

## FISE INFORMATIQUE

Catégorie	Code UV	Intitulé UV	Responsable	Observations
CS	AP4A/AP4B	Programmation Orientée Objet: Concepts fondamentaux et mise en pratique avec le langage C++/Modélisation UML et mise en pratique avec le langage Java	CREPUT Jean-Charles	UV couplées - s'inscrire en AP4A
	HM40	Interface Homme Machine	CREPUT Jean-Charles	
	IT41	Classical and Quantum Algorithms	HOLWECK Frederic	
	IT44	Analyse numérique	HOLWECK Frederic	
	IT45	Optimisation et recherche opérationnelle	GRUNDER Olivier	
	RS40	Réseaux et Cybersécurité niveau 1	ABBAS-TURKI Abdeljalil	
	SI40	Systèmes d'information	FISCHER Christian	
	SY40	Architecture des systèmes d'exploitation	ABBAS-TURKI Abdeljalil	
	SY42	Robotique intermédiaire	LACAILLE Nicolas	
	WE4A/WE4B	Technologies et programmation WEB/Technologies WEB avancées	ABBAS-TURKI Abdeljalil	UV couplées - s'inscrire en WE4A
TM	DS50	Projet Data science	IOVLEFF Serge	
	DS51	Modélisation de la connaissance	HAJJAM EL HASSANI Amir	
	DS52	Optimisation des bases de données	FISCHER Christian	
	DS53	Business intelligence big data	FISCHER Christian	
	DS54	Data science	GABER Jaafar	
	MO50	Projet Méthodes et outils de déploiement logiciel	MUALLA Yazan	
	MO51	Ingénierie dirigée par les modèles et qualité du logiciel	HILAIRE Vincent	
	MO52	Génie logiciel	MUALLA Yazan	
	MO53	Projets informatiques et gestion code source	LAMROUS Sid Ahmed	
	MO54	Green IT	LASSABE Frederic	
	MV50	Projet Mondes virtuels UX/UI	LAURI Fabrice	
	MV51	Géométrie pour l'image	DRIDI Mahjoub	
	MV52	Synthèse d'image	LAURI Fabrice	
	MV53	Interface utilisateur	BAZZARO Florence	
	MV54	Réalité virtuelle et augmentée	GECHTER Franck	
	RI50	Projet Conception et déploiement infrastructure réseaux	BAALA CANALDA Oumaya	
	RI51	Réseaux locaux	BAALA CANALDA Oumaya	
	RI52	Réseaux étendus	BAALA CANALDA Oumaya	
	RI53	Radio networks	BAALA CANALDA Oumaya	
	RO50	Projet Robotique et systèmes embarqués	ABBAS-TURKI Abdeljalil	
	RO51	Introduction to mobile robotics	YAN Zhi	
	RO52	Algorithmique, robotique et systèmes temps réel	ABBAS-TURKI Abdeljalil	
	RO53	Technologie systèmes embarqués	RAVEY Alexandre	
	RO54	Positionning systems	LASSABE Frederic	
	IR5A	Interdisciplinary research - niveau TM	GECHTER Franck	couplée avec IR5B (QC)
	IW52	Projet International: Smart Cities	GECHTER Franck	
	TO52	Projet de développement	RUICHEK Yassine	HEDT
	TW52	Projet industriel	KOUKAM Abderrafiaa	HEDT
	TX52	Projet de recherche	GECHTER Franck	HEDT
ST	ST42	Stage professionnel de longue durée	PAIRE Damien	
	ST52	Projet de fin d'études	PAIRE Damien	

CS Connaissances scientifiques  
 TM Techniques et méthodes  
 HEDT Hors emploi du temps