

RECHERCHE EFFICACE D'INFORMATION (INF1040)

Automne 2023



1

OBJECTIFS

- Appliquer une **méthode efficace** de recherche documentaire lors de la réalisation de vos travaux
- Identifier et utiliser des **ressources documentaires** utiles à la réalisation de vos travaux
- Comprendre la notion **d'intégrité intellectuelle**

BARÈME DE CORRECTION

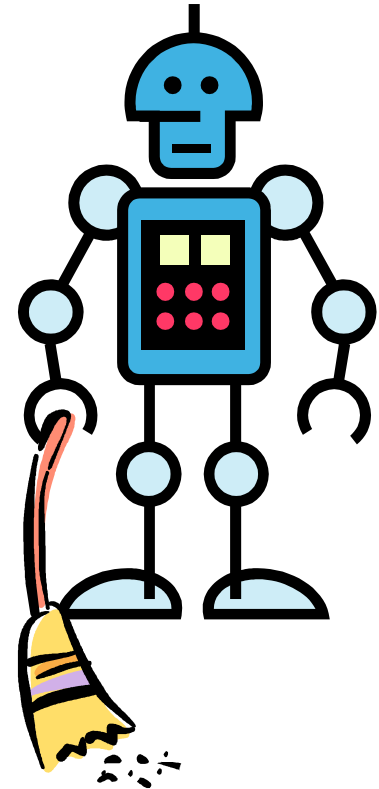
Contenu: observations (0.75 point)	
structure et organisation (clarté des idées)	/0.25
logique du rapport (succession des idées)	/0.25
diversité des observations, qualité des arguments	/0.25
Contenu: discussion (0.75 point)	
qualité de synthèse	/0.25
approfondissement	/0.25
opinion et justification	/0.25
Références (0.5 point)	
qualité et diversité des références (recherche rigoureuse, <u>wikipedia ne compte pas</u>)	/0.25
format références (conformité aux règles IEEE)	/0.25
Présentation (0.5 point)	
qualité de la langue	/0.25
orthographe et ponctuation, format rapport	/0.25
Total	/2.5

SI ON VOUS DEMANDE DE TROUVER DE L'INFORMATION SUR...

...un robot responsable
des tâches ménagères...

...quels termes utiliseriez-vous
pour cette recherche?

...quelle ressource consulteriez-
vous?



RECHERCHE DOCUMENTAIRE

Pour trouver d'autres termes intéressants pour votre recherche, vous pouvez, entre autres, répondre aux questions suivantes:

- Existe-t-il un **nom** pour désigner ce type de robot?
- Quelle(s) **action(s)** votre robot devra-t-il accomplir?
- Quelles sont les **contraintes** du projet?

Ex. : Source(s) d'énergie employée(s)

RECHERCHE DOCUMENTAIRE

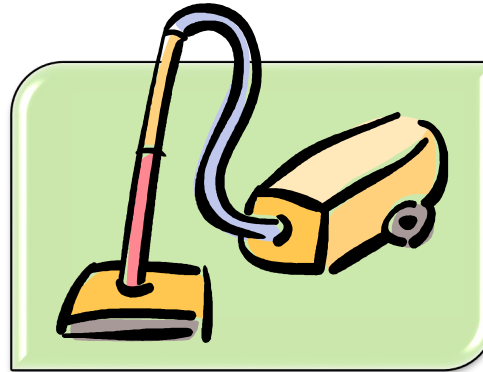
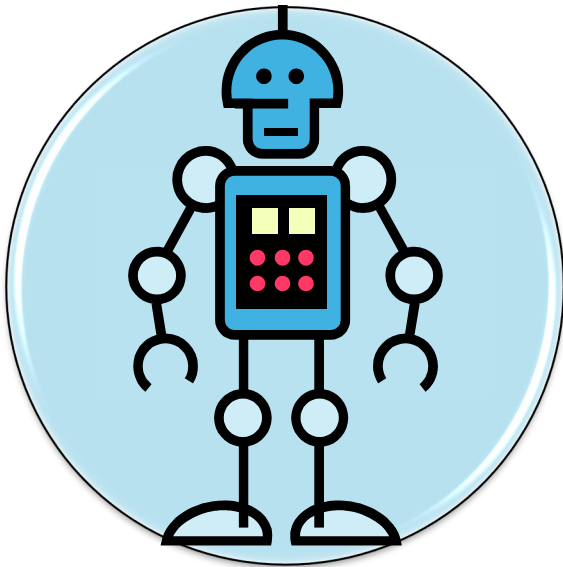
1. DÉFINIR votre sujet

Robot capable d'accomplir des tâches ménagères

2. IDENTIFIER les idées principales en vous posant des questions concernant votre besoin d'information.

ROBOT CAPABLE D'ACCOMPLIR DES TÂCHES MÉNAGÈRES

Robot



Épousseter
OU
Laver



Piles
OU
Moteur
électrique

RECHERCHE DOCUMENTAIRE

3. TROUVER de l'information générale

Guides et tutoriels – Guides par sujet :

- Génie informatique et génie logiciel
- Automatique et robotique

Ces guides recommandent des :

- Dictionnaires généraux et spécialisés
- Encyclopédies générales et spécialisées
- Livres et ouvrages de base = *aide-mémoire* = *handbooks*)

LIEN VERS LA BIBLIOTHÈQUE SUR LE SITE WEB DE POLYTECHNIQUE



< RETOUR AU MENU PRINCIPAL

ACCUEIL

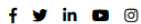
RESSOURCES ET SERVICES

ZONE ÉTUDIANTE

ZONE EMPLOYÉ

ADMISSION

Suivez-nous!



© Polytechnique Montréal
2020.

VISITEZ-NOUS!

ENGLISH

FAIRE UN DON



VOUS ÊTES UN NOUVEL ÉTUDIANT?

GO-Poly est un programme qui regroupe l'ensemble des activités, des ressources et des services offerts pour guider et orienter les nouveaux étudiants au cours de leur première année d'études.

Pour en savoir plus : polymtl.ca/rentree



<https://www.polymtl.ca/biblio/>

Les essentiels

[Courrier électronique \(IMP\)](#)

[Dossier étudiant](#)

[Moodle](#)

[Polyfalia](#)

[Bibliothèque](#)

[Stages et emplois \(la Ruche\)](#)

VOIR PLUS

Académique

[Études \(Registrariat\)](#)

[Programmes d'études](#)

[Inscription et choix de cours](#)

[Répertoire des cours et horaire](#)

[Horaires \(examen-contrôle\)](#)

[Calendriers universitaires](#)

[Formulaires officiels](#)

VOIR PLUS

Informatique

[Courrier électronique](#)

[Code d'accès](#)

[Réseau sans-fil \(WIFI\)](#)

[Accès sécurisé \(VPN\)](#)

[Licences gratuites](#)

[Web collaboration \(VIA\)](#)

VOIR PLUS

Soutien

[Soutien académique et personnel](#)

[Bureau des étudiants internationaux](#)

[Programmes d'échanges internationaux](#)

[Stages et emplois](#)

[Soutien à l'entrepreneuriat](#)

Vie étudiante

[Associations étudiantes](#)

[Comités à la vie étudiante](#)

[Sociétés techniques](#)

[Programmes de reconnaissance](#)

[Réserver une salle ou organiser un](#)

Vie sur le campus

[Carte étudiante](#)

[Casier](#)

[Photocopies et impression](#)

SITE WEB DE LA BIBLIOTHÈQUE

[Accueil](#)[Outils de recherche ▾](#)[Services ▾](#)[Guides et tutoriels ▾](#)[À propos ▾](#)[Nous joindre ▾](#)[Aide](#)

Pour chercher des documents dans l'outil de recherche Sofia

[Tout](#)[Livres](#)[Articles](#)

Sofia : trouver des ressources avec l'outil de recherche

Mots-clés ▾

[Rechercher](#)[Recherche avancée](#)

Pour chercher des livres dans Sofia

OUTILS DE RECHERCHE

- > Bases de données de A à Z
- > Chercher une revue
- > Chercher un article à partir d'une référence
- > Manuels et notes de cours

GUIDES ET TUTORIELS

- > Tous les guides
- > Guides par sujet
- > Guides par types de documents
- > Citer ses sources / Éviter le plagiat
- > EndNote, BibTeX, Zotero : gérer ses références



20 DÉCEMBRE 20
07H45 À 22H00

SERVICES

- > Ateliers de formation
- > Réserver une salle
- > Accéder aux ressources de l'extérieur de Polytechnique
- > Imprimer en 3D

[PROFESSEUR/CHERCHEUR](#)

Pour accéder aux ressources électroniques à partir de chez vous

Listes des nouvelles acquisitions et parutions

6 décembre 2022

[Les listes de novembre 2022 sont maintenant disponibles](#)

GUIDES ET TUTORIELS → GUIDES PAR SUJET → GÉNIE INFORMATIQUE ET GÉNIE LOGICIEL

[Bibliothèque](#) / [Guides \(français\)](#) / [Génie informatique et génie logiciel](#) / [Livres](#)

GÉNIE INFORMATIQUE ET GÉNIE LOGICIEL : LIVRES

Rechercher dans ce guide

Rechercher

Ce guide offre un accès rapide à des ressources de base en génie informatique en format électronique et imprimé.

[Accueil](#)

[Dictionnaires et encyclopédies](#)

[Livres](#)

[Articles de revues et de conférences](#)

[Sites Web](#)

[Se tenir à jour](#)

[Manuels de cours](#)

[Programmation](#)

[Systèmes d'exploitation](#)

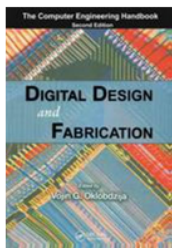
[Développement des applications mobiles](#)

[Bases de données](#)

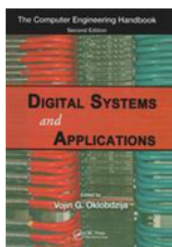
[Liste de prix](#)


GÉNIE INFORMATIQUE - FORMAT ÉLECTRONIQUE

* Lorsqu'une cote est indiquée, la Bibliothèque possède également une version imprimée du document.

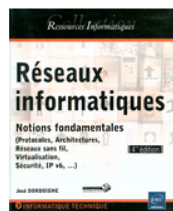


The Computer Engineering Handbook : Digital Design and Fabrication - Vojin G. Oklobdzija 
Date de publication: 2007



The Computer Engineering Handbook : Digital Systems and Applications - Vojin G. Oklobdzija 
Date de publication: 2008

GÉNIE INFORMATIQUE - FORMAT PAPIER



Réseaux informatiques : notions fondamentales : protocoles, architectures, réseaux sans fil, virtualisation, sécurité, IP v6 - José Dordoigne
Cote: GEN TK 5105.5 D67 2011
Date de publication: 2011



Systèmes Unix/Linux Windows : architecture, conception, utilisations, administration, sécurité - Jacques Philipp
Cote: GEN QA 76.76 O63 P45 2009
Date de publication: 2009



Tout pour bien protéger son PC : spywares, virus, etc. - Dominique Maniez
Cote: GEN QA 76.9 A25 M16

AIDE-MÉMOIRE

Qu'est-ce qu'un aide-mémoire?

Un **aide-mémoire** ou **handbook** fournit des informations de base sur un sujet et généralement des tables ou des données essentielles à la pratique du génie.

On y retrouve aussi des lignes directrices ou des recommandations telles que les meilleures pratiques en génie.

> **Taylor & Francis eBooks** est une collection électronique d'ouvrages de référence comprenant des centaines d'aide-mémoire qui couvrent tous les domaines du génie.



ACCÉDER AUX DOCUMENTS À DISTANCE

GUIDES ET TUTORIELS → GUIDES PAR SUJET → AUTOMATIQUE ET ROBOTIQUE

[Bibliothèque](#) / [Guides \(français\)](#) / [Automatique et robotique](#) / [Livres](#)

AUTOMATIQUE ET ROBOTIQUE: LIVRES

Rechercher dans ce guide

Rechercher

Ce guide offre un accès rapide à des ressources de base en automatique et robotique en format électronique et imprimé.

[Accueil](#)

[Dictionnaires et encyclopédies](#)

[Livres](#)

[Articles de revues et de conférences](#)

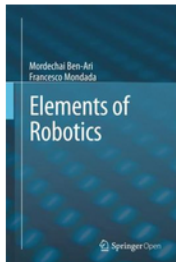
[Sites Web](#)

[Conception des robots](#)

Livres recommandés pour INF1040


FORMAT ÉLECTRONIQUE

* Lorsqu'une cote est indiquée, la Bibliothèque possède également une version imprimée du document.



Elements of Robotics -
Mordechai Ben-Ari;
Francesco Mondada 
Date de publication: 2017



**Mechatronic System
Control, Logic, and Data
Acquisition** - Robert H.
Bishop 
Date de publication: 2008



**Springer Handbook of
Robotics** - Bruno Siciliano;



**Mécatronique : cours avec
exercices corrigés** - Lionel
Birglen
Date de publication: 2018



**Traité de robotique. 1,
Les architectures :
conception,
modélisations, équations,
optimisation** - Charles Bop
Cote: GEN TJ 211 B66 v.1 2010
Date de publication: 2010



**Traité de robotique. 2,
Les parties opératives :
préhension, adaptabilité,
actionneurs,
transmissions, capteurs** -

AIDE-MÉMOIRE

Qu'est-ce qu'un aide-mémoire?

Un **aide-mémoire** ou **handbook** fournit des informations de base sur un sujet et généralement des tables ou des données essentielles à la pratique du génie.

On y retrouve aussi des lignes directrices ou des recommandations telles que les meilleures pratiques en génie.

> **Taylor & Francis eBooks** est une collection électronique d'ouvrages de référence comprenant des centaines d'aide-mémoire qui couvrent tous les domaines du génie.

CATALOGUE DE LA BIBLIOTHÈQUE

Saviez-vous qu'il existe encore des livres récents en format papier? Vous pouvez accéder à

RECHERCHE DOCUMENTAIRE

3. TROUVER de l'information générale (suite)

Dictionnaires

- **Termium** : Plus de 4 millions de termes (français, anglais) dans tous les domaines du savoir
- **Grand dictionnaire terminologique** : Plus de 3 millions de termes techniques (français, anglais)

+

- Traducteur (pour oublier Google Translate!) :
<https://www.deepl.com/translator>

* Terme à chercher (obligatoire) ⓘ

robot domestique



Où chercher ⓘ

Tous les termes

Domaine

Tous les domaines

Lancer

Historique de recherche

Fiches conservées

Suggestions

robot domestique [1 fiche]

Liste alphabétique des termes

Filtrer les résultats par domaine

Fiche 1

Anglais

Subject field(s)

- Household Utensils and Appliances
- Applications of Automation

domestic robot

CORRECT

home robot

CORRECT

CONT

Domestic robots are normally programmed to perform

Français

Domaine(s)

- Équipement ménager
- Automatisation et applications

robot domestique

CORRECT, MASC

CONT

Les robots domestiques peuvent être d'une aide non négligeable en automatisant certains gestes de la vie quotidienne.

Existe-t-il des synonymes de
« Robot domestique » en
français et en anglais?

- Domestic robot
- Home robot

PORTAIL LINGUISTIQUE DU CANADA

[English](#)



Gouvernement
du Canada

Government
of Canada

Rechercher dans Canada.ca



Emplois ▾

Immigration ▾

Voyage ▾

Entreprises ▾

Prestations ▾

Santé ▾

Impôts ▾

Autres services ▾

[Accueil](#) → [Culture, histoire et sport](#) → [Identité canadienne et société](#) → [Langues](#)

Services et renseignements

[Navigateur linguistique](#)

Trouvez des conseils sur la grammaire, les anglicismes et la ponctuation, de même que des solutions aux difficultés du français et de l'anglais.

* Entrez un ou des mots-clés (obligatoire)

Chercher dans le Navigateur linguistique

Choisissez un outil d'aide à la rédaction

- Tout - ▾

Lancer la recherche 🔍

[Carrefour des langues officielles®](#)

Utilisez cet outil de recherche pour accéder à une foule de ressources du gouvernement du Canada sur différents aspects des langues officielles.

[TERMIUM Plus®](#)

Trouvez la traduction de mots employés dans des domaines précis, en français et en anglais.

* Entrez le terme à chercher (obligatoire)

Chercher dans TERMIUM Plus®

Raffinez votre recherche

Tous les termes ▾

Lancer la recherche 🔍

[Outils d'aide à la rédaction](#)

Consultez des outils d'aide à la rédaction qui proposent des solutions aux difficultés propres au français et à l'anglais.

En demande

- [L'Hebdo du Portail](#)
- [Vocabulaire de l'enseignement à distance et](#)

<https://www.noslangues-ourlanguages.gc.ca/>

[linguistique du Canada](#)

- [Billet de blogue : L'apprentissage de l'écriture, un jeu d'enfant!](#)
- [Billet de blogue : Les avantages et les inconvénients d'une langue internationale](#)
- [Billet de blogue : Au menu : des études en environnement garnies de compétences linguistiques](#)

RECHERCHE DOCUMENTAIRE

3. TROUVER de l'information générale (suite)

Encyclopédie

- **Techniques de l'ingénieur**

Encyclopédie en langue française spécialisée en génie : <http://www.techniques-ingenieur.fr/>

PAR **DOMAINE D'EXPERTISE**

AUTOMATIQUE - ROBOTIQUE

BIOMÉDICAL - PHARMA

CONSTRUCTION ET TRAVAUX PUBLICS

ÉLECTRONIQUE - PHOTONIQUE

ÉNERGIES

ENVIRONNEMENT - SÉCURITÉ

GÉNIE INDUSTRIEL

INGÉNIERIE DES TRANSPORTS

INNOVATION

MATÉRIAUX

MÉCANIQUE

MESURES - ANALYSES

PROCÉDÉS CHIMIE - BIO - AGRO

SCIENCES FONDAMENTALES

TECHNOLOGIES DE L'INFORMATION

ARCHIVES

PAR **SECTEUR INDUSTRIEL**

Navigation par
catégorie

AUTOMOBILE

ÉCO-INDUSTRIES

ÉQUIPEMENTS INDUSTRIELS

PLASTURGIE

robots

- Robots parallèles
- Robots de soudage
- Les robots parallèles
- Robots : les problématiques actuelles
- Programmation des robots



Une question ?

Recherche par
mots-clés

PAR **MOTS-CLÉS**

Tapez votre recherche ici



[> Recherche avancée](#)

Création d'un compte (gratuit) nécessaire pour accéder à toutes les fonctionnalités (dont l'accès aux PDF).



RESSOURCES DOCUMENTAIRES ▾

LE MAGAZINE D'ACTUALITÉ ▾

CONTENUS GRATUITS

À PROPOS

CONTACT

Un robot de service

EN CE MOMENT

Relay, le robot-livreur dédié au «room service»



Posté le 31 mai 2016 par **La rédaction** dans **Insolite**

Aux Etats-Unis, Relay déambule déjà dans les couloirs de certains hôtels pour livrer les petites commandes des clients. Il devrait être bientôt disponible en France.

A l'avenir, ce ne sera peut-être plus le personnel de l'hôtel qui se présentera devant la chambre du client pour livrer une boisson ou un encas... mais un robot. C'est en effet le rôle que pourrait tenir le robot Relay, conçue par la société californienne Savioke et prochainement distribué en France par Awabot.

INSCRIVEZ-VOUS AUX NEWSLETTERS GRATUITES !



Inscrivez-vous gratuitement aux newsletters du magazine d'actualité et Info mises à jour des ressources documentaires.

Saisissez votre email

➔ S'INSCRIRE

Publicité Devenez annonceur



Webinaire | Fabrication additive

Un process continu
de la conception
à la fabrication

Mardi 19 septembre

S'inscrire maintenant >



Concurrence: enquête approfondie de l'UE sur le rachat de Monsanto par Bayer

De violentes tempêtes de neige balayent les îles martiennes

France: le prix du gazole reste le plus élevé d'Europe

ROBOTIQUE

Exploitez les développements technologiques de la robotique, découvrez leurs multiples applications.

PRÉSENTATION & SOMMAIRE

COMITÉ D'EXPERTS

DERNIÈRES MISES À JOUR

DÉTAILS DE L'OFFRE



Vous êtes abonné(e)
à cette offre

Services inclus dans votre abonnement :



DICTIONNAIRE MULTILINGUE



QUIZ INTERACTIFS



“ *Un panorama détaillé des fondements et développements technologiques de la robotique et de ses multiples applications sectorielles.* ”

SOMMAIRE :

Les 57 articles de cette offre sont organisés en 4 rubriques > [Voir les derniers articles parus](#)

[Tout ouvrir](#)

CONCEPTION, MODÉLISATION ET COMMANDE EN ROBOTIQUE 

PERCEPTION, PLANIFICATION ET INTERFACE EN ROBOTIQUE 

APPLICATIONS EN ROBOTIQUE 

ROBOTIQUE BIO-INSPIRÉE 

 ARCHIVES


« LE MOT DE L'ÉDITEUR

La robotique est un domaine en plein essor, en lien avec les progrès des systèmes électroniques, automatiques, informatiques et des systèmes de perception (capteurs). Les applications, autrefois principalement destinées au secteur industriel, se sont diversifiées et concernent désormais des secteurs très variés : militaire, médical et assistance à la personne, transport, agriculture, exploration-intervention ou encore domestique. Le parc des robots du marché associe maintenant aux robots-manipulateurs "historiques" des robots mobiles terrestres, aériens, sous-marins, des humanoïdes et des exosquelettes. Ces structures à des échelles allant du micro-monde au macro-monde, peuvent fonctionner en mode autonome mais aussi en coopération plus ou moins étroite avec l'opérateur grâce à des modes de comanipulation

**RESSOURCES
DOCUMENTAIRES**

LE MAGAZINE D'ACTUALITÉ

CERTIFICATS



Contenus gratuits

À propos

Contact

[Accueil](#) > [Ressources documentaires](#) > [Automatique - Robotique](#) > [Robotique](#) > [Robotique bio-inspirée](#) > [État de l'art de la robotique bio-inspirée](#)[S'inscrire aux newsletters](#)

Article précédent



ARTICLE DE RÉFÉRENCE | Réf: S7711 v1



ARTICLE INTERACTIF

État de l'art de la robotique bio-inspirée

Auteur(s) : Jean-Arcady MEYER, Agnès GUILLOT

Date de publication : 10 déc. 2021

Relu et validé le 23 mai 2022

Article suivant



OUVRIR LA VERSION PDF

Obtenez votre certification

ACHETER LE MODULE

VOTRE ABONNEMENT : **Robotique** (60 articles en ce moment)SERVICES
INCLUS :

DICTIONNAIRE MULTILINGUE



QUIZ INTERACTIFS

[→ VOIR MON OFFRE](#)**PRÉSENTATION**

LIRE L'ARTICLE INTERACTIF

BIBLIOGRAPHIE & ANNEXES

QUIZ & TEST



INCLUS DANS L'OFFRE

Imprimer le pdf

Suivant ▶

Recherchez dans cet article



☰ RÉSUMÉ

Cet article fait état des études récentes sur la robotique dite bio-inspirée, visant à concevoir des systèmes artificiels dont les structures ou les fonctions sont inspirées des systèmes vivants. Les recherches appliquées apportent des améliorations notables en matière de fonctionnalité ou d'économie énergétique ; les recherches fondamentales utilisent des robots pour tester ou générer de nouvelles hypothèses sur l'autonomie du vivant. Ces deux approches sont illustrées par des réalisations s'inspirant de modèles animaux et végétaux et émergeant à

Sommaire

Sommaire détaillé

> INTRODUCTION

1 - CONSTITUANTS ROBOTIQUES

1.1 - Morphologie

1.2 - Équipements sensoriels et moteurs

RECHERCHE DOCUMENTAIRE

3. TROUVER de l'information générale (suite)

Aide-mémoire

- Taylor & Francis eBooks

Pour obtenir: vue d'ensemble d'un domaine, données générales, valeurs, propriétés, etc.

Search Results

Showing 295 results

Sort By:

Newest to Oldest ▾

Filters:

Licensed Content ✕

Free to View ✕

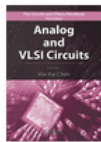
Fully OA Books ✕

Books with OA Chapters ✕

Subject: Computer Science ✕

Subject: Artificial Intelligence ✕

Last Viewed



Book

[Analog and VLSI Circuits](#)

Filter By

[Clear](#)

☒ Content I have access to

☒ Licensed Content

☒ Open Access

☒ Fully OA Books

☒ Books with OA Chapters

☒ Free to View

AVAILABILITY

☐ Include Forthcoming

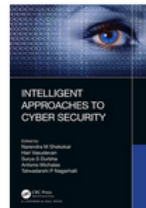
SUBJECT

Computer Science ✕

Artificial Intelligence ✕

Books (295)

Chapters (221)



Book

[Intelligent Approaches to Cyber Security](#)

Edited By Narendra M Shekhar, Hari Vasudevan, Surya S D

1st Edition | 10 October 2023 | Chapman and Hall/CRC | 210 pages

[Abstract](#) ▾



Book

[What Every Engineer Should Know About Smart Cities](#)

By Valdemar Vicente Graciano Neto, Mohamad Kassab

1st Edition | 02 October 2023 | CRC Press | 254 pages

[Abstract](#) ▾



Book

[Artificial Intelligence and Knowledge Processing](#)

By Rodriguez, Umashankar Subramaniam, Valentina Emilia Balas

CRC Press | 386 pages

[Abstract](#) ▾



Book

[Computational Intelligence based Optimization of Manufacturing Process for](#)

Cliquer sur le titre pour consulter le document.

Possibilité de naviguer par catégories.



Search Results

Showing 202 results for: 'robot*'

Filters:

Licensed Content ✕

Free to View ✕

Fully OA Books ✕

Books with OA Chapters ✕

Sort By:

Relevance

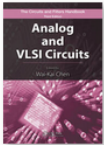


Relevance

Newest to Oldest

Oldest to Newest

Last Viewed



Book

[Analog and VLSI Circuits](#)

Filter By

[Clear](#)

☒ Content I have access to

☒ Licensed Content

☒ Open Access

☒ Fully OA Books

Books (202)

Chapters (182)



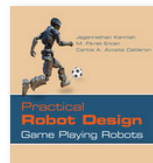
Book

From AI to Robotics

Mobile, Social, and Sentient Robots

By Arkapravo Bhaumik

1st Edition | 31 October 2016 | CRC P



Book

Practical Robot Design

Game Playing Robots

By Jagannathan Kanniah, M. Fikret Erca

Robot* devrait chercher :

- Robot
- Robots
- Robotics
- Robotical
- ...



[Advanced Search](#)

[About Us](#) [Subjects ▾](#) [Browse ▾](#) [Products ▾](#) [Request a trial](#) [Librarian Resources](#) [What's New!!](#)

[Home](#) > [Engineering & Technology](#) > [Electrical & Electronic Engineering](#) > [Systems & Controls](#) > [Biological Engineering](#)



OPEN ACCESS

Creative Commons,
CC BY-NC-ND

Book

Biologically Inspired Robotics

Edited By Yunhui Liu, Dong Sun

Edition	1st Edition
First Published	2012
eBook Published	30 January 2017
Pub. Location	Boca Raton
Imprint	CRC Press
Pages	340
eBook ISBN	9781315217314
Subjects	Engineering & Technology

Informations
permettant de bien
citer le document

DOWNLOAD

Size: 22.65 MB

READ ONLINE

To purchase a print version of this book for personal use >>

[GO TO ROUTLEDGE.COM](#)



Share



Citation

METRICS



Citations

ABSTRACT

Robotic engineering inspired by biology—biomimetics—has many potential applications. For example, snake-like endoscopes can be used in medical applications, and artificial muscles can replace damaged muscles to recover the motor functions of human limbs. This book is an application of robotics technology to our understanding of biological systems and biological processes.

Attention! Citer le document
selon le style IEEE et non
selon les suggestions de T & F.

GUIDE SUR COMMENT STRUCTURER SA RECHERCHE

Bibliothèque / Guides (français) / Trouver des articles scientifiques / Accueil

TROUVER DES ARTICLES SCIENTIFIQUES: ACCUEIL

Entrer les termes de recherche Rechercher

Accueil

Définir votre sujet

Structurer votre recherche

Élaborer votre plan et votre stratégie

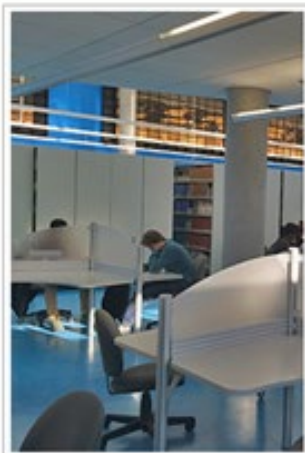
Choisir vos sources

Exécuter votre recherche

Optimiser votre recherche

Évaluer les documents obtenus

POUR NOUS JOINDRE



Bibliothèque - Polytechnique
Montréal

Courriel

PRÉSENTATION

Pour trouver des informations fiables et variées sur un sujet, on ne peut se contenter de chercher avec deux mots dans Google. L'élaboration d'une stratégie de recherche constitue une démarche classique éprouvée qui peut être utilisée dans différentes banques de données.

La démarche classique de recherche d'information à partir d'un sujet comporte plusieurs étapes. Ce guide, conçu par vos bibliothécaires, décrit ces étapes et présente des critères pour évaluer les documents.

Notez que la démarche de recherche proposée s'inspire du processus décrit par Kuhlthau dans son livre *Seeking Meaning: A Process Approach to Library and Information Sciences* (cote: GEN Z 711 K84 1993).

- 1) Définir votre sujet
- 2) Structurer votre recherche
- 3) Élaborer votre plan et votre stratégie
- 4) Choisir vos sources
- 5) Exécuter votre recherche
- 6) Optimiser votre recherche
- 7) Évaluer les documents obtenus

BANQUES DE DONNÉES

Les **banques de données** permettent de trouver des articles de revues, communications de conférences, thèses, normes et brevets.

Vous pouvez aussi faire une recherche par **types de document**.

BESOIN D'AIDE?



Adressez-vous au **Service de référence**.

RECHERCHE DOCUMENTAIRE

Plan de concepts

Ensemble de **mots-clés** décrivant un **sujet**, reliés entre eux par des opérateurs booléens ou par des opérateurs de proximité.

Pourquoi?

Pour bien **structurer** sa recherche

Plus il y a de **mots-clés** dans un même concept,
plus il y a de **résultats**.

Plus il y a de **concepts**, **moins** il y a de **résultats**.

Robot capable d'accomplir des tâches ménagères

AND

↑
OR
↓

Robot domestique	Tâches ménagères
Domestic robot*	Clean*
Personal robot*	Vacuum*
Household robot*	Wash*
Homebot*	Dust*
Etc.	Etc.

RECHERCHE DOCUMENTAIRE

Préparation d'un plan de concepts

Ne pas oublier :

- **Synonymes**
- **Orthographes** différentes
- **Catégories** plus générales ou spécifiques (Ex: Choisir Robot ou Domestic robot)
- **Mots clés en anglais** (chercher seulement en anglais dans la plupart des ressources!)
- Symbole de **troncature**: Caractère de substitution pour une ou plusieurs lettres (Ex: *, ?, #, etc.)

RECHERCHE DOCUMENTAIRE

4. PRÉPARER votre stratégie de recherche à l'aide de votre plan de concepts :

(Concept 1) AND (Concept 2) AND (Concept 3)...

(domestic robot* **OR** ...) **AND** (clean* **OR** vacuum*
OR wash* **OR** dust* **OR** ...)

Adapter la stratégie en fonction de la ressource!

RECHERCHE DOCUMENTAIRE

5. TROUVER DES LIVRES ET DES AIDE-MÉMOIRE :

■ La Réserve de cours

The screenshot displays the Polytechnique Montréal library website. At the top, a navigation bar includes links for 'Accueil', 'Outils de recherche', 'Services', 'Guides et tutoriels', 'À propos', 'Nous joindre', and 'Aide'. Below this is a large banner image of a modern library interior. A search bar is prominently featured with a dropdown menu for search criteria (Titre, Mots-clés, Titre, Auteur, Sujet) and a 'Rechercher' button. A red box highlights the 'Recherche avancée' link next to the search bar. Below the search bar, a section titled 'Sofia : trouver des ressources avec l'outil de recherche' is visible. The main content area is titled 'Recherche avancée' and contains three search form sections, each with an 'Opérateur' dropdown (set to 'ET') and two input fields for 'Index de recherche' and 'Terme de recherche'. The first form has 'Mot-clé' in the index field. The second and third forms have 'Titre' and 'Auteur' in the index fields, respectively. On the right side of the page, a sidebar shows 'Bases de données' with 2 selected, 'Enregistrer les modifications', 'Réinitialiser', and 'Bases de données pour la recherche' with 2 selected. The 'WorldCat' database is listed as selected.

Accueil | Outils de recherche | Services | Guides et tutoriels | À propos | Nous joindre | Aide

Tout | Livres | Articles

Sofia : trouver des ressources avec l'outil de recherche

Titre
Mots-clés
Titre
Auteur
Sujet

Rechercher

Recherche avancée

Polytechnique Montréal

Liens de la bibliothèque | Connexion

Réserve de cours | Parler à un bibliothécaire | Mes notices (0)

Recherche avancée

Opérateur	Index de recherche	Terme de recherche
ET	Mot-clé	
ET	Titre	
ET	Auteur	

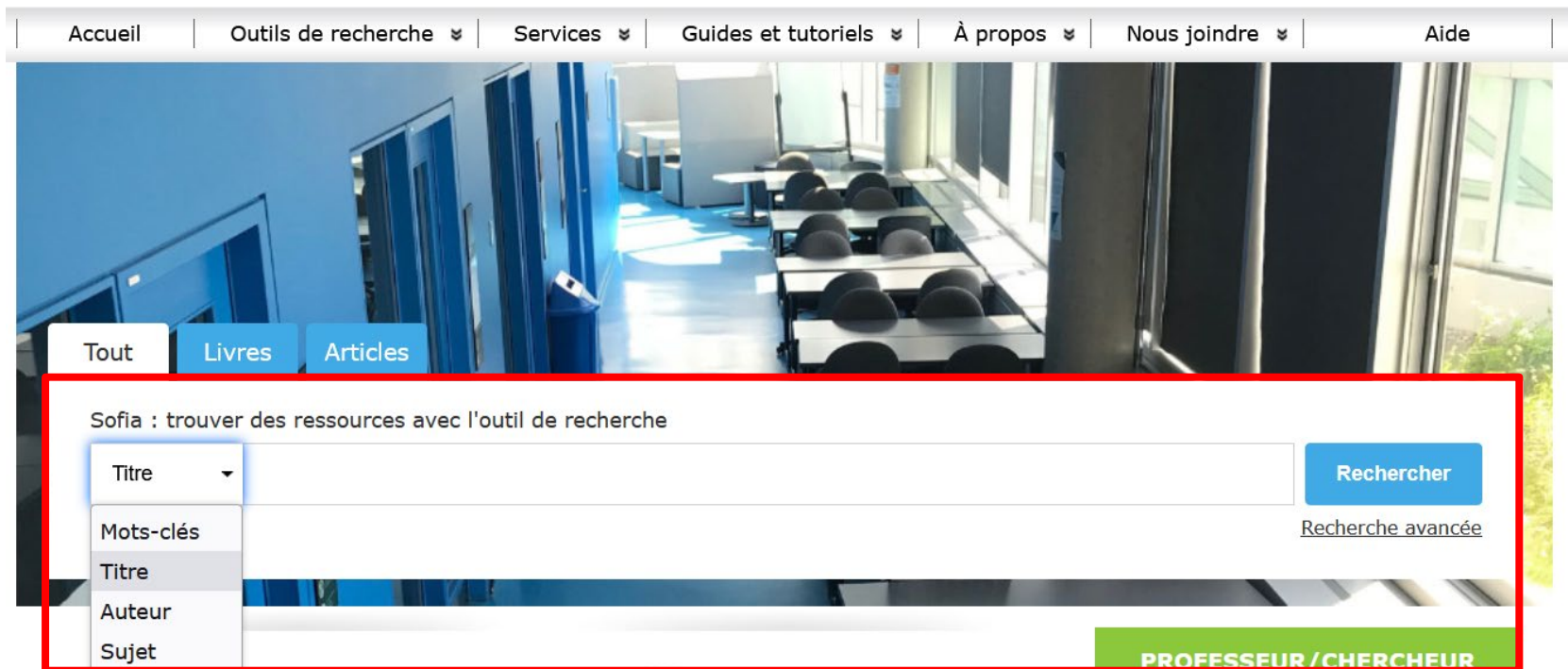
Bases de données 2 sélectionnée(s)
Enregistrer les modifications
Réinitialiser

Bases de données pour la recherche 2 sélectionnée(s)
WorldCat
Catalogue OCLC rassemblant des livres et d'autres documents de bibliothèques du monde entier
WorldCat.org

RECHERCHE DOCUMENTAIRE



5. TROUVER DES LIVRES ET DES AIDE-MÉMOIRE :

- L'outil de recherche Sofia de la Bibliothèque ([aide](#))
- Écoutez nos webinaires ([page YouTube](#))



The screenshot shows the Sofia search interface. At the top is a navigation bar with links: Accueil, Outils de recherche, Services, Guides et tutoriels, À propos, Nous joindre, and Aide. Below this is a large background image of a modern library interior with blue walls and white tables. In the foreground, there are tabs for 'Tout', 'Livres', and 'Articles'. A red rectangular box highlights the search area, which includes the text 'Sofia : trouver des ressources avec l'outil de recherche'. Inside this box, there is a dropdown menu on the left with options: 'Titre' (selected), 'Mots-clés', 'Titre', 'Auteur', and 'Sujet'. To the right of the dropdown is a large search input field. Further right is a blue 'Rechercher' button and a link for 'Recherche avancée'. At the bottom right of the red box, there is a green button labeled 'PROFESSEUR / CHERCHEUR'.

L'OUTIL DE RECHERCHE SOFIA

**POLYTECHNIQUE
MONTRÉAL**

ti:arduino

Connectez-vous

Recherche avancée Réserve de cours Ressources

Historique des recherches Notices enregistrées (0)

Livre numérique Livre imprimé

☐ Conserver les filtres | [Effacer les filtres](#) 70 résultats dans Polytechnique Montréal

Tri: Date (plus récente en premier)

Affichage des résultats de recherche

Élargir cette recherche avec

Bibliothèque

- ☐ Bibliothèques à travers le monde
- ☐ Bibliothèques universitaires du Québec
- ☒ Polytechnique Montréal

Format

- [Tout](#)
- [Livre \(70\)](#)
- ☒ Livre (70)
 - ☒ Livre numérique (60)
 - ☒ Livre imprimé (10)
- ☐ Mémoire/Thèse (0)

Type de contenu


- ☐ Texte intégral
- ☐ Libre accès
- ☐ Documentaire (70)

Année de publication

Langue

- [Tout](#)
- ☐ Anglais (61)
- ☐ Français (8)
- ☐ Allemand (1)

1



Beginning Arduino Nano 33 IoT
Step-by-step Internet of things projects
Agus Kurniawan
Apress

Voir livre numérique


[Signaler un lien brisé](#)
[Notes et conditions de licence](#)

Beginning Arduino Nano 33 IoT : step-by-step Internet of things projects
Auteurs: [Agus Kurniawan 1984-](#) (Auteur)
Livre numérique 2021
[Berkeley] : Apress, [2021]
Sommaire: Develop Internet of Things projects with Sketch to build your Arduino programs. This book is a quick reference guide to getting started with Nano 33 IoT, Arduinos popular IoT board. You'll learn how to access the Arduino I/O, understand the WiFi and BLE networks, and optimize your board by connecting it to the Arduino IoT Cloud. Arduino Nano 33 IoT is designed to build
[Voir plus](#)
✓ Disponible
Polytechnique Montréal

[Citer](#) [Partager](#) [Enregistrer](#)

Éditions et formats à travers le monde [Voir tout \(7\)](#)

2



Microcontroller Prototypes with Arduino and a 3D Printer
Learn, Program, Manufacture
Dimosthenis E. Bolanakis
WILEY



Voir livre numérique

[Signaler un lien brisé](#)

Microcontroller prototypes with Arduino and a 3D printer : learn, program, manufacture
Auteurs: [Dimosthenis E Bolanakis 1978-](#) (Auteur)
Livre numérique 2021
Hoboken, NJ : John Wiley & Sons, Inc., 2021.
Sommaire: "Discover a complete treatment of microcomputer programming and application development with Arduino and 3D printers Microcontroller Prototypes with Arduino and a 3D Printer: Learn, Program, Manufacture delivers a comprehensive guide to learning microcontrollers that's perfectly suited to educators, researchers, and manufacturers. The book provides readers with
[Voir plus](#)
✓ Disponible
Polytechnique Montréal

[Citer](#) [Partager](#) [Enregistrer](#)

L'OUTIL DE RECHERCHE SOFIA



**POLYTECHNIQUE
MONTRÉAL**

ti:(cloud comput* OU infonuagique) ET (techn* OU applic*)

Connectez-vous

Recherche avancée Réserve de cours Ressources ▼

Historique des recherches Notices enregistrées (0)

Livre numérique  Livre imprimé 

☐ Conserver les filtres | [Effacer les filtres](#)

571 résultats dans Polytechnique Montréal

Dans Sofia, cherchez dans les deux langues!

Tri: Bibliothèque ▼

▼ Affichage des résultats de recherche

^ Bibliothèque

- ☐ Bibliothèques à travers le monde
- ☐ Bibliothèques universitaires du Québec
- ☒ Polytechnique Montréal

^ Format

[Tout](#)
[Livre \(571\)](#)

☒ Livre (571)

- ☒ Livre numérique (569)
- ☒ Livre imprimé (2)
- ☐ Mémoire/Thèse (1)

▼ Type de contenu


▼ Année de publication

^ Langue

[Tout](#)

- ☐ Anglais (567)
- ☐ Indéterminée (2)
- ☐ Français (1)


1




Accès en ligne

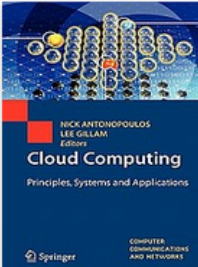
2020 IEEE International Conference on Cloud Computing Technology and Science : proceedings

Auteurs: [IEEE International Conference on Cloud Computing Technology and Science \(12th : 2020\)](#), [Cloud Computing Association](#) (Sponsoring body.), [IEEE Computer Society](#) (Organisme de publication)(Sponsoring body.), [CMKL University](#) (Sponsoring body.)(Organisateur), [Institute of Electrical and Electronics Engineers](#).

 Livre numérique 2020
Los Alamitos, California ; Washington ; Tokyo : Conference Publishing Services, IEEE Computer Society, [2020]

 Disponible
Polytechnique Montréal


2




Accès en ligne

Cloud computing : principes, systems and applications

Auteurs: [Nick Antonopoulos](#), [Lee Gillam](#)

 Livre numérique 2010
London : Springer, 2010.

Sommaire: Cloud computing has recently emerged as a subject of substantial industrial & academic interest, though its meaning & scope is hotly debated. This book provides comprehensive coverage of the state-of-the-art in cloud computing, highlighting & clarifying the conceptual & systemic links with other distributed computing approaches.

 Disponible
Bibliothèques universitaires du Québec

LIVRE TROUVÉ DANS L'OUTIL SOFIA

ProQuest ebrary

Accueil Recherche ma Bibliothèque ? Ouvrir une session

Page 12 de 544

Household Service Robotics

De Xu, Yangsheng, Qian, Huihuan, Wu, Xinyu

ÉDITEUR
Academic Press

DATE
December 2014

Suite...

Recherche dans un livre

TABLE DES MATIÈRES

Front Cover

Household Service Robotics

Copyright

Contents

Preface

► Part 1 - Introduction

► Part 2 - Service Robotic System Design

12 Chapter 1.1




Figure 11
Meal preparation [18].

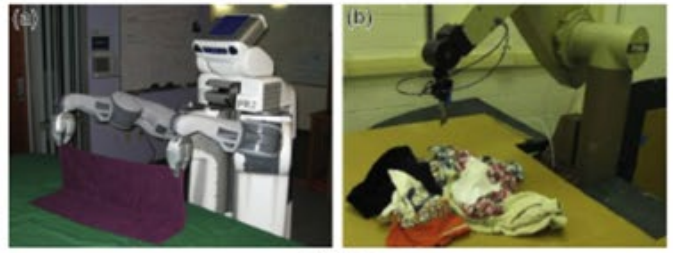

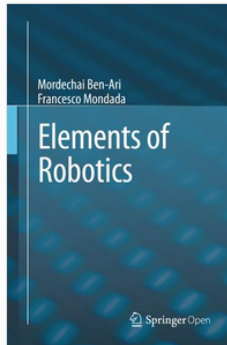


Figure 12
Laundry work. (a) Cloth folding [19] and (b) Cloth categorizing [20].



LIVRE EN LIBRE ACCÈS TROUVÉ DANS L'OUTIL SOFIA



Elements of Robotics

Authors ([view affiliations](#))

Mordechai Ben-Ari, Francesco Mondada

Open Access | Textbook



MyCopy softcover
Get a high quality
softcover edition for
USD 24.99

[Buy](#)

Download book PDF



Download book EPUB



[Table of contents \(16 chapters\)](#)

[About this book](#)

Introduction

This book is open access under a CC BY 4.0 license.

This book bridges the gap between playing with robots in school and studying robotics at the upper undergraduate and graduate levels to prepare for careers in industry and research.

Robotic algorithms are presented formally, but using only mathematics known by high-school and first-year college students, such as calculus, matrices and probability. Concepts and algorithms are explained through detailed diagrams and calculations.


CHAPITRE D'UN LIVRE TROUVÉ DANS SOFIA


SPRINGER LINK

 Log in

Find a journal

Publish with us

 Search

 Cart



Service Robotics within the Digital Home pp 89–114 | [Cite as](#)

[Home](#) > [Service Robotics within the Digital Home](#) > Chapter

Service Robotics

[Ignacio González Alonso](#) 

Chapter | [First Online: 01 January 2011](#)

1155 Accesses | **9** Citations

Part of the [Intelligent Systems, Control and Automation: Science and Engineering](#) book series (ISCA, volume 53)

Abstract

In this chapter, a classification of service robotics technology within the digital home is established. This is followed by several examples of the different categories of service robots. The classifications include vacuuming and cleaning, gardening and lawnmowers, personal robotic assistants, telepresence, teleassistance and health, entertainment, home security and privacy and robotic learning categories. Some of these are analyzed and their parts described using SysML formal, open and standard notation. Finally, a brief note about the synergies

Download book PDF



Download book EPUB



Sections

Figures

References

[Abstract](#)

[Introduction](#)

[Personal Service](#)

[Green, Agricultural and Lawnmowing](#)

[Home Personal Robotic Assistants](#)

[Telepresence, Teleassistance and Robotic health ...](#)

[Entertainment](#)

[Security and Safety Robotic Services José Luis R...](#)

SOURCES D'INFORMATION SPÉCIALISÉES

- **Livres électroniques**
 - Guides par domaine du génie – Onglet Livres
- **Articles de revue**
 - Guides par domaine du génie – Onglet Articles de revues et de conférences
- **Catalogues industriels**
 - Guide Génie informatique et génie logiciel – Onglet Liste de prix – Mc Master-Carr Supply pour des fiches techniques et prix des composants
- **Brevets** (Voir le guide)

SOURCES D'INFORMATION SPÉCIALISÉES

Bases de données avec des articles de revue et de conférences en texte intégral :

- **IEEE Xplore** (base de données majeure en génie informatique)
- **ACM Digital Library**

Autres bases de données importantes :

- **Compendex**
- **Inspec**

All ▾

Advanced Search ?

Advanced Search

Command Search

Citation Search

Enter keywords, phrases, or a Boolean expression

Use the drop down lists to choose Data Fields and Operators. [Learn how to use Boolean expressions in Command Search.](#)

Data Fields ▾

Operators ▾

Operators need to be in all caps - i.e. AND/OR/NOT/NEAR/ONEAR. There is a maximum of 25 search terms per search clause.

Data field names need to be included before each search term.

Search Expression Examples ?

domestic robot* OR Home robot* OR Household robot* OR Homebot* OR personal robot*) AND (clean* OR vacuum*OR wash* OR dust*)

Data Fields

Search Examples

Search Operators

Search Tips

Wildcard Limits

Learn more about the
order of precedence for
Operators
search

(domestic robot* OR Home
robot* OR Household
robot* OR Homebot* OR
personal robot*) AND
(clean* OR vacuum*OR
wash* OR dust*)

Utiliser jusqu'à 25
mots et maximum
9 troncatures dans
IEEE Xplore.



All ▾



ADVANCED SEARCH

Search within results



Download PDFs

Items Per Page ▾

Export

Set Search Alerts

Search History

Showing 1-25 of 182 results for **((domestic robot* OR Home robot* OR Household robot* OR Homebot* OR personal robot*) AND (clean* OR vacuum* OR wash* OR dust*))**×

▼ Filters Applied: 2018 - 2023 ✕

☐ Conferences (137)☐ Journals (23)☐ Books (15)☐ Magazines (5)☐ Early Access Articles (2)

Show

- ☒ All Results
- ☐ Subscribed Content ?
- ☐ Open Access Only

Year



Single Year

Range

2018 2023



From

To

2018

2023

Author ▾

Affiliation ▾

Publication Title ▾

☐ Select All on Page☐ **A Recurrent Neural Network Optimization Method for Anticipation of Hierarchical Activity**

Ghazaleh Khodabandelou; Abdelghani Chibani; Yacine Amirat; Steven Tanimoto

IEEE Transactions on Automation Science and Engineering

Year: 2023 | Early Access Article | Publisher: IEEE

▼ Abstract



Sort By

Newest ▾

Relevance

Newest

Oldest

Most Cited By Papers

Most Cited By Patents

Most Popular

Publication Title A-Z

Publication Title Z-A

☐ **Cleanobot: Design of an Autonomous Bot for Cleaning Surfaces Leveraging Deep Learning and IoT Frameworks**

R. Raja Subramanian; V S N S Yashwanth Kommuri; Venkata Chaitanya Bharadwaj Metta;

Naga Venkata Rajaram Gopalabhatla

2023 International Conference on Applied Intelligence and Sustainable Computing (ICAISC)

Year: 2023 | Conference Paper | Publisher: IEEE

▼ Abstract

HTML

☐ **What if a Vacuum Robot has an Arm?**

Kevin G. Gim; Sankalp Yamsani; Kazuki Shin; Joohyung Kim

EXEMPLE D'ARTICLE SCIENTIFIQUE RETROUVÉ DANS IEEE XPLORE

Browse Conferences > SICE Annual Conference (SICE)...

[Back to Results](#)

Hardware and software integration for domestic stairs cleaning robot

[View Document](#)

213

Full
Text Views

Related Articles

Simple
obstacle
avoidance for a
mobile robot
movi...

Topological
Mobile Robot
Navigation
Using Artific...

Crabot:
Educational
Robot
Prototype for
Cleaning

3

Author(s)

Chao-Chung Liu ; Yu-Ping Kang ; Sun-Nien Yu

[View All Authors](#)

[Abstract](#)

[Authors](#)

[Figures](#)

[References](#)

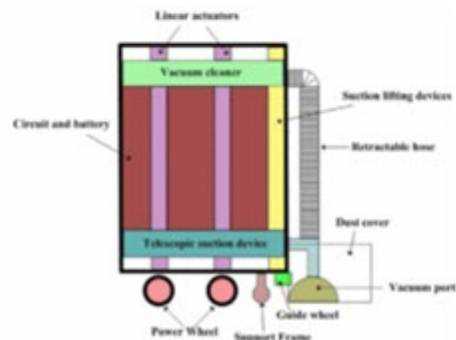
[Citations](#)

[Keywords](#)

[Metrics](#)

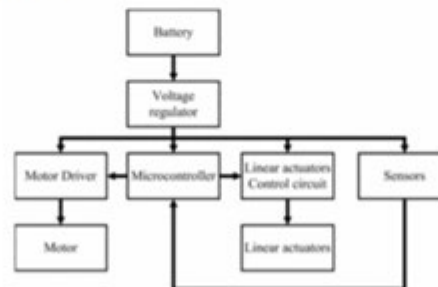
[Media](#)

Fig. 1



Schematic diagram of the robot

Fig. 2



Schematic diagram of electric circuit design

Fig. 3

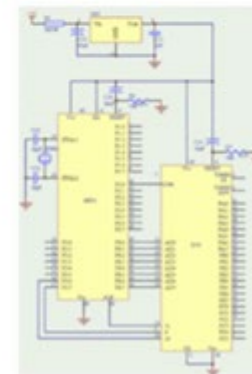


Diagram of 89S51 with extended electric circuit

<https://ieeexplore.ieee.org/document/6060748>

EXEMPLE D'ARTICLE GRAND PUBLIC RETROUVÉ DANS IEEE XPLORE

Journals & Magazines > IEEE Consumer Electronics Mag... > Volume: 7 Issue: 2 ?

[Back to Results](#)

What Can We Learn About Vacuum Cleaners from Vampires?: Far More Than You May Think

1 Author(s) Jameson Wetmore  [View All Authors](#)

341
Full
Text Views



Abstract

Authors

Metrics

Abstract:

It is a common trope in horror stories that a vampire cannot simply walk into your house. There is a sort of mystical protection from four walls, a roof, and your habitation that prevents this form of the undead from sneaking into your bedroom and sucking your blood. However, if you invite a vampire into your home, then that vampire has free rein to come and go as he or she pleases. This vampire rule serves as an interesting plot device in supernatural fiction, but it has its root in a collective understanding that our homes are special places that afford us an important and desired level of privacy. Envisioning the home as a designated private space has even been written into the US legal system. It is argued that the special status of the home has come under threat from the introduction of new technologies. If we choose to invite others into our home, we give up that right to privacy. Furthermore, there are a variety of techniques that people use to obtain that invitation. The chief executive officer (CEO) of iRobot, for instance, recently announced that his company has already been invited into the homes of many Americans, through its 900 series of Roomba robotic vacuum cleaners. Purchasing a vacuum cleaner and letting it run around your house does not seem like an invitation but the 900-series Roomba has some special features. However, in the fine print that you are required to sign to use all of the product's functions, you must also agree to give iRobot access to all of the data the Roomba collects, including the maps it generates of your house. In essence, the price of a Roomba is both a wad of cash and an invitation into your home. The CEO recently promised investors that it has been collecting these maps and will be selling them to corporations like Amazon, Google, and Apple. It is reasonably easy to miss the fact that the invitation is part of the cost of the device. The owner's manual for the 900 series mentions nothing about what iRobot does with your pe...

[\(View more\)](#)

Published in: IEEE Consumer Electronics Magazine (Volume: 7 , Issue: 2 , March 2018)


More Like This

Classification methods and inductive learning rules: what we may learn from theory
IEEE Transactions on Systems, Man, and Cybernetics, Part C (Applications and Reviews)
Published: 2006

Now's the time to think about what comes after 5G: We need to make sure the backbone of every network can support future demands for data - [Spectral Lines]
IEEE Spectrum
Published: 2018

[View More](#)

Advertisement



MyXplore®
Mobile App

get
the latest
IEEE
Research
Anytime, anywhere

UTILISER L'INFORMATION DE FAÇON APPROPRIÉE



WIKIPÉDIA
L'encyclopédie libre

Accueil
Portails thématiques
Index alphabétique
Un article au hasard
Contacter Wikipédia

Contribuer
Aide
Communauté
Modifications récentes
Accueil des nouveaux arrivants
Faire un don

Imprimer / exporter

Boîte à outils

Autres projets

Autres langues

□□□□

Aragonés

Ænglisc

العربية

Azərbaycanca

Беларуская
(тарашкевіца)

Български

অসমীয়া

Bosanski

Créer un compte ou se connecter

Article Discussion

Lire

Modifier

Afficher l'historique

Rechercher

C

Robot

Cet article concerne les robots matériels. Pour les robots purement logiciels, voir *Bot informatique*. Pour les appareils utilisés dans la cuisine, voir *Robot de cuisine*.

Un **robot** est un dispositif *mécatronique* (alliant mécanique, électronique et informatique) accomplissant automatiquement soit des tâches qui sont généralement dangereuses, pénibles, répétitives ou impossibles pour les humains, soit des tâches plus simples mais en les réalisant mieux que ce que ferait un être humain. Les robots les plus évolués sont capables de se déplacer et de se recharger par eux-mêmes, à l'image du robot *ASIMO* fabriqué par *Honda*.

En dépit de leur coût élevé à l'époque (faute de *microprocesseurs* puissants produits en masse), les robots se sont imposés dès le début des années 1970, pour certaines tâches comme la *peinture* des carrosseries *automobiles*, en atmosphère de vapeurs toxiques. Depuis, l'évolution de l'*électronique* et de l'*informatique* permet aux robots de réaliser des tâches de plus en plus complexes, avec de plus en plus d'autonomie, et de plus en plus rapidement.

La science des robots se nomme la *robotique*.

Le terme « robot » est également utilisé pour désigner un dispositif qui n'est pas automatique, pour évoquer la haute technicité du dispositif, à l'image du robot chirurgical *Da Vinci*.

Des *micro-robots* existent, pouvant par exemple se déplacer sur l'eau comme les *gerris*, et de premiers nanocomposants et nano-moteurs semblent laisser envisager la création de *nanorobots* dans les années ou décennies à venir.

Sommaire [masquer]

1 Étymologie

2 Composition

2.1 Les pièces mécaniques

2.2 Les pièces électroniques

2.3 Autonomie

3 Historique

3.1 Les origines de la robotique

Est-ce que vous citeriez cet article dans le cadre de votre travail?



Le **robot** Actroid-DER, un *Androïde*, développé pour assurer des fonctions d'accueil du public, a été présenté à l'Expo Aichi 2005.

FIABILITÉ DES INFORMATIONS (WEB)

Quelques critères d'évaluation

Auteur

- Notoriété
- Organisme auquel il est associé

Informations

- Exactitude (bibliographie à vérifier)
- Mises à jour (hyperliens actifs, stabilité)
- Objectivité (contenu informationnel ou promotionnel, sites commerciaux, biais d'opinion, sites .gov, .edu, etc.)

UTILISER L'INFORMATION DE FAÇON APPROPRIÉE

Dans le cadre de son travail, un étudiant reprend de façon littérale quelques phrases tirées d'un site Web et cite sa source selon le style IEEE :

Long de 60 cm, Hylos est un robot à quatre pattes qui possèdent au total 16 degrés de liberté pour s'adapter au terrain, aux caractéristiques géométriques et physiques des terrains. Chaque patte dispose en son extrémité d'une roue motrice et directrice [1].

[1] Centre national de la recherche scientifique. (s.d.) Avec pattes et roues, Hylos va partout. [En ligne]. Disponible :
<http://www.cnrs.fr/cw/dossiers/dosrob/accueil/decouvrir/explorer/hylos.html>

L'étudiant respecte-t-il les règles liées au plagiat?

Non! Il doit utiliser les guillemets.

COMMENT CITER CORRECTEMENT DE FAÇON LITTÉRALE SELON IEEE

Dans le texte:

« Long de 60 cm, Hylos est un robot à quatre pattes qui possèdent au total 16 degrés de liberté pour s'adapter au terrain, aux caractéristiques géométriques et physiques des terrains. Chaque patte dispose en son extrémité d'une roue motrice et directrice » [1].

Dans la liste de références :

[1] Centre national de la recherche scientifique. (s.d.) Avec pattes et roues, Hylos va partout. [En ligne]. Disponible :
<http://www.cnrs.fr/cw/dossiers/dosrob/accueil/decouvrir/explorer/hylos.html>

ENCORE MIEUX!

CITER EN REFORMULANT SELON IEEE

Texte original:

« Long de 60 cm, Hylos est un robot à quatre pattes qui possèdent au total 16 degrés de liberté pour s'adapter au terrain, aux caractéristiques géométriques et physiques des terrains. Chaque patte dispose en son extrémité d'une roue motrice et directrice » [1].

Dans le travail de l'étudiant :

Le robot quadripède Hylos mesure 0,6 m et s'adapte aux surfaces qu'il parcourt puisqu'il bénéficie de 16 degrés de liberté et que le bout de chacune de ses pattes a une roue motrice et directrice [1].

Dans la liste de références :

[1] Centre national de la recherche scientifique. (s.d.) Avec pattes et roues, Hylos va partout. [En ligne]. Disponible :
<http://www.cnrs.fr/cw/dossiers/dosrob/accueil/decouvrir/explorer/hylos.html>

QU'ENTEND-T-ON PAR « PLAGIAT »?

La reprise, à son propre compte, de toute information ou idée sans en mentionner la source (provenance) adéquatement.

- Peu importe le type d'information:
Tableau, graphique, équation, norme,
image, texte, idée, opinion, **code source**,
etc.



- Peu importe la source:
Livre, article de périodique, reportage à la télévision, etc.
Y compris les sites Internet!

Consultez le guide Citer ses sources selon les styles APA et IEEE /
Éviter le plagiat.

STYLE IEEE

Généralement, un style de citation inclut deux éléments :

1. La citation dans le texte
2. La référence dans la liste de références

Exemple pour IEEE, qui est un style numérique :

1. Citation dans le texte : [1]
2. Référence dans la liste de références (le format dépend du type de document) :

[1] O. Manasreh, *Introduction to Nanomaterials and Devices*. Hoboken, NJ : Wiley, 2011. [En ligne]. Disponible : <https://onlinelibrary.wiley.com/doi/book/10.1002/9781118148419>

COMMENT CITER ?

RETOUR AU PORTAIL POLYTECHNIQUE MONTRÉAL

ENGLISH



BIBLIOTHÈQUE
LOUISE-LALONDE-LAMARRE

Chercher sur ce site



Accueil

Outils de recherche ▼

Services ▼

Guides et tutoriels ▼

À propos ▼

Nous joindre ▼

Aide

CITER SES SOURCES SELON LES STYLES APA ET IEEE / ÉVITER LE PLAGIAT

Accueil

Citer ses sources

Éviter le plagiat

APA 7e

IEEE

BIBLIOTHÉCAIRE
SPÉCIALISÉE EN SCIENCES
ET GÉNIE



Arina Scara

LISTE DE RÉFÉRENCES

La liste de références permet d'identifier et de localiser les documents consultés lors de la recherche.

La présentation des références bibliographiques varie selon le type de document (livres, articles de revues, sites Web ou autres) et selon leur disponibilité en format imprimé ou électronique.

Certains éléments d'une référence sont très importants, tels que l'auteur, le titre du document et l'année de parution. Ces éléments doivent respecter un ordre précis selon le style utilisé. La rigueur et l'uniformité sont requises lors de la rédaction des références bibliographiques.

- [Citer ses sources](#)
- [Éviter le plagiat](#)

STYLES RECOMMANDÉS POUR THÈSES ET MÉMOIRES

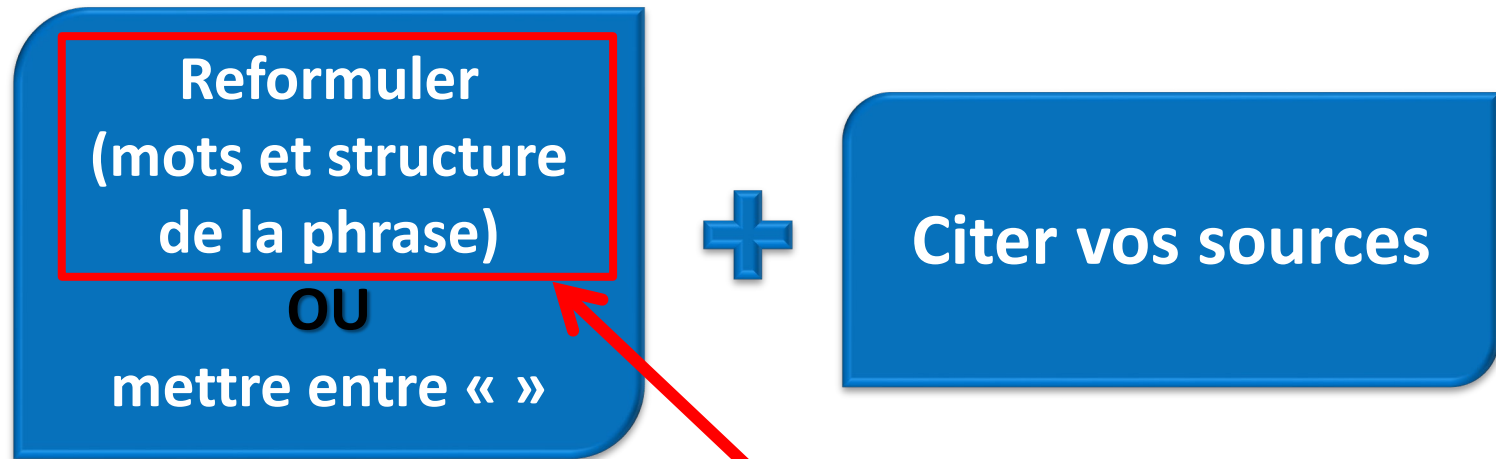
Le développement d'une idée ou d'une recherche est toujours basé sur les résultats et les conclusions de travaux antérieurs. La démarche entreprise dans une thèse de doctorat ou un mémoire de maîtrise s'appuie sur des lectures, des expériences et des conclusions qui doivent être reflétées dans la liste de références ou la bibliographie.

Dans le cadre de la [rédaction d'une thèse ou d'un mémoire](#), l'utilisation du style recommandé par votre directeur de recherche et/ou Département et/ou employé par les publications du domaine est fortement suggérée.

Si aucun style n'est recommandé par votre Département, la Bibliothèque suggère les adaptations en français du style IEEE (pour génie informatique, logiciel et électrique) ou du style APA (pour les autres domaines du génie). Veuillez noter qu'il n'y a pas nécessairement de correspondance exacte entre ces deux styles. Ce guide contient les balises pour l'emploi des styles APA et IEEE

COMMENT ÉVITER LE PLAGIAT?

Vous devez :



Toujours fortement recommandé!

CODES SOURCES

- Il y a deux éléments en lien avec les codes sources :
 - **Le droit d'auteur**
 - Les codes sources sont publiés sous des licences, qui mentionnent les conditions d'utilisation.
 - S'il n'y a pas de licence, présumez que vous ne pouvez pas réutiliser le code sans permission. Allez chercher du code avec licence! (Source)
 - **La citation**
 - Si la licence permet la réutilisation des codes sources, citez leur source.
- +
- Demandez à votre professeur ou professeure si vous pouvez réutiliser du code pour un travail!

TYPES DE LICENCES OUVERTES

About Open Source Licenses

Open source licenses are licenses that comply with the [Open Source Definition](#) — in brief, they allow software to be freely used, modified, and shared. To be approved by the Open Source Initiative (also known as the OSI), a license must go through the [Open Source Initiative's license review process](#).



Popular Licenses

The following OSI-approved licenses are popular, widely used, or have strong communities:

- [Apache License 2.0](#)
- [BSD 3-Clause "New" or "Revised" license](#)
- [BSD 2-Clause "Simplified" or "FreeBSD" license](#)
- [GNU General Public License \(GPL\)](#)
- [GNU Library or "Lesser" General Public License \(LGPL\)](#)
- [MIT license](#)
- [Mozilla Public License 2.0](#)
- [Common Development and Distribution License](#)
- [Eclipse Public License version 2.0](#)


All Approved Licenses

Many other licenses are also OSI-approved, but fall into other categories, such as special-purpose licenses, superseded licenses, or retired licenses. Complete lists that include all approved licenses are available:

- [sorted by name \(alphabetical\)](#)
- [sorted by category](#)

Source : <https://opensource.org/licenses>


LICENCE DANS GITHUB - EXEMPLE

 [Product](#) [Team](#) [Enterprise](#) [Explore](#) [Marketplace](#) [Pricing](#) [Sign in](#) [Sign up](#)

[nwojke / deep_sort](#) Public [Notifications](#) [Fork](#) 1.1k [Star](#) 4.1k

[Code](#) [Issues](#) 150 [Pull requests](#) 7 [Actions](#) [Projects](#) [Wiki](#) [Security](#) [Insights](#)

[master](#) 3 branches 0 tags [Go to file](#) [Code](#)

 **kinngo and nwojke** Fixed the display flag (#142) 280b8bd on 1 Apr 2019 34 commits

application_util	Python 2 compability (thanks to Balint Fabry)	6 years ago
deep_sort	Removed unused variable	
tools	Generate detections from frozen inference graph	
.gitignore	Initial commit	6 years ago
LICENSE	Initial commit	6 years ago
README.md	Add backslash for command (#102)	4 years ago
deep_sort_app.py	Fixed the display flag (#142)	3 years ago
evaluate_motchallenge.py	Initial commit	6 years ago
generate_videos.py	Python 2 compability (thanks to Balint Fabry)	6 years ago
show_results.py	Initial commit	6 years ago

Readme

1.1k forks






Releases

No releases published

Packages

No packages published

Contributors 5




Deep SORT




Source : https://github.com/nwojke/deep_sort

Vérifiez la licence pour voir si vous avez le droit de réutiliser le code!


LICENCE DANS GITHUB - EXEMPLE


 [Product](#) [Team](#) [Enterprise](#) [Explore](#) [Marketplace](#) [Pricing](#) [Sign in](#) [Sign up](#)

nwojke / **deep_sort** Public

 Notifications  Fork 1.1k  Star 4.1k

[Code](#) [Issues](#) 150 [Pull requests](#) 7 [Actions](#) [Projects](#) [Wiki](#) [Security](#) [Insights](#)


 master **deep_sort / LICENSE** [Go to file](#)


 nwojke/deep_sort is licensed under the **GNU General Public License v3.0**

Permissions of this strong copyleft license are conditioned on making available complete source code of licensed works and modifications, which include larger works using a licensed work, under the same license. Copyright and license notices must be preserved. Contributors provide an express grant of patent rights.



Permissions	Limitations	Conditions
✓ Commercial use	✗ Liability	📘 License and copyright notice
✓ Modification	✗ Warranty	📘 State changes
✓ Distribution		📘 Disclose source
✓ Patent use		📘 Same license
✓ Private use		

This is not legal advice. [Learn more about repository licenses.](#)

 **nwojke** Initial commit 17 [History](#)

 1 contributor

674 lines (553 sloc) | 34.3 KB

[Raw](#) [Blame](#)  

1

GNU GENERAL PUBLIC LICENSE

Vérifiez la licence pour voir si vous avez le droit de réutiliser le code!

LICENCES CREATIVE COMMONS

○ Présentes par exemple dans Stack Overflow :

The screenshot shows the Stack Overflow website interface. The header includes the Stack Overflow logo, navigation links (About, Products, For Teams), a search bar, and 'Log in' and 'Sign up' buttons. The left sidebar contains navigation links for Home, PUBLIC (Questions, Tags, Users, Companies), COLLECTIVES (Explore Collectives), and TEAMS (Stack Overflow for Teams). The main content area is titled 'What is the license for the content I post?' and contains the following text: 'As noted in the Stack Exchange [Terms of Service](#) and in the footer of every page, all publicly accessible user contributions are licensed under [Creative Commons Attribution-ShareAlike](#) license as follows:'. A bulleted list follows, with the third item highlighted by a red box: 'Content contributed on or after 2018-05-02 (UTC) is distributed under the terms of [CC BY-SA 4.0](#).' Below the list, it states: 'The license applicable for each Question and Answer revision is available on the [post timeline](#). See [this post](#) for more information.' and 'Please read the terms of service and the full legal text of the license carefully for more details on how your content can be used and for how you can use publicly accessible content contributed to the site by other users.' The right sidebar contains a list of links under 'My Account', including 'What is the license for the content I post?' which is highlighted.

Source : <https://stackoverflow.com/help/licensing>

COMMENT ÉVITER LE PLAGIAT DES CODES SOURCES?

Vous devez :

**Demander la
permission au
professeur ou
professeure
+
Vérifier si la
permission pour
réutiliser le code
est déjà donnée**



Citer vos sources

QUAND CITER LES CODES SOURCES?

- Lorsque vous réutilisez ou modifiez du code créé par quelqu'un d'autre.
- Que ce soit un extrait de code ou un module entier, vous devez mentionner la source.
- Exception : Common Knowledge = faits communs.

COMMENT CITER LES CODES SOURCES

Pour du code provenant de sites Web et des documents qui ont un URL :

Citation en style IEEE + URL de la source mentionnée directement dans votre code :

```
/* Début du code tiré de [3] http://... */
```

```
.....
```

```
/* Fin du code tiré de [3] */
```

+

Référence [3] dans le document qui accompagne le code (ex. : un rapport, travail, etc.)

*****La façon d'écrire un commentaire dépend du langage de programmation : /*, #, //, etc.**

Utilisez cette façon de citer pour INF1040!

COMMENT CITER LES CODES SOURCES

Pour des documents qui n'ont pas d'URL (ex. : livres imprimés, etc.):

Il y a seulement la **citation en style IEEE** dans votre code :

```
/* Début du code tiré de [4] */
```

```
.....
```

```
/* Fin du code tiré de [4] */
```

+

Référence [4] dans le document qui accompagne le code (ex. : un travail)

Utilisez cette façon de citer pour INF1040!

COMMENT CITER LES CODES SOURCES ? – D'AUTRES FAÇONS, POUR D'AUTRES COURS

Référence de la source en style IEEE mentionnée directement dans votre code :

```
/* Début du code tiré de [5] Référence */
```

```
.....
```

```
/* Fin du code tiré de [5] */
```

Citation en style IEEE + URL de la source mentionnée directement dans votre code :

```
/* Début du code tiré de [6] http://... */
```

```
.....
```

```
/* Fin du code tiré de [6] */
```

(sans ajouter la référence dans le document qui accompagne le code)

Pour d'autres cours, demandez à votre professeur ou professeure
quelle façon choisir!

OÙ CITER LES CODES SOURCES ?

- Dans le code, le plus proche possible de l'élément copié.

```
public void fonctionXYZ(int a, int b) {  
    /*  
    * Début du code tiré de [1]  
    * https://stackoverflow.com/questions/12517764/java-binarysearch  
    */  
  
    // Code de la partie empruntée  
  
    /*  
    * Fin du code tiré de [1]  
    */  
}
```

OU

- En en-tête de la fonction si l'élément copié est dans la fonction, ou en en-tête de classe si l'élément copié se rapporte à toute la classe.

Délimitez le début et la fin du code emprunté!

EXEMPLE 1 : CODE SOURCE PROVENANT DE STACK OVERFLOW (VOIR AUSSI DIAPO 56)

The screenshot shows a Stack Overflow page for a question titled "Binary Search in Javascript (ES6)". The page has a left sidebar with navigation links: Home, PUBLIC, Questions (selected), Tags, Users, Companies, COLLECTIVES (with an "Explore Collectives" link), and TEAMS (with a "Stack Overflow for Teams" section). The main content area shows the question title, a vote count of 2, and a "Bottom-up:" section. Below this, there are two code snippets. The first snippet is a function named `binarySearch` that takes an array `arr` and a value `val` as arguments. It uses a `while` loop to find the index of the value. The second snippet is a recursive function named `binarySearch` that takes an array `arr`, a value `val`, and optional `start` and `end` indices. It uses a `const` variable `mid` to find the index of the value. At the bottom of the page, there is a "Share Improve this answer Follow" section. A red box highlights the answerer's information: "answered May 26, 2018 at 17:47", the user's name "Lior Elrom", and their profile statistics: "19k", "16", "78", and "92".

stackoverflow About Products For Teams Search...

Home

PUBLIC

Questions

Tags

Users

Companies

COLLECTIVES 1

Explore Collectives

TEAMS

Stack Overflow for Teams – Start collaborating and sharing organizational knowledge.

Free

Create a free Team

Why Teams?

Binary Search in Javascript (ES6)

2 (If anyone needs)

Bottom-up:

```
function binarySearch (arr, val) {
  let start = 0;
  let end = arr.length - 1;
  let mid;

  while (start <= end) {
    mid = Math.floor((start + end) / 2);

    if (arr[mid] === val) {
      return mid;
    }
    if (val < arr[mid]) {
      end = mid - 1;
    } else {
      start = mid + 1;
    }
  }
  return -1;
}
```

Recursion:

```
function binarySearch(arr, val, start = 0, end = arr.length - 1) {
  const mid = Math.floor((start + end) / 2);

  if (val === arr[mid]) {
    return mid;
  }
  if (start >= end) {
    return -1;
  }
  return val < arr[mid]
    ? binarySearch(arr, val, start, mid - 1)
    : binarySearch(arr, val, mid + 1, end);
}
```

Share Improve this answer Follow

answered May 26, 2018 at 17:47

Lior Elrom

19k 16 78 92

EXEMPLE 1 : CODE SOURCE PROVENANT DE STACK OVERFLOW

URL directement dans le code :

```
public void fonctionXYZ(int a, int b) {  
    /*  
     * Début du code tiré de [1] https://stackoverflow.com/a/50545530  
     */  
  
    // Code de la partie empruntée  
  
    /*  
     * Fin du code tiré de [1]  
     */  
}
```

+

Référence de la page Web en style IEEE dans votre rapport :

- [1] L. Elrom. (2018) Binary search in Javascript (ES6). [En ligne].
Disponible : <https://stackoverflow.com/a/50545530>

EXEMPLE 2 : CODE EN JAVA TROUVÉ DANS UN LIVRE ÉLECTRONIQUE

Généralement, pour vos travaux d'étudiant, vous pouvez réutiliser du code provenant des livres disponibles dans notre collection.

The screenshot displays the ProQuest Ebook Central interface. On the left, a sidebar shows the book title 'Interactive Object-Oriented Programming in Java : Learn and Test Your Programming Skills' by De Vaskaran Sarcar, published by Apress L. P. in 2019. Below this is a search bar and a table of contents. The main content area shows the chapter 'Nested Class'. The text explains that a nested class is a class placed inside another class, and it lists two points: the outer class contains the nested class, and an inner class can access both static and non-static members of the outer class. A note mentions that nested classes were added in Java 1.1. Below the text is a code example for 'Demonstration 5' showing a nested class structure in Java.

ProQuest Ebook Central™

Accueil Rechercher Étagère Réglages ? Connexion

Page 47 sur 588

▼ Interactive Object-Oriented Programming in Java : Learn and Test Your Programming Skills

De Vaskaran Sarcar

ÉDITEUR
Apress L. P.

DATE
2019-12-19

Recherche dans un livre

TABLE DES MATIÈRES

- Intro
- Table of Contents
- About the Author
- About the Technical Reviewer
- Acknowledgments
- Preface

Nested Class

When you place one class inside another class, such a class is called a nested class. Java supports both static nested classes and non-static nested classes. A non-static nested class is often called an **inner class**. In this chapter, our focus will be on inner classes only. In this context, you need to remember following points:

- The outer class is the one that contains the nested class.
- An inner class can have access to both the static and the non-static members of the outer class.

Note Initially, nested classes were not supported in Java 1.0, but in Java 1.1 they were added.

Demonstration 5

The following demonstration shows a simple use of a nested class. Here, I show two different ways to invoke an inner class method. In the first case, I call the inner class method through an outer class method. In the second case, it is called directly from `main()` through an inner class object.

```
package java2e.chapter3;

class OuterClass {
    static int staticInt=1;
    int nonStaticInt=2;
```

EXEMPLE 2 : CODE EN JAVA TROUVÉ DANS UN LIVRE ÉLECTRONIQUE

Citation dans votre code :

```
/* Début du code tiré de [2] https://ebookcentral.proquest.com/lib/polymtl-ebooks/detail.action?docID=5997313 */
```

.....

```
/* Fin du code tiré de [2] */
```

+

Référence pour cette section de livre (voir *Section sans titre de livre électronique* et *Chapitre de livre électronique avec éditeur intellectuel* dans le Guide de citation IEEE) dans votre travail, rapport, etc. :

- [2] V. Sarcar, “Nested class,” dans *Interactive Object-Oriented Programming in Java: Learn and Test Your Programming Skills*, 2^e éd. Bangalore, India: Apress, 2019, p. 47-49. [En ligne]. Disponible : <https://ebookcentral.proquest.com/lib/polymtl-ebooks/detail.action?docID=5997313>

EXEMPLE 3 : ALGORITHME EN PYTHON TROUVÉ SUR INTERNET

```
# Début du code tiré de [3]
# https://www.geeksforgeeks.org/python-program-for-bubble-sort/

def bubbleSort(arr):
    n = len(arr)
    # optimize code, so if the array is already sorted, it doesn't need
    # to go through the entire process
    swapped = False
    # Traverse through all array elements
    for i in range(n-1):
        # range(n) also work but outer loop will
        # repeat one time more than needed.
        # Last i elements are already in place
        for j in range(0, n-i-1):

            # traverse the array from 0 to n-i-1
            # Swap if the element found is greater
            # than the next element
            if arr[j] > arr[j + 1]:
                swapped = True
                arr[j], arr[j + 1] = arr[j + 1], arr[j]

    if not swapped:
        # if we haven't needed to make a single swap, we
        # can just exit the main loop.
        Return

# Fin du code tiré de [3]
#
```

Si nécessaire, vous pouvez ajouter également des précisions en ce qui concerne le code réutilisé.

Référence en style IEEE pour une page Web dans la liste des références du travail :

[3] GeeksforGeeks. (2022) Python program for bubble sort. [En ligne]. Disponible : <https://www.geeksforgeeks.org/python-program-for-bubble-sort/>

Forme générale :

[3] A. A. Auteur et B. B. Auteur. (Année) Titre. [En ligne]. Disponible : URL

Notes : Si le nom de l'auteur n'est pas disponible ou si vous ne voulez pas le reproduire, A. A. Auteur pourrait manquer. Ici, l'auteur est le site Web.

EXEMPLE 4 : CODE PROVENANT DE L'INTERNET QUE VOUS AVEZ MODIFIÉ POUR UN TRAVAIL

- **URL de la source** mentionné directement dans votre code :

```
/* Les lignes suivantes ont été adaptées de [7] http://... */
```

```
.....
```

```
/* Fin du code adapté de [7] */
```

+

Référence [7] dans le document qui accompagne le code (ex. : rapport, travail, etc.)

- Si nécessaire, ajoutez des précisions supplémentaires sur ce qui a été utilisé ou modifié.

EXEMPLE 5 : RÉUTILISATION DU CODE OU TRAVAIL D'UN COLLÈGUE = FRAUDE

« Constituent notamment une **fraude** :

M7 b) l'exécution par une autre personne d'un examen, d'un travail ou de toute autre activité faisant l'objet d'une évaluation ».

Source : Règlements des études du baccalauréat en ingénierie 2022-2023

EXEMPLE 6 : RÉUTILISATION DU CODE PROVENANT DE VOTRE ANCIEN TRAVAIL = **AUTOPLAGIAT**

En principe, « Constituent notamment une **fraude** :
M7 k) la présentation, à des fins d'évaluations différentes, sans autorisation, d'un même travail, intégralement ou partiellement, dans différents cours, dans différents programmes de Polytechnique Montréal et dans un autre établissement d'enseignement ».

Source : Règlements des études du baccalauréat en ingénierie 2022-2023

**Demandez toujours la permission à votre professeur ou
professeure!**

FAITS COMMUNS = COMMON KNOWLEDGE

- Ne citez pas les faits communs!
- ...Mais, en cas de doute, demandez à votre professeur et/ou citez!

NE CITEZ PAS LES FAITS COMMUNS

- Les appels de fonction d'une bibliothèque logicielle, interne ou externe (code library) :

Ex. 1. : Utilisation de la librairie interne « list » en C++ :

```
# include <algorithm>

# include <iostream>

# include <list>

int main() {

    std::list<int> my_list = { 12, 5, 10, 9 };
    for (int x : my_list) {
        std::cout << x << '\n';
    }
}
```

Source : https://www.guru99.com/images/2/062920_1133_stdlistinC2.png

NE CITEZ PAS LES FAITS COMMUNS

Ex. 2. : Utilisation des fonctions de la bibliothèque logicielle externe Pandas en Python :

```
import pandas as pd

students = pd.read_csv("students.csv")
students.head()
```

L'INTELLIGENCE ARTIFICIELLE – CHATGPT, ETC.

- Généralement, le plan de cours devrait mentionner si l'utilisation d'un outil IA est autorisée ou pas.

Sinon, vous devez :

Demander au professeur ou professeure s'il est permis de l'utiliser, et si oui, dans quelles conditions





Mentionner dans le texte où et comment vous l'avez utilisé

IMAGES, SCHÉMAS, TABLEAUX, ETC.

- Est-ce que vous devez les citer? OUI!

RETOUR AU PORTAIL POLYTECHNIQUE MONTRÉAL ENGLISH

 **POLYTECHNIQUE MONTRÉAL**
UNIVERSITÉ D'INGÉNIERIE

BIBLIOTHÈQUE LOUISE-LALONDE-LAMARRE
Chercher sur ce site 


Accueil | Outils de recherche ▾ | Services ▾ | Guides et tutoriels ▾ | À propos ▾ | Nous joindre ▾ | Aide |

CITER SELON LE STYLE IEEE

Accueil | Citation exacte ou reformulation | Citer dans le texte | Exemples de références | **Figures et images**

Exemple de document

BIBLIOTHÉCAIRE SPÉCIALISÉE EN SCIENCES ET GÉNIE



STYLE IEEE EN FRANÇAIS

Le style IEEE, créé par l'Institute of Electrical and Electronic Engineers, a été traduit et adapté par la Bibliothèque, **en se basant sur le style IEEEtran pour LaTeX et non sur le IEEE Style Manual (les deux sources présentent des différences et le style IEEEtran est plus cohérent que le manuel de style)**. Ce style est surtout utilisé dans les domaines du génie informatique, logiciel et électrique.

Le **IEEE Editorial Style Manual** présente le style original en anglais.

Comme le style IEEE utilise des abréviations au lieu des titres complets de revues académiques, référez-vous au **IEEE Editorial Style Manual**, qui liste les abréviations des titres de revues IEEE.

Pour chaque document que vous aimeriez citer, consultez **Exemples de citations IEEE dans le texte** et **Exemples de références dans la liste de références ou la bibliographie**.

Pour les utilisateurs du logiciel de gestion bibliographique EndNote, la Bibliothèque a créé le fichier de style **IEEE_fr_PolyMTI** en français.

- Citation exacte ou reformulation
- Citer dans le texte

- Les images sont protégées par le droit d'auteur - Guide Utiliser des images

COMMENT ÉVITER LE PLAGIAT?

(QUELQUES PRÉCISIONS SUPPLÉMENTAIRES)

- Vos travaux scolaires doivent TOUJOURS avoir des références, puisqu'un travail académique s'appuie nécessairement sur des sources d'informations fiables.
- N'oubliez pas d'utiliser les guillemets si vous citez du texte mot-à-mot (par ex. une définition)! Il est toujours préférable de reformuler.
- Ne soumettez jamais seulement du code réutilisé comme solution à un devoir! Votre code doit refléter votre solution originale du problème.
- Ne rendez jamais vos travaux disponibles publiquement dans un dépôt, tel que GitHub ou BitBucket!
 - <https://tinyurl.com/yc3yxck4>

ET LES SANCTIONS?

Selon le règlement des études de premier cycle...

<https://www.polymtl.ca/renseignements-generaux/documents-officiels/5-affaires-academiques-et-vie-etudiante>

- Attribution de la note 0 à un travail ou un examen
- Attribution de la note F à un ou plusieurs cours
- Suspension à un ou plusieurs trimestres
- Exclusion temporaire ou définitive de Polytechnique
- Retrait du diplôme

COMMENT RÉDIGER UN TRAVAIL?

Bibliothèque / Guides (français) / Présenter un travail universitaire en génie / Accueil

PRÉSENTER UN TRAVAIL UNIVERSITAIRE EN GÉNIE: ACCUEIL

Rechercher dans ce guide

Rechercher

Accueil

Outils de rédaction généraux

Outils linguistiques

Rédaction scientifique et technique

Mémoire ou thèse

Communication orale

POUR NOUS JOINDRE



Bibliothèque - Polytechnique
Montréal

Courriel

Coordonnées:

2500, chemin de Polytechnique
Montréal (Québec) H3T 1J4
Pavillon Lassonde, 7e étage
514 340-4666

PRÉSENTATION

La présentation de travaux fait partie de la vie universitaire. Vous trouverez dans ce guide un accès rapide à des ressources de qualité, en format électronique et imprimé, qui vous aideront à éviter les pièges lexicaux tout en vous fournissant des conseils pour mieux rédiger et faire des présentations orales efficaces. Ces informations seront utiles aux auteurs de la communauté de Polytechnique Montréal qui doivent publier et présenter des travaux universitaires, des rapports techniques, des articles scientifiques, un mémoire ou une thèse.

- Outils de rédaction généraux
- Outils linguistiques
- Rédaction scientifique et technique
- Mémoire ou thèse
- Communication orale

BESOIN DE CORRIGER VOS TEXTES?

Le logiciel **ANTIDOTE** est un outil d'aide à la rédaction qui comprend :

- Un correcteur grammatical
- Douze dictionnaires
- Onze guides linguistiques

Le saviez-vous? Antidote est installé sur nos portables à la Bibliothèque!

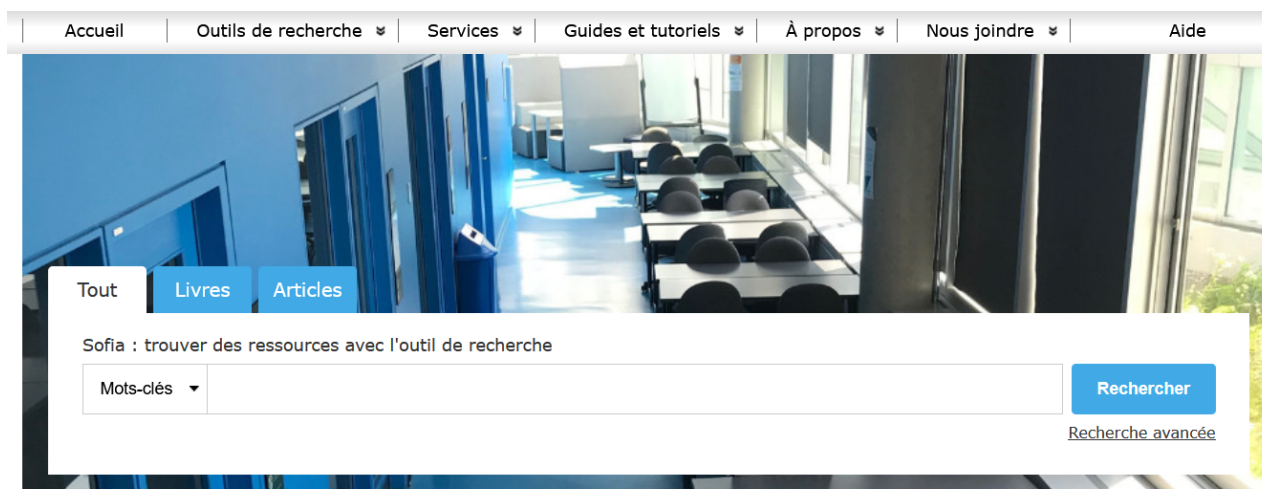
CITER SES SOURCES

Citations et références selon les styles APA 6e et IEEE



ATELIERS GRATUITS

- Regardez les webinaires donné par la Bibliothèque dans le cadre de GO-Poly.
- Suivez le Calendrier des activités de la Bibliothèque pour les prochains ateliers EndNote, Zotero et BibTeX!



OUTILS DE RECHERCHE

- > Bases de données de A à Z
- > Chercher une revue
- > Chercher un article à partir d'une référence
- > Manuels et notes de cours

GUIDES ET TUTORIELS

- > Tous les guides
- > Guides par sujet
- > Guides par types de documents
- > Citer ses sources / Éviter le plagiat
- > EndNote, BibTeX, Zotero : gérer ses références



20 DÉCEMBRE 2022
07H45 À 22H00

SERVICES

- > Ateliers de formation
- > Réserver une salle
- > Accéder aux ressources de l'extérieur de Polytechnique
- > Imprimer en 3D

PROFESSEUR/CHERCHEUR

CALENDRIER DES ACTIVITÉS

ACTUALITÉS

Temps des Fêtes 2022

14 décembre 2022

[Profitez de la collection Culture de la Bibliothèque!](#)

Listes des nouvelles acquisitions et parutions

6 décembre 2022

[Les listes de novembre 2022 sont maintenant disponibles](#)

POUR NOUS JOINDRE

Service de référence de la Bibliothèque :

- En personne, au comptoir
- Par téléphone : (514) 340-4711 poste 4665
- Par courriel : biblio@polymtl.ca
- Clavardage : [http://guides.biblio.polymtl.ca/foire aux questions](http://guides.biblio.polymtl.ca/foire_aux_questions)
- Facebook : www.facebook.com/bibliopolymtl
- Twitter : www.twitter.com/bibliopolymtl