

# RECHERCHE EFFICACE D'INFORMATION (INF1040)

Arina Soare, M.L.I.S.

[arina.soare@polymtl.ca](mailto:arina.soare@polymtl.ca)

Automne 2024

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

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

# SITE WEB DE LA BIBLIOTHÈQUE

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

» Guides de A à Z

» **Guides thématiques et par domaines du génie**

» Citer ses sources / Éviter le plagiat

» EndNote, BibTeX, Zotero : gérer ses références

» Présenter un travail universitaire en génie

» Publier en libre accès

» Publier (mémoire, thèse, article scientifique, rapport technique)

» Trouver des articles scientifiques

» Mise en valeur de la recherche

» Capsules vidéo

**Chercher des livres et des documents dans Sofia**

Tout **Livres** **Articles**

Sofia : trouver des ressources avec l'outil de recherche

Mots-clés ▾

Rechercher

[Recherche avancée](#)

## 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

- > Guides de A à Z
- > **Guides thématiques et par domaines du génie**
- > Citer ses sources / Éviter le plagiat



## SERVICES

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

## Ateliers gratuits PROFESSEUR/CHERCHEUR

30 AOÛT 2024  
07H45 À 18H00

## CALENDRIER DES ACTIVITÉS

## ACTUALITÉS

Horaire de la Bibliothèque : fête du Travail

**Accéder aux ressources électroniques à partir de chez vous**

19 août 2024

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





# Nos guides

**BIBLIOTHÈQUE  
LOUISE-LALONDE-LAMARRE**

Chercher sur ce site



Accueil

Outils de recherche ▾

Services ▾

**Guides et tutoriels ▾**

À propos ▾

Nous joindre ▾

Aide

## GUIDES THÉMATIQUES ET PAR DOMAINES DU GÉNIE

### GUIDES PAR DOMAINES DU GÉNIE ET DES SCIENCES

- **Automatique et robotique**
- Cybersécurité
- Développement durable
- Génie aérospatial
- Génie biomédical
- Génie chimique
  - Biomasse et bioraffinage
  - Économie et affaires
  - Génie alimentaire et biopharmaceutique
- Génie civil
  - Bâtiments
  - Ponts et barrages
  - Transport
- Génie de l'environnement
  - Eaux
- Génie électrique
  - Électronique
  - Télécommunications
- Génie géologique et génie des mines
- Génie industriel
  - Design et fabrication de produit
  - Ergonomie
- **Génie informatique et génie logiciel**
- Génie mécanique
  - Impression 3D
- Génie physique
- Gestion des organisations
- Matériaux
  - Polymères
  - Métaux
- Mathématiques

### CITATION ET DROIT D'AUTEUR

- **Citer ses sources selon les styles APA et IEEE / Éviter le plagiat**
- **Logiciels de gestion bibliographique**
  - BibTeX
  - EndNote
  - Zotero
- Respecter le droit d'auteur
- Utiliser des images

### RECHERCHE PAR TYPES DE DOCUMENTS ET VEILLE

- Articles scientifiques
- Brevets
- Lois et règlements
- Mémoires et thèses
- Manuels et notes de cours
- Normes
- Rapports techniques
- Répertoires de compagnies
- Se tenir à jour : la veille

### PUBLICATION ET DIFFUSION DE LA RECHERCHE

- Publier
- Publier un mémoire ou une thèse
- Rédiger et publier un article scientifique
- Revue de littérature
- Mise en valeur de la recherche
- Libre accès

### ENSEIGNEMENT ET RECHERCHE

# Nos guides

## • Génie électrique

- Électronique
- Télécommunications

## ENSEIGNEMENT ET RECHERCHE

- Autochtones
- Enseignement et apprentissage du génie
- Équité, diversité et inclusion
- Pensée critique et évaluation de l'information
- Ressources éducatives libres

## ÉTUDES ET TRAVAUX UNIVERSITAIRES

- Présenter un travail universitaire en génie
- Outils linguistiques
- Préparation aux examens

## PUBLICATION ET DIFFUSION DE LA RECHERCHE

- Publier
- Publier un mémoire ou une thèse
- Rédiger et publier un article scientifique
  - Revues par départements
- Revue de littérature
- Mise en valeur de la recherche
- Libre accès

## DONNÉES

- Cartes et données géospatiales
- Données de recherche
- Données statistiques
- Données anthropométriques

## DÉVELOPPEMENT PERSONNEL ET CARRIÈRE EN GÉNIE

- Bien-être
- Carrière en génie
- Collection Culture
- Entrepreneuriat

Dernière mise à jour: Aug 23, 2024 2:48 PM

URL: <https://guides.biblio.polymtl.ca/guides>

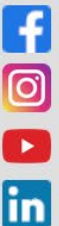
 Imprimer

Se connecter à LibApps  
Signaler un problème

© Polytechnique Montréal

[Bottin](#) | [Recherche](#) | [Conditions](#)

POLYTECHNIQUE  
MONTRÉAL

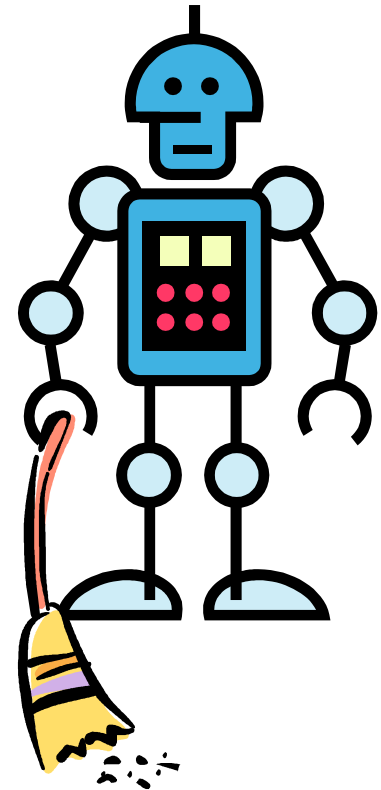


# SI ON VOUS DEMANDE DE TROUVER DE L'INFORMATION SUR...

...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), dimensions

# RECHERCHE DOCUMENTAIRE – ÉTAPES 1 ET 2

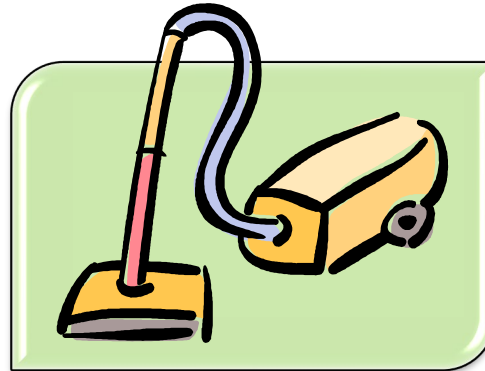
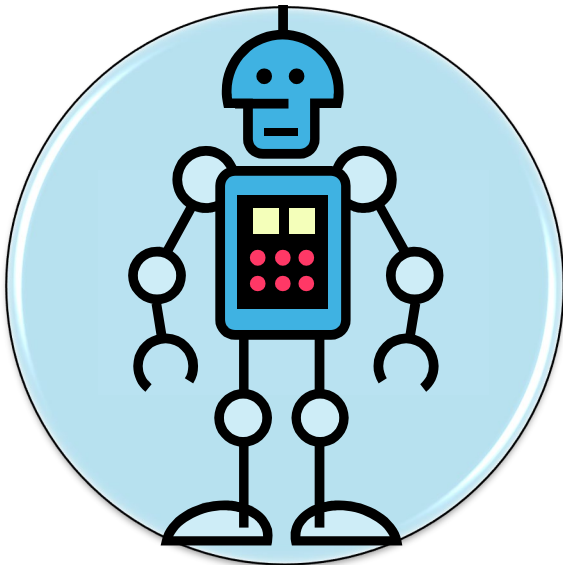
## 1. DÉFINIR votre sujet

**Robot capable d'accomplir des tâches ménagères**

2. **IDENTIFIER** les idées principales (concepts) en vous posant des questions concernant votre sujet.

# ROBOT CAPABLE D'ACCOMPLIR DES TÂCHES MÉNAGÈRES

Robot



Épousseter  
**OU**  
Laver



Piles  
**OU**  
Moteur  
électrique

# RECHERCHE DOCUMENTAIRE – ÉTAPE 3

## 3. TROUVER de l'information générale dans les...

### Guides et tutoriels :

- [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*

# Livres recommandés pour INF1040

## AUTOMATIQUE ET ROBOTIQUE

Accueil

Dictionnaires et encyclopédies

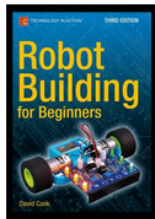
Livres


Articles de revues et de conférences

Conception des robots

Sites Web

### COURS INF1040



**Robot Building for Beginners (3e éd.)**  
Cool   
Date de publication: 2010  
Accès limité à 1 seul la fois.

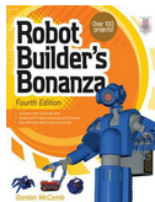
Livre électronique




**Intermediate Robot Building** - David Cook; Cathan Cook   
Date de publication: 2010



**Robot Builder's Sourcebook**  
- Gordon McComb  
Date de publication: 2003

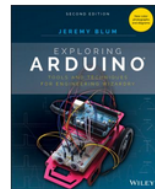


**Robot Builder's Bonanza (4e éd.)** - Gordon McComb   
Date de publication: 2011  
Accès limité à 1 seul usager à la fois.

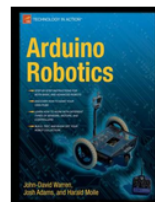
### ARDUINO

**Démarrez avec Arduino (4e éd.)** - Massimo Banzhi; Michael Shiloh  
Date de publication: 2023

**La boîte à outils Arduino : 120 techniques pour réussir vos projets** - Michael Margolis  
Date de publication: 2019



**Exploring Arduino: Tools and Techniques for Engineering Wizardry** - Jeremy Blum   
Date de publication: 2020



**Arduino Robotics** - John-David Warren; Josh Adams; Harald Molle   
Date de publication: 2011

### 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.






# RECHERCHE DOCUMENTAIRE – ÉTAPE 3

## 3. TROUVER de l'information générale dans les...

### Dictionnaires

- Termium : Plus de 4 millions de termes (français, anglais) dans tous les domaines du savoir
  - Vitrine linguistique : Plus de 3 millions de termes techniques (français, anglais)
- +
- DeepL = Traducteur (pour oublier Google Translate!) : <https://www.deepl.com/translator>

\* Terme à chercher (obligatoire) 

Où chercher 

Domaine

robot domestique 

Tous les termes 

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

2016-06-29

## 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-ourlangues.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 – ÉTAPE 3

## 3. TROUVER de l'information générale dans les...

### Encyclopédies

- **Techniques de l'ingénieur**

Encyclopédie en langue française spécialisée en génie :

<http://www.techniques-ingenieur.fr/>

Accès par les guides ou par les [Bases de données de A - Z](#)

## 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



[→ EXPLORE](#)

La cartographie interactive est une manière plus ludique d'accéder aux contenus du site Technique de l'Ingénieur.

Classés en 8 grands groupes de mots-clés, eux même organisés en... permet d'acc... fiches pratique



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).

## 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

# RECHERCHE DOCUMENTAIRE – ÉTAPE 3

## 3. TROUVER de l'information générale dans les...

### Aide-mémoire

- [Taylor & Francis eBooks](#)

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

Accès par les guides ou par les [Bases de données de A - Z](#)



### Search Results

Showing 295 results

Sort By:

Newest to Oldest

Filters:

Licensed Content X

Free to View X

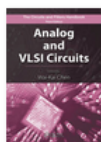
Fully OA Books X

Books with OA Chapters X

Subject: Computer Science X

Subject: Artificial Intelligence X

#### 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 X

Artificial Intelligence X

Books (295)

Chapters (221)



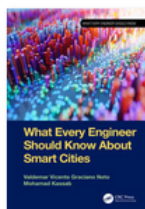
Book

**Intelligent Approaches to Cyber Security**

*Edited By Narendra M Shekocar, Hari Vasudevan, Surya S D*

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

Abstract



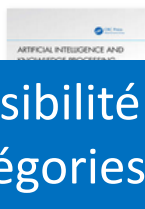
Book

**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.





[Advanced Search](#)

Utiliser la troncature \*!

## Search Results

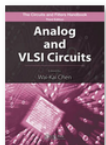
Showing 202 results for: 'robot\*'

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



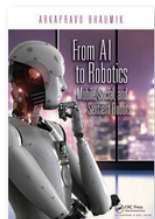
Book  
[Analog and VLSI Circuits](#)

### 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
- ...

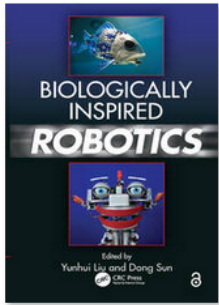


[Advanced Search](#)

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

Home > Engineering & Technology > Electrical & Electronic Engineering > Systems & Controls > Biologic

Informations permettant de bien citer le document



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

You have download and read online access to this content.

DOWNLOAD

READ ONLINE

Size: 22.65 MB

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 provides an application of robotics technology to our understanding of biological systems and b

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

# TROUVER DES LIVRES ET DES AIDE-MÉMOIRE :


- La Réserve de cours dans Sofia

The image shows a screenshot of the Sofia library website. At the top, there 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 banner image of a library interior. A search bar is visible with a dropdown menu showing options: Tout, Livres, and Articles. A red box highlights the text "Sofia : trouver des ressources avec l'outil de recherche" above the search input field. To the right of the search bar is a blue "Rechercher" button, and below it is a link for "Recherche avancée", also highlighted with a red box. Below the search bar, there is a dropdown menu with options: Titre, Mots-clés, Titre, Auteur, and Sujet. The main content area features the Polytechnique Montréal logo and navigation links: Liens de la bibliothèque and Connexion. A red box highlights the "Réserve de cours" link in the top navigation bar. The main heading is "Recherche avancée". Below this, there are three search form sections, each with an "Opérateur" dropdown set to "ET", an "Index de recherche" dropdown, and a "Terme de recherche" input field. The first section has "Mot-clé" selected. The second section has "Titre" selected. The third section has "Auteur" selected. On the right side, there are sections for "Bases de données" (2 sélectionnée(s)) with an "Enregistrer les modifications" button and a "Réinitialiser" button, and "Bases de données pour la recherche" (2 sélectionnée(s)) with checkboxes for "WorldCat" and "WorldCat.org".

# L'OUTIL DE RECHERCHE SOFIA

- [Aide](#)
- Écoutez nos webinaires (page [YouTube](#))

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](#)

PROFESSEUR / CHERCHEUR

# L'OUTIL DE RECHERCHE SOFIA



The screenshot displays the Sofia search interface for Polytechnique Montréal. The search term "arduino" is entered in the search bar. The results page shows 70 results. The left sidebar contains several filter categories, with the following items highlighted by red boxes:


- Tri:** Date (plus récente en premier) (indicated by a red arrow)
- Bibliothèque:** Polytechnique Montréal (checked)
- Format:** Livre (70) (checked), Livre numérique (60) (checked), Livre imprimé (10) (checked)
- Langue:** Tout (checked)

The main content area displays two search results:

- 1** **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  
Disponibilité: Disponible Polytechnique Montréal
- 2** **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  
Disponibilité: Disponible Polytechnique Montréal

# 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)

Libre numérique  Libre imprimé 

Conserver les filtres | [Effacer les filtres](#) 571 résultats dans Polytechnique Montréal

**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](#).

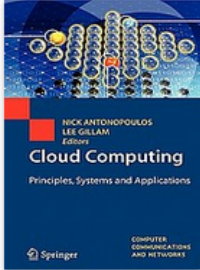
 Livre numérique 2020

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

Enregistrer

“ Citer

Partager

☆ Enregistrer

Dans Sofia, cherchez dans les deux langues et utilisez la troncature \*!



# LIVRE TROUVÉ DANS L'OUTIL SOFIA



## 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].

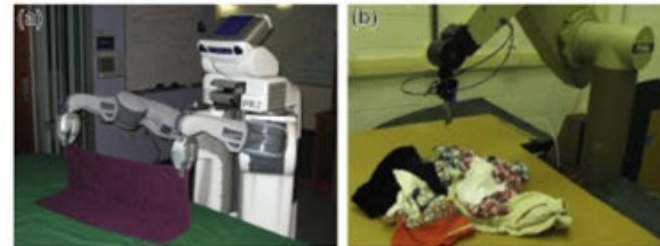
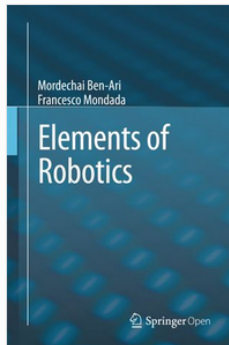


Figure 12  
Laundry work. (a) Cloth folding [19] and (b) Cloth categorizing [20].



# 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...](#)

**Structurer sa recherche pour trouver  
des articles de revue et de  
conférences**

# 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

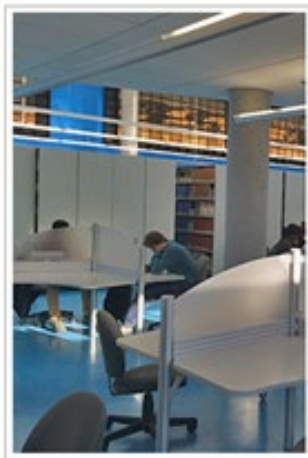
Choisir vos sources

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 – ÉTAPE 4

4. Bien **structurer** sa recherche à l'aide d'un...

## Plan de concepts

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

...et **créer la stratégie de 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

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

# RECHERCHE DOCUMENTAIRE – ÉTAPE 4

## Préparation d'un plan de concepts

Inclure :

- **Synonymes**
- **Orthographes** différentes (britannique & américain)
- **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.)
  - Ne jamais utiliser de \* après 3-4 lettres!

# RECHERCHE DOCUMENTAIRE – ÉTAPE 4

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!

# SOURCES D'INFORMATION SPÉCIALISÉES

- **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**

Accès par les guides ou par les [Bases de données de A - Z](#)

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\*)

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

Preferences

Learn More

Data Fields

Search Examples

Search Operators

Search Tips

Wildcard Limits

Learn more about the order of precedence for

Operators

search

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 343 results for ((domestic robot\* OR Home robot\* OR Household robot\* OR Homebot\* OR personal robot\*) AND (clean\* OR vacuum\*OR wash\* OR dust\*))x

Filters Applied: 2018 - 2024 x

Conferences (26)

Journals (47)

Books (15)

Magazines (8)

Early Access Articles (4)

Search

Select All on Page

Documents Images(Beta)

Show

All Results

Subscribed Content ?

Open Access Only

Sort By Newest ▾

Relevance

Newest

Oldest

Most Cited By Papers

Most Cited By Patents

Most Popular

Publication Title A-Z

Publication Title Z-A

Year

Range

Single Year

2018

2024

Clear

Apply

Low-cost IoT-based Portable Sensor Node for Fire and Air Pollution Detection and Alarming

Mohammed Faeik Ruzaij Al-Okby; Thomas Roddelkopf; Kerstin Thurow

2024 IEEE Sensors Applications Symposium (SAS)

Year: 2024 | Conference Paper | Publisher: IEEE

Abstract [HTML](#)

Automated Steel Dust Cleaning System for Industrial Environment

S. Maheswari; M. Lizzy Nesa Bagyam; S. Tejashree; S. Udhaya Krishnan; M. Tharani Kumar; V.S. Dharun

2024 2nd International Conference on Sustainable Computing and Smart Systems (ICSCSS)

Year: 2024 | Conference Paper | Publisher: IEEE

Abstract [HTML](#)

# 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](#)

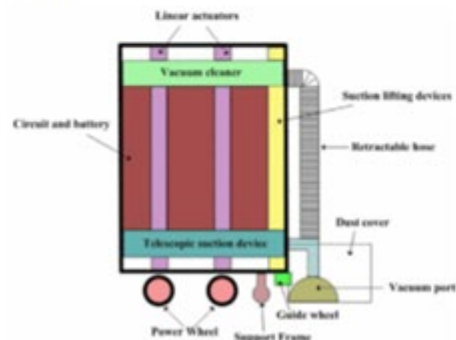
[Citations](#)

[Keywords](#)

[Metrics](#)

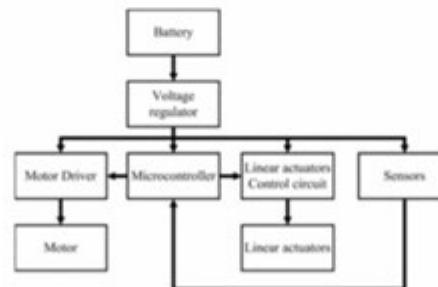
[Media](#)

Fig. 1



Schematic diagram of the robot

Fig. 2



Schematic diagram of electric circuit design

Fig. 3

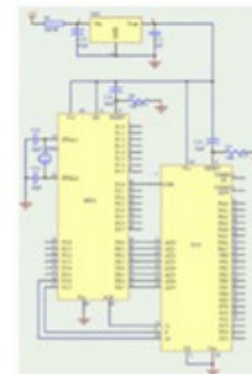


Diagram of 89S51 with extended electric circuit

<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 ?

### 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 )

[Back to Results](#)

#### 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<sup>®</sup>  
Mobile App

get  
the latest  
**IEEE**  
Research  
Anytime, anywhere

# UTILISER L'INFORMATION DE FAÇON APPROPRIÉE

 [Créer un compte](#) ou [se connecter](#)



**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](#)


Article [Discussion](#)

[Lire](#)

[Modifier](#)

[Afficher l'historique](#)

## 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?

##### 4.4 Domestique



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.)



# 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



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 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 Seare

### 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

# 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>

(Cette page Web n'est plus disponible.)

**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:

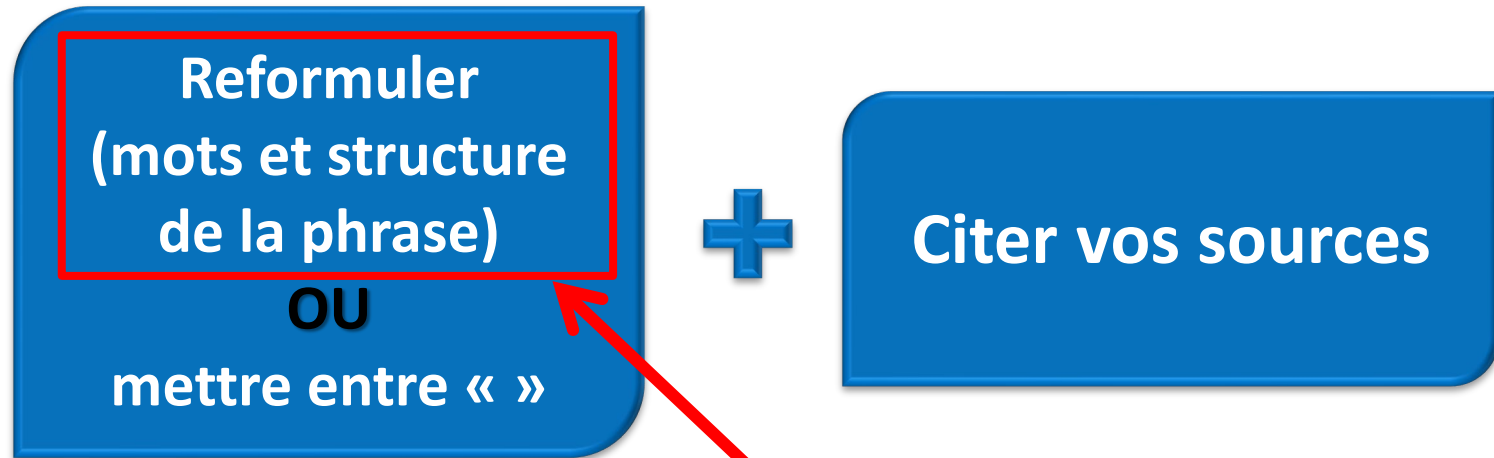
Livre, article de périodique, reportage à la télévision, etc.

**Y compris les sites Internet!**

Consultez le guide [Citer ses sources selon les styles APA et IEEE / Éviter le plagiat.](#)

# 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

The screenshot shows the GitHub interface for the repository 'nwojke/deep\_sort'. At the top, there's a navigation bar with 'Product', 'Team', 'Enterprise', 'Explore', 'Marketplace', and 'Pricing'. A search bar and 'Sign in'/'Sign up' buttons are on the right. Below the repository name, there are buttons for 'Notifications', 'Fork' (1.1k), and 'Star' (4.1k). The main navigation includes 'Code', 'Issues' (150), 'Pull requests' (7), 'Actions', 'Projects', 'Wiki', 'Security', and 'Insights'. The repository details show 'kinnzo and nwojke Fixed the display flag (#142)' on '1 Apr 2019' with '34 commits'. A list of files and folders is shown, with the 'LICENSE' file highlighted by a red box. A blue callout box with white text says 'Vérifiez la licence pour voir si vous avez le droit de réutiliser le code!'. The right sidebar contains 'About' (Simple Online Realtime Tracking with a Deep Association Metric), 'Releases' (No releases published), 'Packages' (No packages published), and 'Contributors' (5).

Product Team Enterprise Explore Marketplace Pricing Search 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 About

kinnzo 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
<b>LICENSE</b>	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](https://github.com/nwojke/deep_sort)

# LICENCE DANS GITHUB - EXEMPLE

The screenshot shows the GitHub interface for the repository 'nwojke / deep\_sort'. The license is identified as 'GNU General Public License v3.0'. A red box highlights the license details, including a table of permissions and conditions. A blue callout box contains the text: 'Vérifiez la licence pour voir si vous avez le droit de réutiliser le code!'.

Product Team Enterprise Explore Marketplace Pricing Search / 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
<ul style="list-style-type: none"><li>✓ Commercial use</li><li>✓ Modification</li><li>✓ Distribution</li><li>✓ Patent use</li><li>✓ Private use</li></ul>	<ul style="list-style-type: none"><li>✗ Liability</li><li>✗ Warranty</li></ul>	<ul style="list-style-type: none"><li>ℹ License and copyright notice</li><li>ℹ State changes</li><li>ℹ Disclose source</li><li>ℹ Same license</li></ul>

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
```

# LICENCES CREATIVE COMMONS

## ○ Pr esentes par exemple dans Stack Overflow :

The screenshot shows the Stack Overflow website interface. At the top, there is a navigation bar with the Stack Overflow logo, links for 'About', 'Products', and 'For Teams', a search bar, and 'Log in' and 'Sign up' buttons. 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, there is a paragraph stating that the license applicable for each Question and Answer revision is available on the [post timeline](#). A right-hand sidebar contains a list of navigation links, including 'Asking', 'Privileges', 'Badges', 'Our model', 'Reputation & Moderation', 'Answering', and 'My Account'. The 'My Account' section is expanded, showing various help topics like 'I accidentally created two accounts; how do I merge them?' and 'What is the license for the content I post?'. At the bottom of the page, a blue banner contains the source URL: <https://stackoverflow.com/help/licensing>.

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 54)

The screenshot shows a Stack Overflow page for the question "Binary Search in Javascript (ES6)". The page includes a sidebar with navigation options like Home, Questions, Tags, Users, and Companies. The main content area displays the question title, a "Bottom-up" answer, and two code snippets. The first snippet is a recursive function, and the second is an iterative function. The answer is attributed to Lior Elrom, who has 19k reputation, 16 votes, and 92 answers. The answer was posted on May 26, 2018, at 17:47.

stackoverflow About Products For Teams Search...

Home PUBLIC Questions Tags Users Companies COLLECTIVES Explore Collectives TEAMS Stack Overflow for Teams – Start collaborating and sharing organizational knowledge. 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);
}
```

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. At the top, the navigation bar includes 'ProQuest Ebook Central™', 'Accueil', 'Rechercher', 'Étagère', 'Réglages', and 'Connexion'. Below this is a toolbar with icons for download, print, and other actions, along with 'Page 47 sur 588'. The main content area is split into two columns. The left column shows the book's metadata: '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 DES MATIÈRES' section with links to Intro, Table of Contents, About the Author, About the Technical Reviewer, Acknowledgments, and Preface. The right column shows the text of the book, starting with the section 'Nested Class'. The text explains that a nested class is one placed inside another class and that Java supports both static and non-static nested classes. 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' states that nested classes were not supported in Java 1.0 but were added in Java 1.1. Below the text is 'Demonstration 5', which shows a simple use of a nested class with two different ways to invoke an inner class method. The code snippet is as follows:

```
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<sup>e</sup> 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 2023-2024](#)



## 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](#)

**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](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.

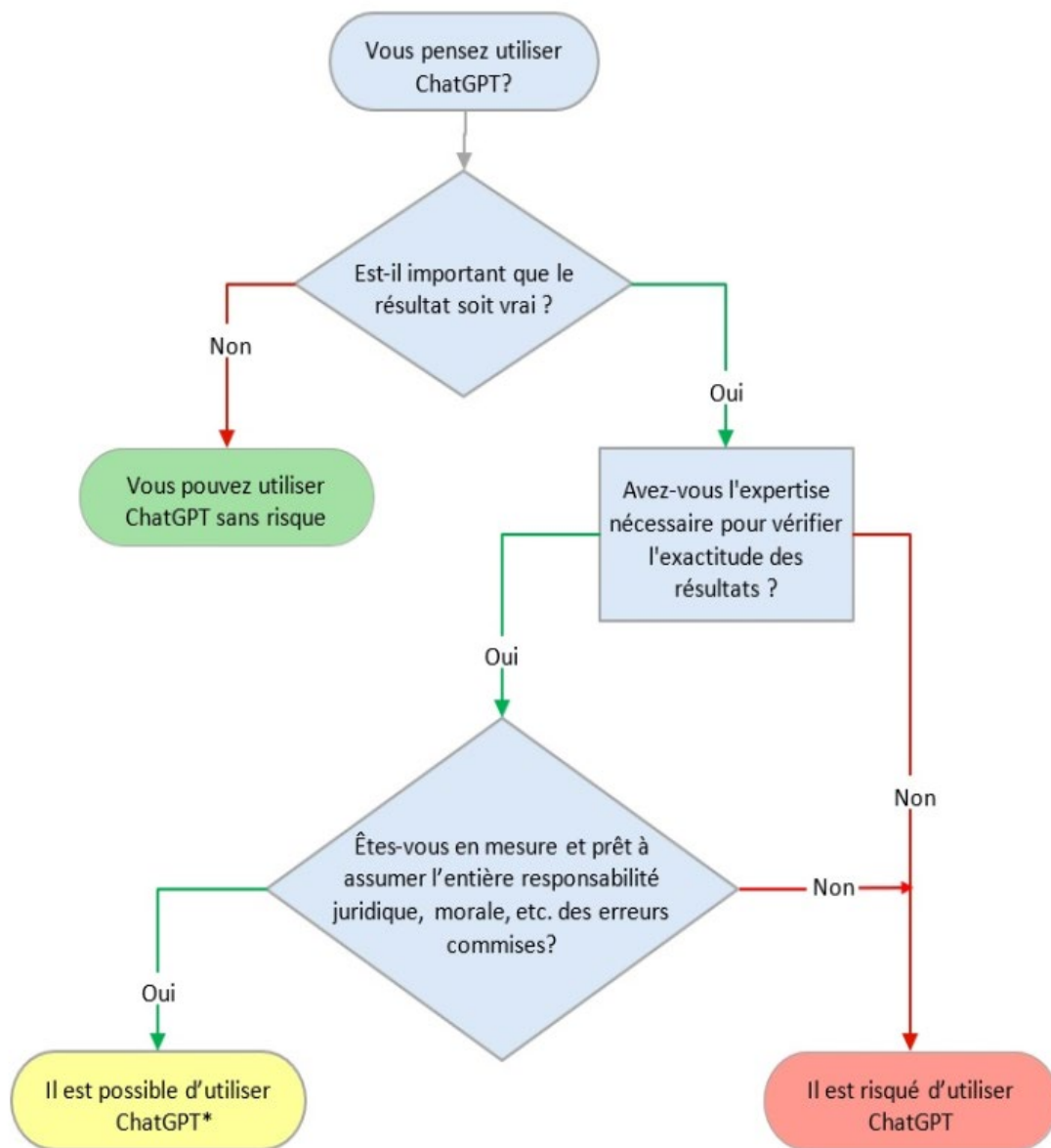
**Sinon, vous devez :**

**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 (ne pas créer de citation et de référence!)

\* Voir l'onglet [Outils d'intelligence artificielle](#) dans le guide IEEE




\*mais assurez-vous de vérifier l'exactitude et la justesse du texte généré

Notre traduction à partir de [When is it safe to use ChatGPT?](#) par Aleksandr Tiulkanov, image sous licence [CC BY](#).

# 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?

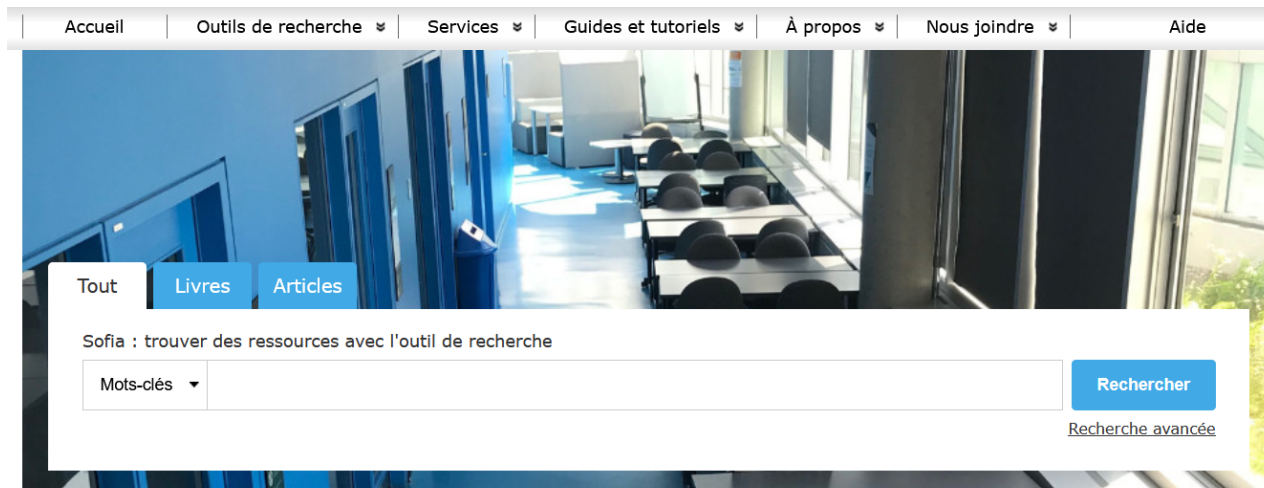
Selon le règlement des études de premier cycle...

<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

# ATELIERS GRATUITS

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](mailto: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](http://www.facebook.com/bibliopolymtl)
- Twitter : [www.twitter.com/bibliopolymtl](http://www.twitter.com/bibliopolymtl)