



## Séminaire : Systèmes Embarqués et « Motion Control »

### Du prototypage temps réel aux applications Industrielles

Les secteurs industriels comme le textile, la papeterie, la sidérurgie, la robotique mobile ou de manutention, intègrent des technologies d'entraînement multi-axes et de motion control complexes.

Cela nécessite toujours plus de traitements pour implémenter des algorithmes de contrôle-commande permettant d'atteindre des niveaux élevés de précision, de vitesse, de fiabilité et d'efficacité énergétique..

Le marché offre une large variété de plateformes électroniques programmables (microcontrôleurs, DSP, FPGA...), d'API, de PAC et de PC industriels. Associées à des plateformes logicielles de conception, de développement et de prototypage temps réel, on dispose de moyens permettant de concevoir et de réaliser des systèmes de contrôle-commande de plus en plus performants. L'intégration conjointe de ces plateformes hardware et software permettent la mise sur le marché de solutions innovantes dans des délais réduits.

Articulé autour de stands animés et de conférences d'experts, ce séminaire a pour objectif de contribuer à la dissémination des dernières tendances technologiques des systèmes embarqués. Il est destiné aux développeurs, aux chefs de projet et décideurs intéressés par l'application de ces technologies et l'offre du marché.

#### Pré-Programme

**Date : 06/02/2014**

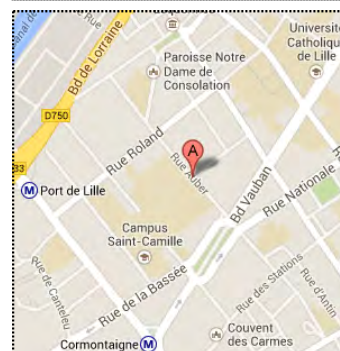
**Heure : 9h00**

**Lieu : Icam**

**Icam**  
**6, rue Auber - BP 10079**  
**59016 Lille Cedex**

**Accès Parking :**  
 1, rue Lestiboudois  
 (places limitées)

**En métro :**  
 Métro Ligne 2, Port de Lille.



**Contact :**  
**Loïc Lenglet**  
**03 20 22 60 25**  
**loic.lenglet@icam.fr**

8h15	Accueil des intervenants et mise en place des stands « exposant », rue intérieure.
9h00	Accueil et inscription des participants. Café et visite libre des stands.
10h00	Ouverture : <ul style="list-style-type: none"> <li>• Mot de bienvenue de Bernard-Gilles Flipo Directeur de l'Icam</li> <li>• Présentation du programme de la journée</li> </ul>
10h30	Présentation du projet i-Mocca (en anglais) par Philippe Saey , Lead project (BE) : <ul style="list-style-type: none"> <li>• Projet i-Mocca, enjeux et perspectives</li> <li>• Plateforme i-Mocca : faits marquants, réalisations et travaux en cours...</li> </ul>
11h00	Conférence plénière (en anglais) par Gareth Thomas (NL) « Marché et tendances de l'embarqué, synergies entre logiciel et matériel » .
12h00	Visite libre des stands et buffet repas.
13h30	Le Model-Based Design pour les systèmes embarqués : de la conception à la validation par Mathieu Cuenant - Mathworks France.
14h15	Approche d'une solution de motion control à base de processeur Texas Instruments par Michel Vinez - ARROW Electronics
15h00	Simotion : Solutions pour machines de production par François Havez - Siemens
15h45	Visite des stands et démonstrations.
16h30	Clôture de la journée.
16h45	Verre de l'amitié.

