

BULLETIN



Numéro 50
Mars 2005
Tirage 470 exemplaires

Le mot du président

Une année de plus vient de s'écouler. L'avez-vous vue ? Qu'en avez-vous fait ? Avez-vous atteints vos objectifs personnels ?

Autant de questions sur soi-même pouvant aboutir à la conclusion suivante:

Nous ne prenons pas le « temps ».

Il est fréquent d'entendre cette phrase: « je n'ai pas le temps ». Avez-vous remarqué, oh combien souvent, elle est utilisée ?

Il serait cependant plus correct de dire : « je ne prends pas le temps ». Nous bénéficions tous de 24 heures par jour et chacun a la liberté d'en faire ce qu'il veut. Les contraintes, les responsabilités, les rendez-vous, autant de chose que l'on s'impose finalement à soi-même.

Dans ce millénaire, le temps est devenu le bien le plus précieux. Si rare qu'il vaut parfois mieux engager une femme de ménage afin de l'économiser. Si précieux que l'on pourrait l'offrir à nos proches. Je vous laisse avec cette phrase afin que vous la méditez:

« Prendre le temps ou être pris par le temps ».

L'enquête salaire a révélé, que la souplesse de travail est fréquemment citée comme un avantage liée à la place de travail. Nous nous réjouissons donc déjà de voir ces personnes sortir plus tôt ce prochain **8 avril** pour venir à l'**assemblée générale**. Celle-ci sera suivie d'un repas copieux.

Saurez-vous prendre le « temps » pour être des nôtres ?

Massimo Franco

Sommaire

Procès-verbal de l'assemblée générale de l'AAEIT 2004.....	2
Assemblée générale 2005.....	6
Assemblée générale : Révision des statuts	13
Résumé de la présentation de l'AG.....	17
Résultats de l'enquête salaire 2004.....	20
Séminaire sur la sécurité des produits Microsoft	22
Séminaires techniques de fin de journée	23
Agenda.....	24

Adresses électronique du comité :

Président :	Massimo Franco massimo@aaeit.ch
Vice-présidente :	Gladys Corbaz gladys@aaeit.ch
Caissier :	Hoai-Thang Trinh Hoaithang@aaeit.ch
Secrétaire :	Gladys Corbaz gladys@aaeit.ch
Rédacteur :	Yves Peneveyre yves@aaeit.ch

Retour à

AAEIT-EIVD

Route de Cheseaux 1
1401 Yverdon-les-Bains
e-mail : aaeit@aaeit.ch
Internet : www.aaeit.ch

Rédaction : Yves Peneveyre

Procès-verbal de l'assemblée générale de l'AAEIT 2004

26 mars 2004

Par Gladys Corbaz

Membres présents :

16

Membres étudiants présents :

7

1. Ouverture de la séance.

La séance est menée par le président de l'association : Massimo Franco
La séance est ouverte à 19h30.

***2. Acceptation du procès verbal de l'assemblée générale 2003.**

Accepté (cf résultat des votations).

***3. Approbation de l'ordre du jour.**

Accepté (cf résultat des votations).

4. Rapport des activités de l'AAEIT en 2003.

- Présentation aux étudiants
- Assemblée générale
- Sortie fondue en octobre
- Bulletin
- Sondage
- Prix AAEIT de 500 CHF offert à Phillippe Vuadens
(Réduction du bruit pour applications vocales)

5. Propositions d'activités pour 2004.

- Présentation aux étudiants
- Assemblée générale
- Sortie d'été (grillade)
- Sortie d'automne (raclette - fondue)
- Bulletin(s)
- Enquête salaire
- Séminaire(s)
- Prix AAEIT de 500 CHF offert à Joël Jacquemet
(Aide à la confection d'horaire basée sur les méta-heuristiques)

6. Rapport du caissier pour 2003.

137 cotisations sont rentrées.

Les postes "Bulletin photocopie" et "Frais de port" ont été moins élevés que prévu car nous avons réussi à combiner les envois de cotisation et de rappel à l'envoi des bulletins.

Malgré cette diminution de charge (-1'085.65 CHF) l'estimation trop optimiste des encaissements de cotisation nous donne une différence au budget de -2'252.25 CHF ce qui nous donne une perte pour l'année 2003 de 1'166.60 CHF.

Reste comme actifs (Banque + CCP) 11'109.60 CHF

7. Rapport des vérificateurs des comptes.

Les vérificateurs des comptes proposent aux membres de décharger le caissier.

***8. Acceptation de la décharge des vérificateurs des comptes pour 2003**

La décharge est acceptée à l'unanimité (cf résultat des votations).

9. Présentation du budget 2004.

Les postes "Bulletin photocopie" et "Frais de port" ont été diminué pour cadrer dans un budget plus réaliste aux vues des rentrées des cotisations.

274 membres actifs à ce jour => 9'590 CHF comme rentrée potentiel.

Mais comme chaque année nous constatons que pas tous les membres paient leur cotisation, il a été décidé de faire un budget avec une rentrée espérée de 6'500 CHF c'est à dire ~185 membres payants.

***10. Acceptation du budget 2004.**

Le budget est accepté à l'unanimité (cf résultat des votations).

11. Admissions.

Les étudiants des classes IL2004, EIT2004, ETR2004 et ETT2004 sont acceptés comme membres étudiants

12. Nominations.

- a. Nomination d'un candidat comme représentant de volée IL2004**
Proposition de Frédéric Mauger acceptée (cf résultat des votations)
- b. Nomination d'un candidat comme second représentant de volée IL2004**
Proposition de Mark Vincent acceptée (cf résultat des votations)
- c. Nomination d'un candidat comme représentant de volée EIT2004**
Pas de représentant proposé, donc pas de votation.
- d. Nomination d'un candidat comme représentant de volée ETR2004**
Pas de représentant proposé, donc pas de votation.
- e. Nomination d'un candidat comme représentant de volée ETT2004**
Pas de représentant proposé, donc pas de votation.
- f. Proposition d'un candidat pour le poste de vérificateur des comptes**
Proposition de Christophe Brendle acceptée (cf résultat des votations)

g. Proposition d'un candidat pour le poste de deuxième vérificateur des comptes

Proposition de Michael Gingins acceptée (cf résultat des votations)

h. Proposition d'un candidat pour le poste de vérificateur des comptes suppléant

Pas de représentant proposé, donc pas de votation.

A signaler que pour l'élection des représentants de volée, un vote de consultation aux étudiants présents (normalement sans droit de vote) a été demandé et que les nominations ont été acceptées à l'unanimité.

13. Divers et propositions individuelles

- Patrick Savoy annonce qu'il compte organiser un séminaire durant l'année, les infos suivront par courrier aux membres
- Claude Evéquoz propose d'essayer de rappeler les anciens membres car certains ont peut-être envie de refaire partie de l'association mais ne savent pas comment faire. Le comité va essayer de trouver des idées dans ce sens.
- Claude Evéquoz propose de faire une séance d'information aux professeurs de l'école qui enseigne en section telecom et informatique, car il y a beaucoup de nouvelles personnes du corps enseignant qui ne connaissent pas l'association.

14. Clôture de la séance.

La séance est clôturée à 20h.30

Résultat des votations :

	Votes pour	Votes contre	Abstentions
2. Acceptation du procès verbal de l'assemblée générale 2003.	14 + 1 corres	0	2
3. Approbation de l'ordre du jour.	16 + 1 corres	0	0
8. Acceptation de la décharge des vérificateurs des comptes pour 2003	13	0	3
10. Acceptation du budget 2004.	16 + 1 corres	0	0
12.a Nomination de Frédéric Mauger comme représentant de volée IL2004	16	0	0
12.b Nomination de Mark Vincent comme représentant de volée IL2004	16	0	0
12.c Nomination d'un candidat comme représentant de volée EIT2004	---	---	---
12.d Nomination d'un candidat comme représentant de volée ETR2004	---	---	---
12.e Nomination d'un candidat comme représentant de volée ETT2004	---	---	---
12.f Proposition d'un candidat pour le poste de vérificateur des comptes	16	0	0
12.g Proposition d'un candidat pour le poste de deuxième vérificateur des comptes	16	0	0
12.h Proposition d'un candidat pour le poste de vérificateur des comptes suppléant	---	---	---

Assemblée générale 2005

Convocation

Lieu : EIVD, auditoire F01
Date : Vendredi 8 avril 2005
Horaire : 18h00 Présentation(s)
19h00 Apéritif et discussion.
19h30 Assemblée générale
20h30 Départ pour le repas

Ordre du jour

1. **Ouverture de la séance.**
2. ***Acceptation du procès-verbal de l'assemblée générale 2004.**
3. ***Approbation de l'ordre du jour.**
4. **Rapport des activités de l'AAEIT en 2004.**
5. **Proposition d'activités pour 2005**
6. **Rapport du caissier (comptes 2004)**
7. **Rapport des vérificateurs des comptes.**
8. ***Acceptation de la décharge des vérificateurs de compte pour 2004**
9. **Présentation du budget 2005**
10. ***Acceptation du budget 2005**
11. **Admission des nouveaux membres**

Tous les étudiants de l'EIVD en troisième année, section informatique et télécommunications sont admis comme membres étudiants.

Tous les anciens membres étudiants sont admis comme membres ordinaires.
12. ***Nominations**
 - a. **Proposition des représentants de volée ILa 2005**
 - b. **Proposition des représentants de volée ILb 2005**
 - c. **Proposition des représentants de volée IT 2005**
 - d. **Proposition des représentants de volée TT 2005**
 - e. **Proposition des représentants de volée TR 2005**
 - f. **Proposition de Patrick Valsecchi comme représentant de volée EI95**
 - g. **Proposition de Michael Gingins pour le poste de vérificateur des comptes**
 - h. **Proposition de Christophe Brendle pour le poste de deuxième vérificateur des comptes**
 - i. **Proposition d'un candidat pour le poste de vérificateur des comptes suppléant**
 - j. **Proposition d'un représentant pour d'autres volées**
13. **Modification des statuts**
14. ***Acceptation de la modification des statuts**
15. **Divers et propositions individuelles**

Remarque :

Les points de l'ordre du jour précédés par une * font l'objet d'un vote. Les nouveaux membres étudiants n'ont pas le droit de vote.

Vote par correspondance :

Le vote se déroule normalement à main levée durant l'assemblée générale. Il est toutefois possible de voter par correspondance aux conditions suivantes : le vote se fera avec le bulletin de vote ci-joint, le nom du membre, la date et la signature doivent y figurer. Le bulletin doit parvenir à la secrétaire deux jours avant l'assemblée générale. Il sera envoyé à l'adresse de l'association figurant sur la première page. Le nombre de votes par correspondance sera rapporté dans le procès-verbal de l'assemblée générale.

Bulletin de vote pour l'Assemblée
générale de l'AAEIT 2005

Vendredi 8 avril

Nom :

Volée :

Date :

Signature :

Objets votés

2. Acceptez-vous le procès verbal de l'assemblée générale 2004 ?
3. Acceptez-vous l'ordre du jour ?
8. Acceptez-vous la décharge des vérificateurs de compte pour 2004 ?
10. Acceptez-vous le budget 2005 ?
12.a. Proposition d'un représentant de volée ILa 2005
12.b. Proposition d'un représentant de volée ILb 2005
12.c. Proposition d'un représentant de volée IT 2005
12.d. Proposition d'un représentant de volée TT 2005
12.e. Proposition d'un représentant de volée TR 2005
12 f Acceptez-vous la proposition de Patrick Valsecchi comme représentant de volée EI95 ?
12.g. Acceptez-vous la proposition de Michael Ginging pour le poste de vérificateur des comptes ?
12.h. Acceptez-vous la proposition de Christophe Brendle pour le poste de deuxième vérificateur des comptes ?
12.i. Proposition d'un candidat pour le poste de vérificateur des comptes suppléant
12.j. Proposition d'un représentant pour d'autres volées
14 Acceptez-vous les changements proposés dans les statuts ?

Expression de l'avis

L'expression de l'avis d'un membre se fait de la manière suivante: celui qui accepte l'objet soumis dit «oui», celui qui refuse l'objet soumis dit «non», celui qui n'a pas d'avis laisse la rubrique blanche. L'expression de l'avis doit être manuscrite en regard de l'objet.

Pour les objets où il faut faire une proposition de personne, seuls les noms des personnes éligibles seront retenus. Tout autre nom sera considéré comme blanc.

Vote par correspondance

Le membre qui ne peut pas prendre part à l'assemblée générale a la possibilité de voter par correspondance. Pour ce faire, il envoie son bulletin directement à l'attention du président au moins deux jours avant l'assemblée générale à l'adresse suivante :

Gladys Corbaz
Chemin de Caudoz 11
1032 Romanel

L'avis des votants par correspondance sera transmis au moment des votations. Le nombre de votes par correspondance sera publié dans le procès verbal de l'Assemblée générale.

Nullité du vote par correspondance

Un bulletin de vote est nul s'il n'est pas nominatif, daté et signé.

Remarques

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

Repas de l'assemblée générale

Cette année, pour le repas de l'assemblée générale, nous vous proposons le restaurant "La Maison Blanche", En Calamin, 1405 Pomy/Yverdon qui nous propose le menu suivant :

Entrée	Plat principal	Dessert
Milles feuilles au deux saumon	Filet d'agneau au thym et au miel	Nougat glacé et son coulis de fruits rouge
OU	Tagiatelles antiboide Petit ragôut de légumes nicois	OU
Saladine de canard fumé aux figes	OU	duo de mousse au chocolat
	Médailles de boeuf au Pinot Gallettes de maïs Petit panier du primeur	

Prix : CHF 36.--

L'AAEIT offre le repas aux membres étudiants qui assistent à l'assemblée générale. Les boissons sont en supplément.

Les personnes pour lesquelles le menu ne conviendrait pas du tout peuvent convenir d'un arrangement, à condition qu'elles le fassent savoir le plus tôt possible à l'adresse e-mail de Gladys.

Inscriptions

Vous êtes prié de vous inscrire pour le repas en indiquant le nombre de personnes ainsi que les différents plats que vous souhaitez **avant le 25 mars 2005**, soit:

- Par e-mail à gladys@aaeit.ch
- Par écrit à l'adresse :

Gladys Corbaz
Chemin de Caudoz 11
1032 Romanel

Comptes 2004

Par Hoai-Thang Trinh

2004 Budget 2004

ACTIFS

Caisse	1'021.10
Compte CCP	5'906.30
Compte BCV	5'217.90
Actifs transitoires	-150

Total ACTIFS	11'995.30
---------------------	------------------

PASSIFS

Bénéfice ou perte reportée	-11'109.60
----------------------------	------------

Total PASSIFS	-11'109.60
----------------------	-------------------

Profit	885.70
---------------	---------------

CHARGES

Soupe du Comité	1'200.00	1'200.00
Assemblée du comité	291.10	300.00
Promotion et représentation	614.75	700.00
Assemblée générale	1'049.35	1'200.00
Sorties	971.55	1'500.00
Bulletins, flash, photocopies	923.15	600.00
Frais de Port	918.90	400.00
Internet	119.70	350.00
Séminaire		
Frais généraux	305.55	300.00
Cotisations impayées		
Impôts anticipé		

Total CHARGES	6'394.05	6'550.00
----------------------	-----------------	-----------------

RECETTES

Encaissement cotisations	-7'250.00	-6'500.00
Séminaire		
Dons	-10.00	
Intérêts	-19.75	-50.00

Total RECETTES	-7'279.75	-6'550.00
-----------------------	------------------	------------------

Profit	885.70
---------------	---------------

Budget 2005

Par Hoai-Thang Trinh

	Budget 2005	Budget 2004
CHARGES		
Soupeé du Comité	1'200.00	1'200.00
Assemblée du comité	300.00	300.00
Promotion et représentation	700.00	700.00
Assemblée générale	1'200.00	1'200.00
Sorties	1'500.00	1'500.00
Bulletins, flash, photocopies	900.00	600.00
Frais de Port	900.00	400.00
Internet	100.00	350.00
Séminaire		
Frais généraux	300.00	300.00
Cotisations impayées		
Impôts anticipé		
Total CHARGES	7'100.00	6'550.00
RECETTES		
Encaissement cotisations	7'100.00	6'500.00
Séminaire		
Dons		
Intérêts		50.00
Total RECETTES	7'100.00	6'550.00
Profit	0.00	

Assemblée générale : Révision des statuts

Lors de l'assemblée générale, vous devrez vous prononcer sur la révision des statuts de l'AAEIT. Cette révision est devenue nécessaire afin de les adapter au nom de l'association ainsi qu'à celui de l'EIVD. Pour vous permettre de vous prononcer, nous vous transmettons les différences entre les anciens et les nouveaux statuts de l'AAEIT. Pour un exemplaire complet des anciens statuts, nous vous prions de vous rendre sur le site de l'association : <http://www.aaeit.ch> rubrique Association.

Sitôt acceptés, les nouveaux statuts seront aussi mis à disposition des membres sur le site. Néanmoins, les membres intéressés par une version imprimée pourront en retirer un exemplaire lors de l'assemblée générale de l'AAEIT.

Anciens statuts	Modifications soumises au vote lors de l'Assemblée Générale du 8 avril 2005
Statuts de l'Association des Anciens Étudiants en Informatique de l'École d'Ingénieurs de l'État de Vaud, AAEI	Statuts de l'Association des Anciens Étudiants en Informatique <i>et télécommunication</i> de l'École d'Ingénieurs <i>du canton de Vaud, AAEIT</i>
<p>1 Dénomination, buts et moyens 1.1 Dénomination et forme juridique</p> <p>Sous la dénomination: Association des anciens étudiants en informatique de l'École d'ingénieurs de l'État de Vaud, AAEI, a été constitué en 1983 une association au sens des an. 60 et ss du CCS. Elle a son siège social à l'EINEV à Yverdon.</p> <p style="text-align: center;">AAEI-EINEV Rte de Cheseaux 1 Case Postale 587 CH-1401 Yverdon-les-Bains</p>	<p>1 Dénomination, buts et moyens 1.1 Dénomination et forme juridique</p> <p>Sous la dénomination: Association des anciens étudiants en informatique <i>et télécommunication</i> de l'École d'ingénieurs <i>du canton de Vaud, AAEIT</i>, a été constitué en 1983 une association au sens des an. 60 et ss du CCS. Elle a son siège social à l'<i>EIVD</i> à Yverdon.</p> <p style="text-align: center;"><i>AAEIT- EIVD</i> Rte de Cheseaux 1 Case Postale 587 CH-1401 Yverdon-les-Bains</p>

<p>1.2 Buts de l'association</p> <p>L'Association des anciens étudiants en informatique de l'École d'ingénieurs de l'État de Vaud, AAEI, est une association professionnelle d'ingénieurs.</p> <p>L'AAEI est neutre en matière politique et confessionnelle et cherche à atteindre dans la mesure de ses possibilités les buts suivants :</p> <p>Unir par des relations amicales les membres.</p> <p>Informier régulièrement les membres au moyen de la parution périodique d'un bulletin relatant les activités de l'association ainsi que les nouvelles importantes dans la profession.</p> <p>Renseigner les jeunes diplômés sur les conditions de travail dans les entreprises employant des membres de l'association.</p> <p>Informier les membres sur les places de travail disponibles connues par les membres.</p> <p>Promouvoir des activités liées au domaine professionnel (séminaires, visites, cours, etc.)</p> <p>Collaborer avec d'autres organisations en vue d'atteindre des buts communs.</p>	<p>1.2 Buts de l'association</p> <p>L'Association des anciens étudiants en informatique <i>et télécommunication</i> de l'École d'ingénieurs de l'État de Vaud, AAEIT, est une association professionnelle d'ingénieurs.</p> <p>L'AAEIT est neutre en matière politique et confessionnelle et cherche à atteindre dans la mesure de ses possibilités les buts suivants :</p> <p>Unir par des relations amicales les membres.</p> <p>Informier régulièrement les membres au moyen de la parution périodique d'un bulletin relatant les activités de l'association ainsi que les nouvelles importantes dans la profession.</p> <p>Renseigner les jeunes diplômés sur les conditions de travail dans les entreprises employant des membres de l'association.</p> <p>Informier les membres sur les places de travail disponibles connues par les membres.</p> <p>Promouvoir des activités liées au domaine professionnel (séminaires, visites, cours, etc.)</p> <p>Collaborer avec d'autres organisations en vue d'atteindre des buts communs.</p>
<p>2.2 Membres ordinaires</p> <p>2.2.1 Admission</p> <p>Peut être membre ordinaire tout ancien étudiant diplômé de la section d'informatique de l'EINEV qui paie sa cotisation.</p>	<p>2.2 Membres ordinaires</p> <p>2.2.1 Admission</p> <p>Peut être membre ordinaire tout ancien étudiant diplômé de la section d'informatique <i>et de télécommunication</i> de l'EIVD qui paie sa cotisation.</p>
<p>2.3 Membres amis</p> <p>2.3.1 Admission</p> <p>Peut être membre amis tout ancien étudiant diplômé de l'EINEV excepté la section d'informatique, le corps enseignant de l'EINEV, les collaborateurs techniques de l'EINEV et toute personne qui s'intéresse à l'informatique et qui peut justifier de compétences et d'une culture générale équivalente à celle des membres ordinaires.</p> <p>Toute demande d'admission doit être</p>	<p>2.3 Membres amis</p> <p>2.3.1 Admission</p> <p>Peut être membre amis tout ancien étudiant diplômé de l'EIVD excepté <i>ceux des filières informatique ou télécommunication</i>, le corps enseignant de l'EIVD, les collaborateurs techniques de l'EIVD et toute personne qui s'intéresse à l'informatique et qui peut justifier de compétences et d'une culture générale équivalente à celle des membres ordinaires.</p> <p>Toute demande d'admission doit être soumise par écrit au Comité exécutif accompagnée par le parrainage de deux membres ordinaires. Un</p>

<p>soumise par écrit au Comité exécutif accompagnée par le parrainage de deux membres ordinaires. Un parrain présentera le candidat à l'Assemblée générale. Le candidat sera admis après votation des membres présents.</p>	<p>parrain présentera le candidat à l'Assemblée générale. Le candidat sera admis après votation des membres présents.</p>
<p>2.4 Membres étudiants 2.4.1 Admission</p> <p>Sont membres étudiants tous les étudiants de dernière année de la section informatique de l'EINEV. Les étudiants sont admis dès le début de l'année académique et jusqu'à la fin de la période de diplôme.</p>	<p>2.4 Membres étudiants 2.4.1 Admission</p> <p>Sont membres étudiants tous les étudiants de dernière année <i>des filières informatique ou télécommunication</i> de l'EIVD. Les étudiants sont admis dès le début de l'année académique et jusqu'à la fin de la période de diplôme.</p>
<p>2.7 Démission</p> <p>La démission d'un membre doit être adressée personnellement et par écrit au Comité exécutif La démission ne peut être donnée que pour la fin de l'exercice comptable, au moins un mois à l'avance. Selon la loi (art. 73 du CCS) les démissionnaires restent redevables des cotisations échues. Le président, le caissier et le secrétaire ne peuvent démissionner que pour la fin de l'exercice comptable, moyennant un préavis minimum de trois mois.</p>	<p>2.7 Démission</p> <p>La démission d'un membre doit être adressée personnellement, <i>par écrit ou par e-mail</i> au Comité exécutif La démission ne peut être donnée que pour la fin de l'exercice comptable, au moins un mois à l'avance. Selon la loi (art. 73 du CCS) les démissionnaires restent redevables des cotisations échues. Le président, le caissier et le secrétaire ne peuvent démissionner que pour la fin de l'exercice comptable, moyennant un préavis minimum de trois mois.</p>
<p>4 Organes 4.1 Définition</p> <p>Les organes sont des entités qui accomplissent une fonction particulière avec une certaine autonomie dans le but de la pérennité de l'association. Les organes de l'AAEI sont :</p> <ul style="list-style-type: none"> • L'Assemblée générale. • Le Comité exécutif • Les Commissions permanentes. • Les Commissions temporaires. • Le bulletin. 	<p>4 Organes 4.1 Définition</p> <p>Les organes sont des entités qui accomplissent une fonction particulière avec une certaine autonomie dans le but de la pérennité de l'association. Les organes de L'AAEIT sont :</p> <ul style="list-style-type: none"> • L'Assemblée générale. • Le Comité exécutif • Les Commissions permanentes. • Les Commissions temporaires. • Le bulletin.
<p>5.1.2 Composition</p> <p>Elles sont composées d'un responsable et d'un ou plusieurs membres. Une Commission permanente est élue par l'Assemblée</p>	<p>5.1.2 Composition</p> <p>Elles sont composées d'un responsable et d'un ou plusieurs membres. Une Commission permanente est élue par l'Assemblée générale.</p>

<p>générale. Les membres peuvent se faire assister par d'autres personnes.</p>	<p><i>Elles doivent exister de manière durable.</i> Les membres peuvent se faire assister par d'autres personnes.</p>
<p>7 Dispositions finales 7.1 Dissolution de l'association</p> <p>La dissolution peut être demandée par un cinquième au moins des membres. La dissolution ne peut être décidée que lors d'une Assemblée générale; Elle doit donc figurer à l'ordre du jour. La dissolution est acceptée si les deux tiers des membres votants acceptent la dissolution. Si la dissolution est décidée, la liquidation a lieu par le soin des membres du Comité exécutif à moins que l'Assemblée générale ne désigne des liquidateurs. Les fonds et le matériel de l'association seront remis à l'EINEV à l'intention d'une nouvelle association à but similaire.</p>	<p>7 Dispositions finales 7.1 Dissolution de l'association</p> <p>La dissolution peut être demandée par un cinquième au moins des membres. La dissolution ne peut être décidée que lors d'une Assemblée générale; Elle doit donc figurer à l'ordre du jour. La dissolution est acceptée si les deux tiers des membres votants acceptent la dissolution. Si la dissolution est décidée, la liquidation a lieu par le soin des membres du Comité exécutif à moins que l'Assemblée générale ne désigne des liquidateurs. Les fonds et le matériel de l'association seront remis à l'<i>EIVD</i> à l'intention d'une nouvelle association à but similaire.</p>
<p>7.2 Ratification des statuts</p> <p>Les présents statuts sont ratifiés par l'Assemblée générale tenue le 18 juin 1993. Ils entrent en vigueur immédiatement et remplacent tous les statuts antérieurs.</p>	<p>7.2 Ratification des statuts</p> <p>Les présents statuts sont ratifiés par l'Assemblée générale tenue le <i>8 avril 2005</i>. Ils entrent en vigueur immédiatement et remplacent tous les statuts antérieurs.</p>
<p>9 Historique</p> <p>Rédigés et approuvés à l'assemblée générale du 18 juin 1993.</p> <p>Annexes : Cotisations et tarifs de publication dans le bulletin.</p>	<p>9 Historique</p> <p>Rédigés et approuvés à l'assemblée générale du <i>8 avril 2005</i>.</p> <p>Annexes : Cotisations et tarifs de publication dans le bulletin.</p>

Présentation de l'Assemblée générale : Lauréat du prix AAEIT 2005

La cinématique embarquée au cœur des contrôleurs *Implémentation des algorithmes de cinématique directe et inverse dans les contrôleurs PMAC de robots industriels*

Othmar John

Dans les domaines tels que la robotique [1], l'animation virtuelle sur ordinateur ou encore tous les domaines nécessitant un asservissement d'un système dans l'espace, il est nécessaire de positionner précisément l'extrémité du mécanisme puis, de retrouver par la suite les coordonnées de l'extrémité dudit système.

En robotique, afin de permettre à l'opérateur de programmer la trajectoire du système contrôlé, il est nécessaire que le robot sache comment il doit se mouvoir pour se rendre au point imposé. Le contrôleur est chargé d'interpréter les coordonnées de l'utilisateur et de traduire celles-ci en coordonnées articulaires du robot. C'est le principe même de la cinématique. Les équations de cinématique modélisant le comportement des robots sont soit des équations liées aux contraintes des articulations (robot série), soit des équations de fermeture de boucle (robot parallèle). Dans les deux cas, ces équations comportent une description mathématique découlant des relations trigonométriques. De part leur nature, des relations fortement non linéaires sont obtenues, pouvant poser des problèmes complexes quant à leur résolution.

La cinématique des robots a été étudiée sous des approches différentes. La plupart s'appuient sur des résultats antérieurs utilisés pour l'étude des mécanismes ou sur des outils mathématiques plus généraux.

La cinématique

La cinématique joue un rôle capital dans la description des mouvements des robots industriels dans l'espace. Par définition, il s'agit de l'étude des systèmes mécaniques à chaque instant t du point de vue de leur

position et de leur mouvement dans l'espace, ceci indépendamment des causes engendrant ces mouvements. La cinématique est un ensemble d'équations définissant la position et le mouvement d'un système physique tel que, par exemple, le bras d'un robot anthropomorphe.

Quel que soit le domaine étudié, le problème de la cinématique est divisé en deux : la cinématique directe (Forward Kinematics) et la cinématique inverse (Inverse Kinematics). La cinématique directe et inverse permet donc de faire le pont entre la position de l'extrémité du système (par exemple l'outil) et l'action nécessaire sur les axes ou les moteurs afin d'atteindre ce point.

Delta Tau Data Systems, Inc.

L'entreprise Delta Tau Data Systems, Inc. est spécialisée dans les contrôleurs de mouvements multi-axes. Ces contrôleurs sont à la fois performants et parfaitement adaptés aux applications les plus diverses. La maison mère est basée aux Etats-Unis, à Chatsworth dans la banlieue de Los Angeles (CA). La compagnie a été fondée en 1976 et leur premier contrôleur commercialisé en 1981. Delta Tau Data Systems, Inc. fait partie des entreprises leader dans le domaine des contrôleurs à axes multiples. Elle est représentée mondialement et notamment en Europe au travers de sa filiale suisse basée à Neuhausen.

Delta Tau Europa AG Tel: +41-52-633-0210
Gewerbstrasse 8 Fax: +41-52-625-4482
CH-8212 Neuhausen dteuropa@deltatau.com
Switzerland www.deltatau.com

La cinématique directe correspond à l'ensemble des relations mathématiques liant l'état actuel du robot ou de la machine (état défini par la position de ses axes ou de ses articulations) au point visé par l'extrémité de son outil ou de son préhenseur (voir figure 1a). La cinématique directe est utilisée lors de l'initialisation du système de contrôle afin de définir la position et l'orientation de l'extrémité du robot (ou de l'outil) asservi.

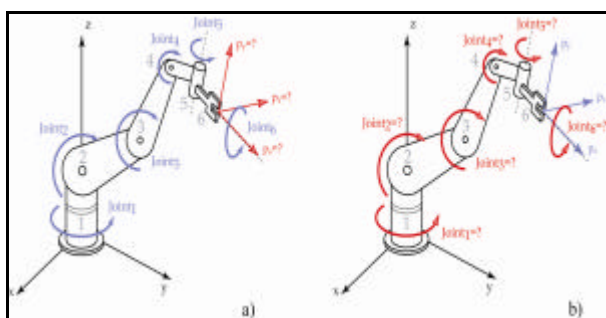


Figure 1 : Définition de la cinématique directe a) et inverse b)

La cinématique inverse est, quant à elle, l'ensemble des relations mathématiques liant un point de l'espace donné par la position et l'orientation de l'extrémité du robot, aux valeurs articulaires que devrait avoir le système pour atteindre ce point (voir figure 1b). Le problème de la cinématique inverse est plus délicat que celui de la cinématique directe. En effet, la cinématique inverse est soumise à la problématique de configurations multiples. A savoir, pour un point donné par la position et l'orientation de l'extrémité du système, plusieurs configurations sont généralement possibles. De plus, un robot peut perdre un ou plusieurs degrés de liberté suivant sa configuration.

Le contrôleur d'axes

Un contrôleur d'axes (Motion Controller) est un système d'asservissement de moteurs ou plus généralement d'axes. Les quatre lettres format l'abréviation PMAC correspondent à Programmable Multi Axis Controller ; un contrôleur Turbo PMAC est illustré en figure 2. Un contrôleur peut travailler en boucle fermée ou en boucle

ouverte dans le cas d'un moteur pas-à-pas par exemple. Dans le cas d'un asservissement en boucle fermée, le contrôleur reçoit une consigne et à l'aide d'un retour d'informations (fermeture de boucle) il asservit l'axe. Le retour se fait généralement par le biais d'un capteur d'état du système (capteur de position).

L'information de fermeture de boucle est traitée par un régulateur, le plus généralement un régulateur proportionnel intégral dérivé (PID). A l'entrée d'un PID, la différence instantanée entre la consigne et la mesure donne l'erreur (voir figure 3). Ensuite le régulateur PID génère un signal de commande à partir du signal d'erreur précédemment évalué. Le signal de commande est traité par les trois opérations précitées. Dans les contrôleurs PMAC, chacun des 32 axes gérés simultanément a un régulateur PID dédié. Sans détailler chacune des composantes, le principe de régulation PID va permettre de stabiliser un moteur afin de générer les équations de mouvements. Les équations de mouvements correspondent aux graphes représentant le comportement du moteur en fonction du temps (accélération, vitesse et position).

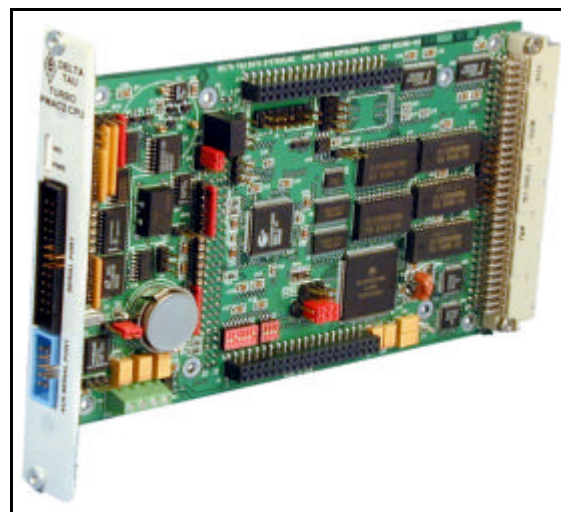


Figure 2 : Vue d'un contrôleur Turbo PMAC2 3U

Les régulateurs PID assignés à chaque axe peuvent être paramétrés automatiquement à l'aide de logiciels dédiés aux contrôleurs de Delta Tau Data Systems, Inc., ceci afin d'éviter un comportement indésirable : vibrations des axes, réaction disproportionnée à une contrainte mécanique, arrêt brusque des moteurs, etc. Une particularité importante des contrôleurs Turbo PMAC consiste en l'intégration au cœur de leur architecture d'une partie entièrement programmable. Cet espace est destiné à accueillir les algorithmes de cinématique pour les configurations spécifiques à l'application de l'utilisateur.

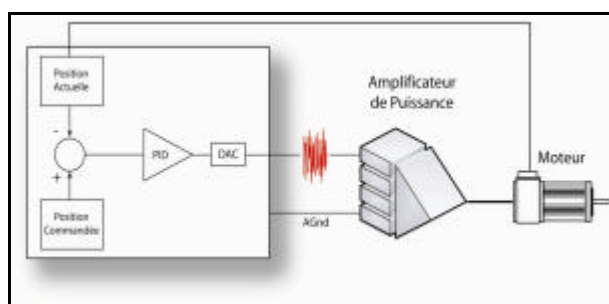


Figure 3 : Illustration de la régulation pour un moteur asservi

Un atout majeur de cette configuration consiste en la possibilité d'avoir l'entier des fonctions à disposition déjà implémentées dans le contrôleur tels que l'algorithme d'interpolation linéaire et circulaire, régulateur PID, lookahead, etc. La rapidité d'exécution de la cinématique est un autre avantage. Cet espace mémoire est divisé en deux et est disponible pour chaque système de coordonnées. La moitié de cet espace est attribué à la cinématique directe (Forward Sub-Routine) et l'autre à la cinématique inverse (Inverse Sub-Routine). L'essence même du travail en vue de développer un système dédié à une application spécifique consiste à implémenter les deux sous-routines.

Méthodologie suivie

Afin de pouvoir implémenter les algorithmes de cinématique au cœur d'un contrôleur, il convient en tout premier lieu

de dériver les équations du système à asservir. Ceci n'est possible que si le système observé est décrit dans un formalisme mathématique. De ce fait, il convient de suivre les étapes suivantes : 1) mettre en équations le système contrôlé 2) calculer la matrice du bras (dans le contexte d'une chaîne articulée) 3) dériver les relations de la cinématique directe et inverse 4) implémenter ces équations dans le contrôleur Turbo PMAC.

Références

- [1] Othmar John, *Forward and Inverse Kinematics Programs For Robots, In Delta Tau's PMAC Motion Language*, Travail de diplôme EIVD, Yverdon-les-Bains, 2004
- [2] Jean-Daniel Dessimoz, *Commande des robots et des systèmes automatisés, Robotique et Automatisation*, EIVD, Yverdon-les-Bains, 2003

Résultats de l'enquête salaire 2004

Par Gladys Corbaz

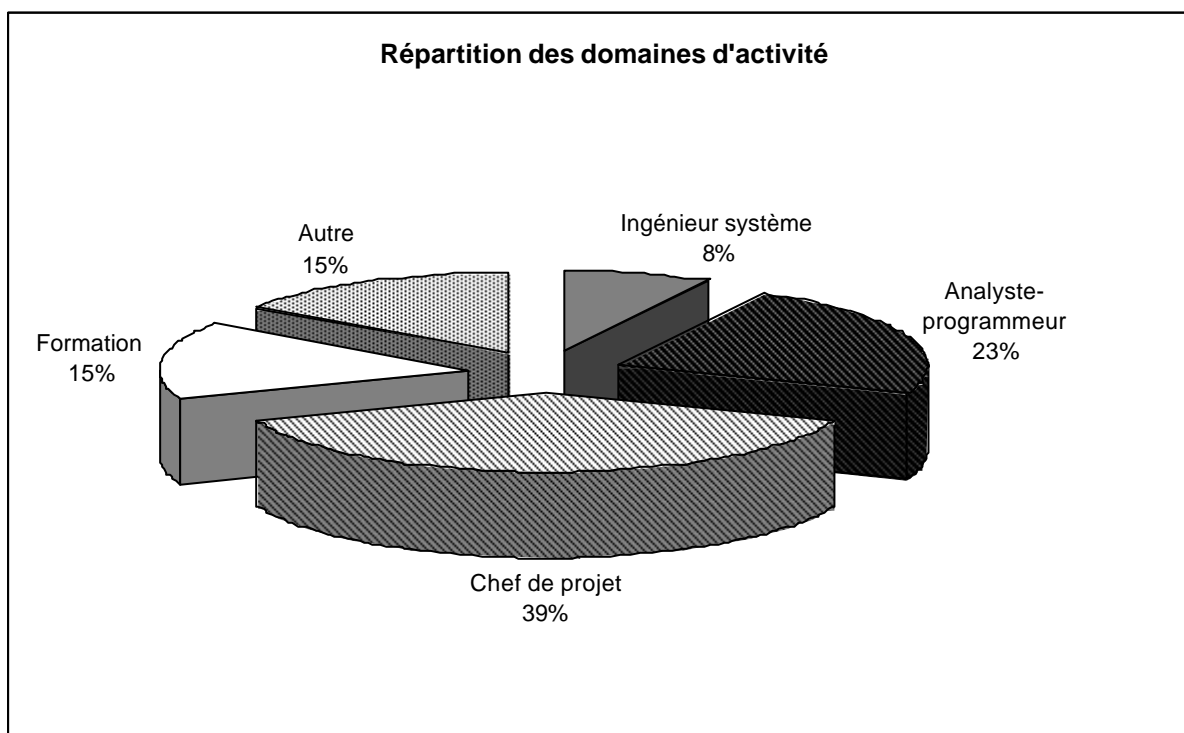
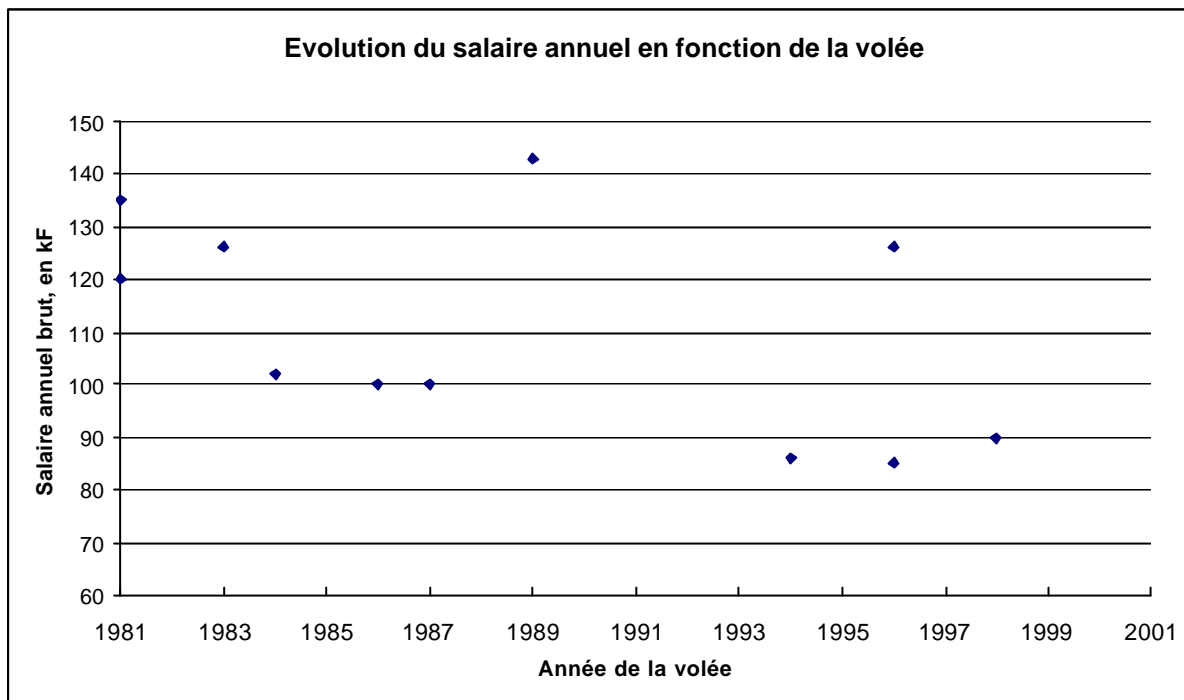
Malgré le peu de réponses que nous avons reçues, nous avons tiré quelques résultats de l'enquête salaire de cette année. Bien entendu, nous ne pouvons pas en déduire de conclusions bien élaborées.

Néanmoins, nous vous livrons les résultats sous forme de tableau dans lequel nous avons reporté toutes les réponses individuelles, soit les 13 coupons retournés. Ensuite, un graphique fournissant l'évolution du salaire annuel en fonction de l'année de la volée. Dans ce graphique, les points correspondent aux réponses individuelles, permettant de voir la fourchette dans laquelle se trouve le revenu annuel de cette volée.

Enfin, le diagramme en camembert donne la répartition entre les différents postes occupés dans le domaine de l'informatique et des télécommunications.

Légende	
Lettre	Type d'avantage
a	Assurance maladie
b	Prime
c	Voiture
d	Participation au capital (action)
e	Repas
f	Frais de déplacement
g	Souplesse de travail Loisir (abonnement fitness, revue)
h	Abonnement internet, mobile
j	Autre

Volée	Situation	Région d'activité	Effectif de l'entreprise	Domaine d'activité	Fonction	Cadre	Chômage durant l'année	Durée de l'entreprise en années	Salaire annuel brut, en millier de francs	Jours de vacances	Nombres d'heures hebdomadaires effectives	Estimation des avantages, en millier de francs	Types d'avantages
1986	Salarié	Suisse romande	21-100	Société de services	Analyste-programmeur	Non	Non	2	85	20	42.5	1	g
1987	Salarié	Suisse romande	21-100	Société de services	Formation	Non	Non	2	100	20	35	8	f b, g, i
1988	Salarié	Suisse romande	<20	Société de services	Chef de projet	Non	Non	1	90	20	45		c, e, f, i
1986	Indépendant	Suisse romande	<20	Société de services	Chef de projet	Oui	Non	19	100	30	48	16	a, b, e, g, j
1981	Salarié	Suisse romande	>100	Autre	Chef de projet	Oui	Non	4	135	25	41		f, g
1981	Salarié	Suisse romande	>100	Administration	Chef de projet	Oui	Non	10	120	30	48		g, h
2003	Salarié	Suisse romande	21-100	Société de services	Autre	Non	Non	0.5	48	20	42.5		c, g, i
2002	Salarié	Suisse romande	>100	Industrie	Ingénieur système	Non	Non	1.5	78	20	45		g, j
1984	Salarié	Suisse romande	>100	Administration	Formation	Non	Non	3	102	25	41		b, d, g
1984	Salarié	Suisse romande	21-100	Industrie	Analyste-programmeur	Non	Non	5	86	25	42	12	c, e, i
1983	Salarié	Autre	>100	Société de services	Chef de projet	Non	Non	9	126	25	-	>40	a, b, c, d, e, f, g, i
1989	Salarié	Suisse romande	>100	Autre	Autre	Oui	Non	14	143	25	50		e, g, i
1996	Salarié	Suisse allemande	>100	Industrie	Analyste-programmeur	Oui	Non	3	126	25	44	2	



Séminaire sur la sécurité des produits Microsoft

Par Patrick Savoy

Séminaire sur la Sécurité des produits Microsoft (Serveur et Workstation)

Séminaire organisé par l'AAEIT

Programme :

09h00	Introduction.
09h15	Impact et coût des intrusions.
10h00	Pause.
10h15	Les couches de sécurité (stratégique, Firewall, réseaux).
12h30	Repas.
14h00	Réseaux interne, Wifi, GPO, serveurs, applications et cryptages.
15h15	Pause.
15h30	Nouveaux outils.
16h30	Discussion.

Lieu : École d'Ingénieurs du canton de Vaud, Route de Cheseaux 1, 1401 Yverdon-les-Bains.

Date : Vendredi 8 avril 2005 de 09h00 à 16h30.

Finance d'inscription :

- Fr. 0.-- pour les étudiants de l'EIVD. (le repas est à votre charge).
- Fr. 150.-- pour les professeurs, les membres AAEIT, SISR, GITI.
- Fr. 250.-- pour les non membres.

Responsable de l'organisation : Savoy Patrick.

Bulletin d'inscription à retourner au plus tard le 31 mars 2005.

AAEIT - EIVD

Rte de Cheseaux 1

1401 Yverdon-les-Bains

aaeit@aaeit.ch ou savoy_computer@compuserve.com

Nom : _____ Prénom : _____

Entreprise : _____ Adresse prof : _____

Tél. prof : _____

Veillez m'envoyer une facture oui non

Je verse la somme de fr. _____ au CCP 10-21658-3

Séminaires techniques de fin de journée

Par Patrick Savoy



NEWSLETTER Mars 2005

Séminaires techniques en fin de journée

Afin de vous tenir toujours informé des actualités du monde informatique, IntegrYS SA vous propose de suivre des séminaires techniques de 18h00 à 20h00, pour vous présenter des sujets d'actualité.

Prochain thème : « **Détection d'intrusions** » - **mercredi 20 avril 2005**

Animé par M. Patrick Savoy, ingénieur HES diplômé

Finance d'inscription : CHF 80.00 (prix spécial **pour membres AAEIT** : CHF 50.00)

Inscription par tél. au 022 731 92 60 ou par e-mail : info@integrYS.info

Nouveautés : workshops

IntegrYS SA met en place de nouvelles formations de courte durée axées sur les domaines de la sécurité internet, l'audit des ressources, la lutte anti-spam, etc..

Consultez notre site <http://www.integrYS.info>

Copyright 2004 IntegrYS SA

Agenda

4 avril	Présentation de l'AAEIT aux étudiants
4 avril	Assemblée de comité
8 avril	Séminaire sur la sécurité des produits Microsoft
8 avril	Assemblée générale
2 mai	Assemblée de comité
4 juin	Sortie d'été
6 juin	Assemblée de comité
5 septembre	Assemblée de comité
3 octobre	Assemblée de comité
7 novembre	Assemblée de comité
5 décembre	Assemblée de comité