

AIP PRIMECA toulousain, 2 sites



Atelier Inter-Etablissements de Productique, Pôle de Ressources
Informatique pour la MÉCANIQUE

<https://www.aip-primeca-occitanie.fr/>

Année : 2021 - 2022

Quelle appli/quelle salle sous Windows 10 ?	Belle Ile	Bréhat	Embiez
Environnement Bureautique :			
Notepad++ - LibreOffice - Microsoft Office Access 2007	v	v	v
Virtualisation			
Docker Desktop 3.5.2 (avec wsl) - Vmware Workstation Player 16.1.2	v	v	v
VirtualBox 6.1.22 (image Ubuntu 18.04 LTS et/ou 20.04 LTS)	18.04	18.04	18.04 & 20.04
Environnement de développement :			
Java : JRE - JDK - Eclipse Neon 3 - Node.js	v	v	v
Python : LPSolve	v + Spyder	v	v
Objets électroniques interactifs : Arduino	v	v	v
Modélisation Objet 2D/3D : Unity 3D	v	v	v
Gestion de projet : Microsoft Office Project 2007	v	v	v
Description fonctionnelle : BOUML	v	v	v
Outils dédiés - Métier			
Gestion de production : Arena	v	v	v
Développement calcul numérique : Matlab R2019a	v	v	v
Outil de statistiques : R	v	v	v
Outil traitement d'images et signal : Aphelion	v	v	v
Outil ERP + Suite décisionnelle : SAP 7.70 et Busines Object	v	v	v

Quelle appli/quelle salle sous Windows 10 ?	Groix	Porquerolles (Master)
Environnement Bureautique :		
Notepad++ - LibreOffice - Microsoft Office Access 2007	v	v
Virtualisation		
VirtualBox 6.1.22 (Ubuntu 18.04 LTS et 20.04 LTS)	18.04 et 20.04	18.04 et 20.04
Docker Desktop 3.5.2 (avec wsl) - Vmware Workstation Player 16.1.22	v	v
Environnement de développement :		
Java : JRE - JDK - Eclipse Neon 3 - Node.js	v	v
Python : LPSolve	v	v
Objets électroniques interactifs : Arduino	v	v
Modélisation Objet 2D/3D : Unity 3D	v	v
Gestion de projet : Microsoft Office Project 2007	v	v
Description fonctionnelle : BOUML	v	v
Outils dédiés - Métier		
Gestion de production : Arena	v	v
Développement calcul numérique : Matlab R2019a	v	v
Outil de statistiques : R	v	v
Outil traitement d'images et signal : Aphelion	v	v
Outil ERP + Suite décisionnelle : SAP 7.70 et Busines Object	v	x
Outils dédiés - Robots		
Env simulation cellule : VREP	v	v
Robots Kuka & Staubli : KukaSimPro et SRS_Staubli	v	v
Env. simulation robot : RobotDK	v	v
Automates Schneider : UNITY_PRO	v	v

Quelle appli/quelle salle sous Windows 7 ?	Yeu	Oléron	Porquerolles
Environnement Bureautique :			
Notepad++	v	v	v
Pack Office 2007	v	v	v
Environnement de développement :			
Java : JRE - JDK - Eclipse Neon 3 - Node.js	v	v	v
Python :	v	v	v
Objets électroniques interactifs : Arduino	v	v	x
Modélisation Objet 2D/3D : Unity 3D	v	v	v
Gestion de projet : Microsoft Office Project 2007	v	v	v
Outils dédiés - Métiers			
Gestion de production : Arena	v	v	v
Développement calcul numérique : Matlab	R2019a	R2017a	R2019a
Outil de statistiques : R	v	v	v
Outil traitement d'images et signal : Aphelion	v	v	x
Outil ERP + Suite décisionnelle : SAP et SAP Busines Object 7.50	v	v	x
Outil traitement de la parole : Optimtalk	v	v	x
Outils dédiés - Robots			
Env simulation cellule : Vrep	x	x	v
Robots Kuka & Staubli : KukaSimPro et SRS_Staubli	x	x	v
Automates Schneider : Unity_Pro	x	x	v
Env. simulation robot : RoboDK	x	x	v
Virtualisation			
Vmware Workstation Player 15.5	x	x	v

Quelle appli/quelle salle sous Ubuntu 18.04 LTS et 20.04 LTS (avec Virtualbox) ?	Bréhat - Belle Ile	Groix - Embiez	
	Ubuntu 18	Ubuntu 18	Ubuntu 20
Environnements de développement			
C++ : cmake - emacs - gcc - g++	v	v	v
Java : Java Developpement Kit	v	v	v
Python : LpSolve	v	v	v
Prog. sous contrainte / IHM : NumberJack	v	v	v
Prog non linéaire : Jupyter avec Python/Python3	v	v	v
Traitement d'images temps réel : opencv	v	v	v
Traitement images points : Cloudcompare	v	v	v
Editeur audio : Wavesurfer	v	v	x
Modélisation 3D graphique : Blender	v	v	v
Machine learning : python3	v	v	v
Simulation robotique : pybullet	v	v	v
Outils dédiés - Métiers			
Statistiques : R (3.4)	v	v	v
ROS	Melodic	Melodic	Noetic

Quelle appli/quelle salle sous Ubuntu 16.04 LTS et 18.04 LTS (en Dual-boot) ?	Porquerolles	Yeu	Oléron
	Ubuntu 18	Ubuntu 16	Ubuntu 16
Environnement de développement :			
C++ : cmake - emacs - gcc - g++	v	v	v
Java : Java Developpement Kit	v	v	v
Python : LpSolve	v	v	v
Prog. sous contrainte / IHM : NumberJack	v	v	v
Prog. non linéaire : Jupyter avec Python/Python3	v	v	v
Traitement d'images temps réel : opencv	v	v	v
Traitement images points : Cloudcompare	v	v	v
Editeur audio : Wavesurfer	v	v	v
Modélisation 3D graphique : Blender	v	v	v
Outils dédiés - Métiers			
Traitement de la parole : HTK	v	v	v
Statistiques : R	v	v	v
ROS	Melodic	x	x
Env. simulation cellule : Coppelia Robotics - projetEtudiant2020	v	x	x