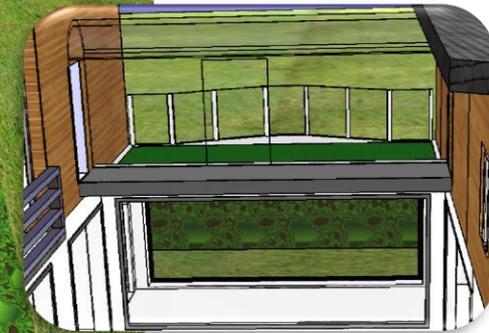


Une **piscine** dans le respect de l'environnement au cœur de la maison



Éco-durable

Vitrage photovoltaïque



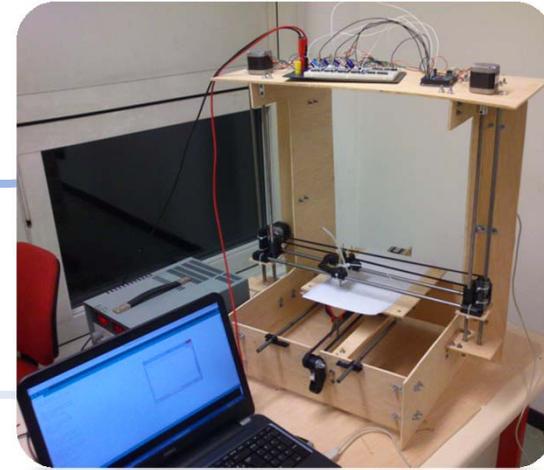
Une vue plongeante depuis la **passerelle**

Un concept de maison qui s'adapte à **VOS** envies :

- > Conception paramétrique 3D
- > Bibliothèques de composants et matériaux
- > Visite virtuelle

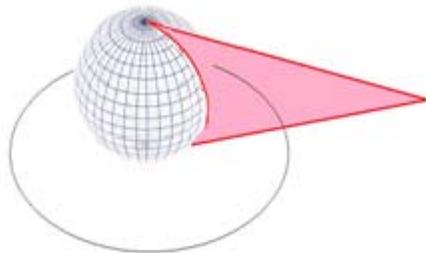
3DAP

3D Photocopier



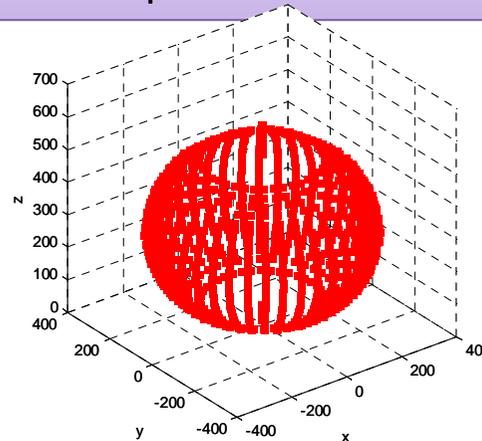
Imagerie

Acquisition du profil par scanner laser



Traitement

Création d'un nuage de points 3D



Impression

Impression du modèle par extrusion

