



SYLLABUS

Année Universitaire 2023/2024

✓ Domaine : Sciences et technologie	✓ Filière : Automatique	✓ Niveaux : Licence
✓ Matière: Automatismes industriels	✓ Unité d'enseignement: (UEF 3.2.1)	✓ Créd/Coeff: 4/ 2
✓ Volume Horaire Hebdomadaire : (Cours : 1 h 30 min min TD : 1 h 30 min)		✓ VHS: 67h30
✓ Enseignant : ROUAIBIA REDA	✓ Grade : MCB	✓ E-mail : r.rouaibia@univ_soukahras.dz

PRÉREQUIS

Systèmes asservis linéaires et continus, Mathématique de base (Algèbre, analyse, ...).

OBJECTIFS

Connaître les techniques d'échantillonnage et de reconstruction des signaux, Etre capable d'étudier la stabilité et d'évaluer la précision d'un système asservis échantillonné, Appliquer quelques méthodes d'analyse et de synthèse des systèmes asservis échantillonnés

CONTENU

Chapitre 1. Structure d'un système de commande numérique	(1 Semaine)
Chapitre 2. Echantillonnage des signaux	(2 Semaines)
Chapitre 3. Représentation des systèmes échantillonnés	(3 Semaines)
Chapitre 4. Analyse des systèmes échantillonnés	(4 Semaines)
Chapitre 5. Synthèse des systèmes échantillonnés	(4 Semaines)
Chapitre 6. Contrôleur RST	(1 Semaine)

Mode d'évaluation:

Contrôle continu: 40 % ; Examen: 60 %.

Note TD=(Micro-interrogation(60%)+Présence (20%)+Assiduité(20%))

☞ Il est à signaler aux étudiants les points suivants:

- Assiduité sera comptabilisée sur la base des activités de l'étudiant en séance de : ⊗ Cours ⊗ TD
- Le contrôle des présences sera effectué à chaque séance : ⊗ Cours ⊗ TD

BIBLIOGRAPHIE

1. J.R. Ragazzini, G. F. Franklin, « Les systèmes asservis échantillonnés », Dunod, 1962.
2. Daniel Viault, Yves Quenec'hdu, « Systèmes asservis échantillonnés », ESE, 1977.
3. Christophe Sueur, Philippe Vanheeeghe, Pierre Borne, « Automatique des systèmes échantillonnés : éléments de cours et exercices résolus », Technip, 5 décembre 2000.
4. P. Borne. G.D.Tanguy. J. P. Richard. F. Rotella, I. Zambetalcis, « Analyse et régulation de processus industriels-régulation numérique », Tome 2-Editions Technip, 1993.
5. Emmanuel Godoy, Eric Ostertag, « Commande numérique des systèmes : Approches fréquentielle et polynomiale », Ellipses Marketing ,2004.



SYLLABUS

Année Universitaire 2023/2024

✓ Domaine : Sciences et technologie	✓ Filière : Electrotechnique	✓ Niveaux : L3 ELT
✓ Matière: Actionneur	✓ Unité d'enseignement: UEF	✓ Créd/Coeff: 4/ 2
✓ Volume Horaire Hebdomadaire : (Cours : 1 h30 min TD 1 h30 min)		✓ VHS: 45h
✓ Enseignant : I.Derradji	✓ Grade : MAA	✓ E-mail : I.Derradji@univ_soukahras.dz

PRÉREQUIS

Electronique de puissance, Electronique fondamentale1, Electrotechnique fondamentale1

OBJECTIFS

Faire connaître aux apprenants les connaissances nécessaires au choix des constituants des parties opératives pneumatiques, hydrauliques, électriques et thermiques.
Faire comprendre aussi les enjeux et les solutions disponibles dans le domaine des actionneurs en automatismes industriels.

CONTENU

Chapitre 1 : Rappels	(2 Semaines)
Chapitre 2- Actionneur pneumatique : Le vérin	(2 Semaines)
Chapitre 3- Précautionner pour actionneur pneumatique : Le distributeur	(2 Semaines)
Chapitre 4- Actionneur électrique : Le moteur	(3 Semaines)
Chapitre 5- Précautionneur pour actionneur électrique	(2 Semaines)
Chapitre 6- Rappels: le moteur dans une installation électrique	(1 Semaine)
Chapitre 7- Commande de moteur triphasé	(3 Semaines)

Mode d'évaluation:

Contrôle continu: 40 % ; Examen: 60 %

Note TD= Mini projet 30%+Micro-interrogation (30%) + Devoir à la maison(20%)+ Assiduité (20%)

BIBLIOGRAPHIE

1. Guy Clerc, Guy Grellet, « Actionneurs électriques, Modèles, Commande », Eyrolles, 1999.
2. Gérard Lacroux, « Les actionneurs électriques pour la robotique et les asservissements », 1994.
3. Pierre Mayé, Moteurs électriques industriels, Dunod, 2011.
4. J. Faisandier, « Mécanismes hydrauliques et pneumatiques », Dunod 1999.
5. R. LABONVILLE, « Conception des circuits hydrauliques, une approche énergétique », Editions de l'École Poly technique de Montréal 1991. 6.
6. P. MAYE, « Moteurs électriques pour la robotique », Dunod Paris 2000.
7. José Roldan Viloría, Aide-mémoire de pneumatique industrielle, Dunod, 2015



SYLLABUS

Année Universitaire 2023/2024

✓ Domaine : Sciences et technologie	✓ Filière : Automatique	✓ Niveaux : Licence 3
✓ Matière : Capteurs et chaînes de mesure	✓ Unité d'enseignement : (UEF3.2.1)	✓ Créd/Coeff : 2/ 1
✓ Volume Horaire Hebdomadaire : (Cours : 1 h30 min)		✓ VHS : 22h30
✓ Enseignant : Benhaoues Atef	✓ Grade : MCA.....	✓ E-mail : a.benhaoues@univ_soukahras.dz

PRÉREQUIS

Electricité Générale, Mesures électriques et électroniques.

OBJECTIFS

Après avoir acquis cette unité, l'étudiant est censé maîtriser les différents éléments constitutifs d'une chaîne de mesure, le principe de base de fonctionnement d'un capteur et les caractéristiques métrologiques dont il faut tenir compte lors de l'utilisation et le choix d'un capteur.

CONTENU

Chapitre 1. Notions fondamentales de la mesure

Définition, Synoptique d'une chaîne de régulation industrielle, Capteurs actifs et passifs, Classification des capteurs.

Chapitre 2. Caractéristiques métrologiques des capteurs

Définition, Etalonnage d'un capteur, Sensibilité, Linéarité, Précision, Sensibilité dynamique.

Chapitre 3. Mesure de température

Introduction à la thermométrie, Thermométrie par résistances, Thermocouple, Thermistance, Pyromètre.

Chapitre 4. Mesure de pressions

Capteurs par jauges de contraintes, Capteurs à semi-conducteurs.

Chapitre 5. Mesure de niveaux et débits

Capteurs à flotteurs, Capteurs à ultrasons à effet Doppler

Chapitre 6. Capteurs thermiques

Chapitre 7. Mesure des déplacements et vitesse

Codeurs optiques, Codeurs incrémentaux, Capteurs à réluctance variable.

Chapitre 8. Conditionnement des signaux mesurés

Ponts conditionneurs, Amplificateur d'instrumentation, Amplificateur d'isolation, Linéarisation des caractéristiques statiques des capteurs, Détection d'un signal de mesure modulé en fréquence.

Mode d'évaluation:

Examen: 100 %.

☞ Il est à signaler aux étudiants le point suivant:

- Le contrôle des présences sera effectué à chaque séance :

Cours

BIBLIOGRAPHIE

1. George Asch et Coll, « les capteurs en instrumentation industrielle », 6ème édition Dunod, 2006.
2. Pascal Dassonville, « Les capteurs : 50 exercices et problèmes corrigés », Dunod, 2004.
3. Georges Asch, Patrick Renard, Pierre Desqoutte, Zoubir Mammeri, Eric Chambérod, Jean Gunther, « Acquisition de données », 3ème édition, Dunod, 2011.

4. FèridBélaïd, « Introduction aux capteurs en instrumentation industrielle », Centre de Publication Universitaire 2006.
5. J. P. Bentley, "Principles of measurement systems", Pearson education 2005.
6. J. Niard et al, « Mesures électriques », Nathan, 1981.



SYLLABUS

Année Universitaire 2023/2024

✓ Domaine : Sciences et technologie	✓ Filière : Automatique	✓ Niveaux : Licence
✓ Matière : Automates programmables industriels	✓ Unité d'enseignement : (UEF 3.2.2)	✓ Crédit/Coeff : 6/3
✓ Volume Horaire Hebdomadaire : (Cours : 3 h 00 min, TD : 1 h 30 min)		✓ VHS: 67h30
✓ Enseignant : Amara korba Mohamed Cherif ...	✓ Grade : MCA.....	✓ E-mail : amara_korba@univ_soukahras.dz

PRÉREQUIS

Notions de base sur le calculateur et la programmation.

OBJECTIFS

Identifier les éléments technologiques permettant de piloter le fonctionnement et de faire un suivi d'un système automatisé de production, Utiliser les outils de spécification d'un automatisme industriel en vue de prévoir une durée de cycle ou une cadence de production.

CONTENU

Chapitre 1. Généralités sur les systèmes automatisés	(2 semaines)
Chapitre 3. Le Grafcet	(3 semaines)
Chapitre 4. Architecture des API	(3 semaines)
Chapitre 5. Programmation d'un API	(7 semaines)

Mode d'évaluation:

Contrôle continu : 40 % ; Examen : 60 %.

Note TD = Micro-interrogation (60%) + Présence (25%) + Assiduité (15%)

☞ Il est à signaler aux étudiants les points suivants :

- Assiduité sera comptabilisée sur la base des activités de l'étudiant en séance de : ⊗ Cours ⊗ TD
- Le contrôle des présences sera effectué à chaque séance : ⊗ Cours ⊗ TD

BIBLIOGRAPHIE

1. Hamdi Hocine, « Automatismes logiques : modélisation et commande », volumes 1 et 2, éditions de L'UMC, 2006.
2. William Bolton, « Les automates programmables industriels », Dunod, 2010.
3. J.C. Humblot, « Automates programmables industriels », Hermes Science Publications, 1993.
4. Simon Moreno, Edmond Peulot, « Le GRAFCET : conception, implantation dans les automates programmables industriels », Delagrave, 2009.
5. Kevin Collins, « La programmation des automates programmable [sic] industriels », Meadow Books, 2007.
6. G. Michel, « Les A.P. I : architecture et applications des automates programmables industriels », Dunod, 1988.



SYLLABUS

Année Universitaire 2023/2024

✓ Domaine : Sciences et technologie	✓ Filière : automatique	✓ Niveaux : licence
✓ Matière : Bus de communication et Réseaux industriels	✓ Unité d'enseignement : (UEF 3.2.2)	✓ Créd/Coeff : 2/ 1
✓ Volume Horaire Hebdomadaire : (Cours : 1 h30 min)		✓ VHS : 22h30
✓ Enseignant : Brai Radhia	✓ Grade :MAA	✉ ✓ E-mail : radia.berai@univ_soukahras.dz

PRÉREQUIS

L'étudiant devra posséder les connaissances suivantes :
Notions de bas sur la logique booléenne

- RLI

OBJECTIFS

- Ce cours a pour but de permettre à l'étudiant de se familiariser avec les notions de transmission de données numériques, plus particulièrement les différents types de réseaux existants dans le monde industriel. L'accent sera mis sur la compréhension des différentes topologies avec leurs avantages et inconvénients vis-à-vis d'une installation industrielle donnée

CONTENU

Chapitre 1. Architecture des réseaux	(2 Semaines)
Chapitre 2. Bus de terrain et réseaux locaux industriels	(3 semaines)
Chapitre 3. Bus CAN (Controller Area Network)	(3 Semaines)
Chapitre 4. : Interface actionneurs capteurs (AS-I)	(3 semaines)
Chapitre 5. Réseaux de terrain ProfiBus	(4 semaines)

Mode d'évaluation:

Contrôle continu : Examen : 100 %.

BIBLIOGRAPHIE

1. Pascal Vignat, Réseaux locaux industriels - Cours et travaux pratiques, 1999.
2. Jean-François Hérold, Olivier Guillotin, Patrick Anaya, Informatique industrielle et réseaux, Dunod 2010.
3. Eric DECKE, Module de cours, Réseaux Locaux Industriels et Bus de Terrain, polycopie.
4. Tanenbaum, Andrew, Réseaux, Dunod 4e édition 2003.
5. Stéphane Lohier, Dominique Prigent, Transmissions et réseaux, Editions DUNOD
6. Francis Lepage et al, Les réseaux locaux industriels, Hermes 1991.
7. Fred Halsal, Multimedia Communications: Applications, Networks, Protocols and Standards, AddisonWesley 2001.
8. <http://lysjack.free.fr/jack/RLI.htm>



SYLLABUS

Année Universitaire 2023/2024

✓ Domaine : Sciences et technologie	✓ Filière : Automatique	✓ Niveaux : L3
✓ Matière : Projet de fin de cycle	✓ Unité d'enseignement : (UEM.1.1)	✓ Créd/Coeff : 2/ 1
✓ Volume Horaire Hebdomadaire : (TP: 3 h)	✓ VHS : 45h	
✓ Enseignant : Boumou Zohir.....✍	✓ Grade : MCA.....✍	✓ E-mail : zohir.boumous@univ-soukahras.dz

Objectifs de l'enseignement:

Réalisation d'un projet de fin de cycle
Préparation et présentation d'un travail pratique

Connaissances préalables recommandées:

Notion de base de l'électronique
Notion de base de la programmation des cartes électroniques et des microcontrôleurs

Contenu de la matière:

Les notions de base pour préparer et présenter un travail
5 ateliers pratiques :

- Utilisation des cartes Arduino avec le logiciel Mblock
- Programmation des entrées/sorties (interrupteur, leds, moteurs, ...etc)
- Utilisation des capteurs Ultra-sons
- Utilisation des capteurs de mouvement et des capteurs de son
- Utilisation des capteurs suiveur de ligne

Des projets pour chaque groupe avec une réalisation pratique
Préparation du rapport final
Présentation du rapport final

ÉVALUATION

NOTE TP= (Présentation du rapport (50%) + Réalisation Pratique (40%) + Assiduité (10%))

☞ Il est à signaler aux étudiants les points suivants:

- Assiduité sera comptabilisée sur la motivation et l'activité de l'étudiant en séance TP
- Le test final: Rapport Présentation Montage pratique

BIBLIOGRAPHIE



SYLLABUS

Année Universitaire 2023/2024

✓ Domaine : Sciences et technologie	✓ Filière : Automatique	✓ Niveaux : Licence 3
✓ Matière: Capteurs et chaînes de mesure	✓ Unité d'enseignement: (UEM3.2)	✓ Créd/Coeff: 2/ 1
✓ Volume Horaire Hebdomadaire : (Tp : 1 h30 min)		✓ VHS: 22h30
✓ Enseignant : Benhaoues Atef	✓ Grade : MCA.....	✓ E-mail : a.benhaoues@univ_soukahras.dz

Objectifs de l'enseignement:

Ces TP permettent aux étudiants d'exploiter et de maîtriser les notions théoriques étudiées au cours. Les enseignants doivent choisir quatre TP's convenables à chaque matière.

Connaissances préalables recommandées:

Cours Capteurs et chaînes de mesure, Cours Actionneurs.

Contenu de la matière:

TP Capteurs

TP1 : Mesure de température

TP2 : Mesure de pressions

TP3 : Mesure de niveau et débits

TP4 : Mesure photométrique

TP5 : Mesure de vitesse de rotation

TP6 : Conditionneurs de signaux

ÉVALUATION

NOTE TP= (Rapport de TP (15%) + Test final (Examen écrit ou réalisation d'un montage) (60%) + Assiduité (25%))

- ☞ Il est à signaler aux étudiants le point suivant:
- Le contrôle des présences sera effectué à chaque séance de TP

BIBLIOGRAPHIE



SYLLABUS

Année Universitaire 2023/2024

✓ Domaine : Sciences et technologie	✓ Filière : Automatique	✓ Niveaux : Licence 3
✓ Matière: Actionneur	✓ Unité d'enseignement: (UEM3.2)	✓ Créd/Coeff: 2/ 1
✓ Volume Horaire Hebdomadaire : (Tp : 1 h30 min)		✓ VHS: 22h30
✓ Enseignant : yacine djeghader	✓ Grade : MCA.....	✓ E-mail :

yacine.dejghader@univ_soukahras.dz

Objectifs de l'enseignement:

Ces TP permettent aux étudiants d'exploiter et de maîtriser les notions théoriques étudiées au cours. Les enseignants doivent choisir quatre TP convenables à chaque matière.

Connaissances préalables recommandées:

Cours Capteurs et chaînes de mesure, Cours Actionneurs.

Contenu de la matière:

TP Actionneurs

TP1 : Moteur pas à pas

TP2 : Moteur à courant continu et à courant alternatif

TP3 : Mise en œuvre d'un système pneumatique

TP4 : Servo vérin hydraulique

TP5 : Vanne de réglage

TP6 : Les Actionneurs thermiques

ÉVALUATION

NOTE TP= (Rapport de TP (15%) + Test final (Examen écrit ou réalisation d'un montage) (60%) + Assiduité (25%))

- ☞ Il est à signaler aux étudiants le point suivant:
- Le contrôle des présences sera effectué à chaque séance de TP

BIBLIOGRAPHIE



SYLLABUS

Année Universitaire 2023/2024

✓ Domaine : Sciences et technologie	✓ Filière : Automatique	✓ Niveaux : Licence
✓ Matière: Automates programmables industriels	✓ Unité d'enseignement: (UEM 3.2.1)	✓ Créd/Coeff: 2/ 1
✓ Volume Horaire Hebdomadaire : (TP : 1 h 30 min)	✓ VHS: 22h30	
✓ Enseignant : Amara korba mohammed cherif	✓ Grade : MCA.....	✓ E-mail : amara_korba@univ_soukahras.dz

PRÉREQUIS

Cours Automates programmables industriels.

OBJECTIFS

Une fois ayant acquis cette matière, l'étudiant sera en mesure de comprendre et de mettre en œuvre un système automatisé de base. Grâce aux différentes manipulations, il sera capable de programmer un automate programmable pour gérer d'une manière intelligente et coordonner les actions prévues dans les cahiers des charges qui lui seront présentés.

CONTENU

TP 1 : Prise en main de l'environnement API (configuration matériel).

TP 2 : Initiation à la programmation en Ladder sous TIA 16

TP 3 : les entrées/sorties TOR

TP 4 : les entrées sorties analogiques

TP 5 : les TIMERS sous Simatic S7

TP 6 : les compteurs/décompteurs

TP 7 : Contrôle d'une chaudière

TP 8 : Contrôle de niveau d'eau dans un réservoir

Mode d'évaluation:

Contrôle continu: 100%.

☞ Il est à signaler aux étudiants les points suivants:

- Le contrôle des présences sera effectué à chaque séance de TP

BIBLIOGRAPHIE

1. Hamdi Hocine, « Automatismes logiques : modélisation et commande », volumes 1 et 2, éditions de L'UMC, 2006.
2. William Bolton, « Les automates programmables industriels », Dunod, 2010.
3. J.C. Humblot, « Automates programmables industriels », Hermes Science Publications, 1993.
4. Simon Moreno, Edmond Peulot, « Le GRAFCET : conception, implantation dans les automates programmables industriels », Delagrave, 2009.
5. Kevin Collins, « La programmation des automates programmable [sic] industriels », Meadow Books, 2007.
6. G. Michel, « Les A.P. I : architecture et applications des automates programmables industriels », Dunod, 1988.



SYLLABUS

Année Universitaire 2023/2024

✓ Domaine : Sciences et technologie	✓ Filière : automatique	✓ Niveaux : licence
✓ Matière : TP Bus de communication et Réseaux industriels	✓ Unité d'enseignement : (UEM 3.2)	✓ Créd/Coeff: 1/ 1
✓ Volume Horaire Hebdomadaire : (TP : 1 h30 min)		✓ VHS: 15h00
✓ Enseignant : Brai Radhia	✓ Grade :MAA	✉ ✓ E-mail : radia.berai@univ_soukahras.dz

PRÉREQUIS

Cours Bus de communications et réseaux industriels.

OBJECTIFS

- Le but de ces TP est de mettre en pratique les méthodes et les techniques générales de transmission de données employées dans les réseaux de communication et comprendre les spécificités des réseaux de terrains utilisés dans les chaînes de production automatisées.

CONTENU

TP1 :Cisco PACKET TRACER (Prise en main du logiciel)

TP2 :Utiliser PacketTracer pour simuler en réseau local en adresse ip statiques ou dynamique

TP 3 : Configurer l'interface réseau sur un routeur Cisco

TP4 : Routage statique

Mode d'évaluation :

NOTE TP= (Rapport de TP (30%) + Test final du TP (30%) + expose (40%))

BIBLIOGRAPHIE

1. Fred Halsal, Multimedia Communications: Applications, Networks, Protocols and Standards, AddisonWesley 2001.
2. <http://lysjack.free.fr/jack/RLI.htm>
3. https://cronne-matthew.weebly.com/uploads/5/2/6/6/52662209/packet_tracer_final.pdf



SYLLABUS

Année Universitaire 2023/2024

✓ Domaine : Sciences et technologie	✓ Filière : Electrotechnique	✓ Niveaux : L3 ELT
✓ Matière : Installations électriques en automatique	✓ Unité d'enseignement : UED 3.2	✓ Créd/Coeff : 1/ 1
✓ Volume Horaire Hebdomadaire : (Cours : 1 h30 min)		✓ VHS : 22h30
✓ Enseignant : CHELLI Zoubir	✓ Grade : MCA	✓ E-mail : zoubbir.chelli@univ_soukahras.dz

PRÉREQUIS

Electricité générale, systèmes asservis continus, électrotechnique fondamentale1.

OBJECTIFS

Permettre au diplômé d'avoir une idée sur les choix des alimentations électriques installées selon le type d'environnement, sur la façon de les raccorder au procédé et aux autres éléments du système de contrôle, de commande.

CONTENU

Chapitre1: Les alimentations électriques;
Chapitre2: Appareillages pour atmosphère explosives;
Chapitre3: Câblage des instruments.

Mode d'évaluation:

Examen: 100 %.

BIBLIOGRAPHIE

1. Michel Grout et Patrick Salaun, « Instrumentation industrielle », 3ème édition, DUNOD, 2012.



SYLLABUS

Année Universitaire 2023/2024

✓ Domaine : Sciences et technologie	✓ Filière : Automatique	✓ Niveaux : licence
✓ Matière : maintenance et fiabilité	✓ Unité d'enseignement : (UED3 .2)	✓ Créd/Coeff : 1/ 1
✓ Volume Horaire Hebdomadaire : (cour: 1 h 30 min)	✓ VHS : 22h30	
✓ Enseignant : chakhril bilal	✓ Grade : MAA	✓ E-mail : b.chakhril@univ_soukahras.dz

Objectifs de l'enseignement:

Connaitre les concepts de base en maintenance et en sureté de fonctionnement, se familiariser avec les méthodes de la maintenance

Connaissances préalables recommandées:

Capteurs et chaines de mesure, actionneurs

Contenu de la matière:

- Chap :1 La fonction maintenance
- Chap :2 Mécanisme et mode de défaillance
- Chap :3Analyse quantitative de la maintenance
- Chap :4 le diagnostic
- Chap :5 Analyse prévisionnelle des défaillances

ÉVALUATION

Examen : 100%

BIBLIOGRAPHIE

1. G.Zwingelstien, Diagnostic de défaillance, Hermès Paris 1997
2. –La maintenance basée sur la fiabilité Hermès PARIS 1997
3. Jean Henq,pratique de la maintenance préventive ,Dunod,2000
- 4-Raymond magnan, pratique de la maintenance industrielle, Dunod 2003
- 5-Yves lavina, maintenance industrielle, fonction de l'entreprise 2005
- 6-M.Francois, maintenance : méthode et organisation, Dunod paris 2000
- 7-J.M.Bleux,J .L.Fanchon, maintenance automatisées de production, collection étapes, Nathan



SYLLABUS

Année Universitaire 2023/2024

✓ Domaine : Sciences et technologie	✓ Filière : Automatique	✓ Niveaux : Licence 3
✓ Matière : Entrepreneuriat et management d'entreprise	✓ Unité d'enseignement : (UET3.2)	✓ Créd/Coeff : 2/ 1
✓ Volume Horaire Hebdomadaire : (cours : 1 h30 min)	✓ VHS : 22h30	
✓ Enseignant : yacine djebbar	✓ Grade : Professeur	✓ E-mail : ydjebbar@univ_soukahras.dz

Objectifs de l'enseignement:

- Se préparer à l'insertion professionnelle en fin d'études ;
- Développer les compétences entrepreneuriales chez les étudiants ;
- Sensibiliser les étudiants et les familiariser avec les possibilités, les défis, les procédures, les caractéristiques, les attitudes et les compétences que requiert l'entrepreneuriat ;
- Préparer les étudiants pour qu'ils puissent, un jour ou l'autre, créer leur propre entreprise ou, du moins, mieux comprendre leur travail dans une PME.

Connaissances préalables recommandées:

Aucune connaissance particulière, sauf la maîtrise de la langue d'enseignement.

Contenu de la matière:

Chapitre 1 –Préparation opérationnelle à l'emploi :	(2 Semaines)
Chapitre 2 - Entreprendre et esprit entrepreneurial :	(2 Semaines)
Chapitre 3 - Le profil d'un entrepreneur et le métier d'Entrepreneur :	(3 Semaines)
Chapitre 4 - Trouver une bonne idée d'affaires :	(2 Semaines)
Chapitre 5–Lancer et faire fonctionner une entreprise :	(3 Semaines)
Chapitre 6 - Elaboration du projet d'entreprise :	(3 Semaines)

ÉVALUATION

: Examen : 100%

BIBLIOGRAPHIE

- Fayolle Alain, 2017. Entrepreneuriat théories et pratiques, applications pour apprendre à entreprendre. Dunod
- Léger Jarniou, Catherine, 2013, Le grand livre de l'entrepreneur. Dunod, 2013.
- Plane Jean-Michel, 2016, Management des organisations théories, concepts, performances. Dunod, 4ème éd.
- Léger Jarniou, Catherine, 2017, Construire son Business Plan. Le grand livre de l'entrepreneur. Dunod, .
- Sion Michel, 2016, Réussir son business Méthodes, outils et astuces plan. Dunod ,4ème éd.
- Patrick Koenblit, Carole Nicolas, Hélène Lehongre, Construire son projet professionnel, ESF, Editeur 2011.
- Lucie Beauchesne, Anne Riberolles, Bâtir son projet professionnel, L'Etudiant 2002.