

## **Publications**

### **Books**

- F. Le Bars and L. Jaulin (Eds.). Robotic Sailing 2013. *Proceedings of the 6th International Robotic Sailing Conference*, Springer, 2013.

### **Journal articles**

- L. Jaulin and F. Le Bars. An interval approach for stability analysis; Application to sailboat robotics. *IEEE Transactions on Robotics*, 2012.
- F. Le Bars, J. Sliwka, O. Reynet, and L. Jaulin. Set-membership state estimation with fleeting data. *Automatica*, Volume 48, Issue 2, Pages 381-387, 2012.
- F. Le Bars, J. Sliwka, and M. Sebela. Autonomous submarine robotic system. [\*Cybernetic Letters\*](#), 2010.

### **Conferences with selection**

- J. Sliwka, F. Le Bars, O. Reynet, and L. Jaulin. Using interval methods in the context of robust localization of underwater robots. In *NAFIPS 2011*, El Paso, USA, 2011.
- F. Le Bars, A. Bertholom, J. Sliwka, and L. Jaulin. Interval SLAM for underwater robots - a new experiment. In *NOLCOS 2010*, Bologna, Italy, 2010.
- J. Sliwka, F. Le Bars, and L. Jaulin. Calcul ensembliste pour la localisation et la cartographie robustes. In *JD-JN-MACS 2009*, Angers, France, 2009.
- F. Le Bars, J. Sliwka, and L. Jaulin. Analyse par intervalles pour le lancé de rayon et pour l'analyse de stabilité. In *JD-JN-MACS 2009*, Angers, France, 2009.

### **Conferences without selection**

- L. Jaulin and F. Le Bars. Sailboat as a windmill. In *WRSC-IRSC 2013*, Brest, France, 2013.
- F. Le Bars, L. Jaulin and O. Ménage. Suivi de ligne pour un voilier : application au robot voilier autonome VAIMOS pour l'océanographie. In *Journées Démonstrateurs 2013*, Angers, France, 2013.
- F. Le Bars and L. Jaulin. An experimental validation of a robust controller with the VAIMOS autonomous sailboat. In *WRSC-IRSC 2012*, Cardiff, UK, 2012.
- L. Jaulin and F. Le Bars. A simple controller for line following of sailboats. In *WRSC-IRSC 2012*, Cardiff, UK, 2012.
- F. Le Bars, J. Sliwka, O. Reynet, and L. Jaulin. SLAM with fleeting detections. In *SWIM 2011*, Bourges, France, 2011.
- F. Le Bars and J. Sliwka. SAUC'ISSE et SARDINE, 2 robots sous-marins autonomes. In *2ème conférence de l'association DAKODOC des doctorants de l'ED SICMA*, Brest, France, 2011.
- F. Le Bars and L. Jaulin. State estimation with fleeting data. In *Journée MEA 2010*, Paris, France, 2010.
- F. Le Bars, J. Sliwka, and L. Jaulin. SAUC'ISSE, un robot sous-marin autonome. In *Journées Démonstrateurs 2010*, Angers, France, 2010.

- F. Le Bars and J. Sliwka. Calcul par intervalles et robotique à l'ENSIETA. In *Journées Jeunes Chercheurs en Robotique 2010*, Paris, France, 2010.
- F. Le Bars, A. Bertholom, J. Sliwka, and L. Jaulin. GESMI, an interval-based software for submarine SLAM. In *SWIM 2010*, Nantes, France, 2010.
- J. Sliwka, F. Le Bars, and L. Jaulin. Robotics at ENSIETA. In *AIM'09*, Brno, Czech Republic, 2009.
- F. Le Bars, J. Sliwka, and L. Jaulin. Ray tracing and stability analysis of parametric systems. In *SWIM 2009*, Lausanne, Switzerland, 2009.

## Research reports

- L. Jaulin and F. Le Bars. Calcul ensembliste pour la robotique: développement de robots marins, sous-marins, terrestres ou aériens pour l'exploration. *Rapport d'avancement T0+9 pour la DGA/MRIS*, 2013.
- F. Le Bars, A. Bethencourt, V. Drevelle, and L. Jaulin. Calcul ensembliste pour la robotique: développement de robots marins, sous-marins, terrestres ou aériens pour l'exploration. *Rapport d'avancement T0+6 pour la DGA/MRIS*, 2013.
- F. Le Bars, A. Bethencourt, J. Sliwka, and L. Jaulin. Calcul ensembliste pour la robotique: développement de robots marins, sous-marins, terrestres ou aériens pour l'exploration. *Fournitures 3 et 4 pour la DGA/MRIS*, 2012.
- F. Le Bars, A. Bethencourt, J. Sliwka, and L. Jaulin. Calcul ensembliste pour la robotique: développement de robots marins, sous-marins, terrestres ou aériens pour l'exploration. *Fourniture 2 pour la DGA/MRIS*, 2012.
- F. Le Bars, A. Bethencourt, J. Sliwka, and L. Jaulin. Calcul ensembliste pour la robotique: développement de robots marins, sous-marins, terrestres ou aériens pour l'exploration. *Fourniture 1 pour la DGA/MRIS*, 2012.
- F. Le Bars, A. Bethencourt, J. Sliwka, and L. Jaulin. Calcul ensembliste pour la robotique: développement de robots marins, sous-marins, terrestres ou aériens pour l'exploration. *Rapport d'avancement T0+12 pour la DGA/MRIS*, 2011.
- F. Le Bars, A. Bethencourt, J. Sliwka, and L. Jaulin. Calcul ensembliste pour la robotique: développement de robots marins, sous-marins, terrestres ou aériens pour l'exploration. *Rapport d'avancement T0+9 pour la DGA/MRIS*, 2011.
- J. Sliwka, F. Le Bars, and L. Jaulin. Construction d'un robot sous-marin pour le concours SAUC-E. *Rapport d'avancement T0+6 pour la DGA/MRIS*, 2011.
- F. Le Bars, J. Sliwka, and L. Jaulin. Construction d'un robot sous-marin pour le concours SAUC-E. *Rapport d'avancement T0+12 pour la DGA/MRIS*, 2010.
- F. Le Bars, J. Sliwka, and L. Jaulin. Construction d'un robot sous-marin pour le concours SAUC-E. *Rapport d'avancement T0+9 pour la DGA/MRIS*, 2010.
- J. Sliwka, F. Le Bars, and L. Jaulin. Construction d'un robot sous-marin pour le concours SAUC-E. *Rapport d'avancement T0+6 pour la DGA/MRIS*, 2010.
- F. Le Bars and L. Jaulin. Validation des méthodes de géoréférencement par une méthode de propagation de contraintes sur les intervalles. *Réponses au poste 4 "Module extraction d'amers" de l'étude demandée par la DGA/TN/GESMA*, 2010.
- F. Le Bars, J. Sliwka, and L. Jaulin. Réalisation d'un robot sous-marin autonome. *Fourniture 4 pour la DGA/MRIS*, 2009.
- F. Le Bars, J. Sliwka, and L. Jaulin. Réalisation d'un robot sous-marin autonome. *Fourniture 3 pour la DGA/MRIS*, 2009.
- J. Sliwka, F. Le Bars, and L. Jaulin. Réalisation d'un robot sous-marin autonome. *Fourniture 2 pour la DGA/MRIS*, 2009.

- F. Le Bars, J. Sliwka, and L. Jaulin. Réalisation d'un robot sous-marin autonome. *Fourniture 1 pour la DGA/MRIS*, 2009.
- F. Le Bars, J. Sliwka, and L. Jaulin. Réalisation d'un robot sous-marin autonome pour le concours SAUC-E. *Compte-rendu final pour l'année 2007-2008 pour la DGA/MRIS*, 2008.

### **Other**

- F. Le Bars, E. Campos-Mercado, J. A. Monroy-Anieva, J. Barneoud-Chapelier and Q. Bréfort. SAUC'ISSE and SARDINE, 2 AUVs for SAUC-E 2013. In *SAUC-E 2013*, La Spezia, Italy, 2013.
- F. Le Bars, T. Brizard, I. Torres-Tamanaja and C. Aubry. SAUC'ISSE and SARDINE, 2 AUVs for SAUC-E 2012. In *SAUC-E 2012*, La Spezia, Italy, 2012.
- F. Le Bars, J. Sliwka, I. Torres-Tamanaja, E. Campos-Mercado, M. S. Ibn Seddik, C. Aubry, and L. Jaulin. SAUC'ISSE and SARDINE, 2 AUVs for SAUC-E 2011. In *SAUC-E 2011*, La Spezia, Italy, 2011.
- F. Le Bars, J. Sliwka, and L. Jaulin. SAUC-E 2010 Journal paper ENSIETA. In *SAUC-E 2010*, La Spezia, Italy, 2010.
- F. Le Bars, J. Sliwka, and L. Jaulin. SAUC-E 2009 Journal paper ENSIETA. In *SAUC-E 2009*, Gosport, UK, 2009.