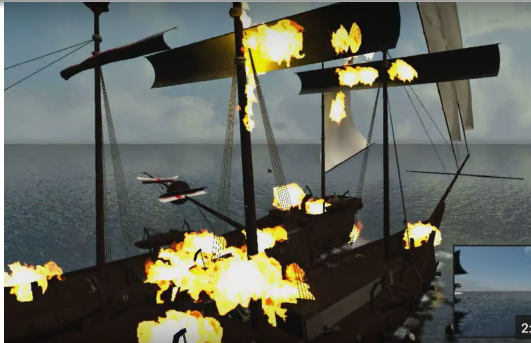


Moyens et méthodologies mis en oeuvre sur la Cordelière

MOQESM 2018, Brest, SeaTechWeek
8-9-10 octobre 2018

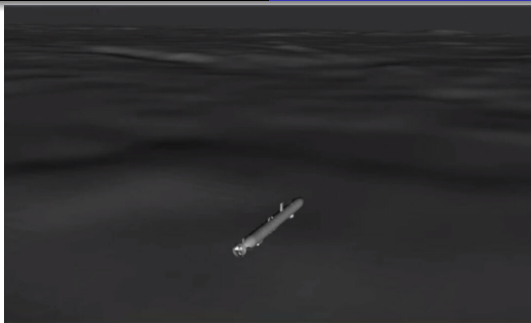


La Cordelière



Reconstitution de la bataille

youtu.be/yP4cM1UGrqY



youtu.be/YAkUw1ggCvg

Thèse : Joris Tillet(DGA-Région), Julien Damers (CIFRE avec Kopadia)

Expériences à Guerlédan





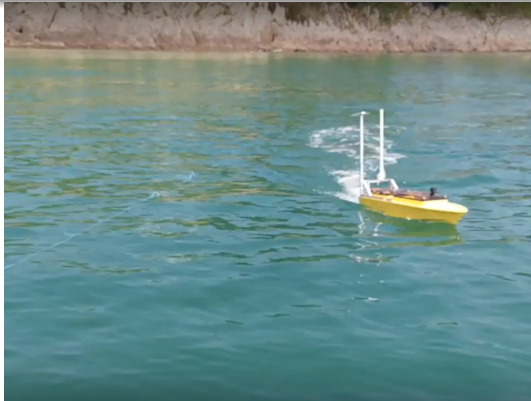




Expériences à Guerlédan

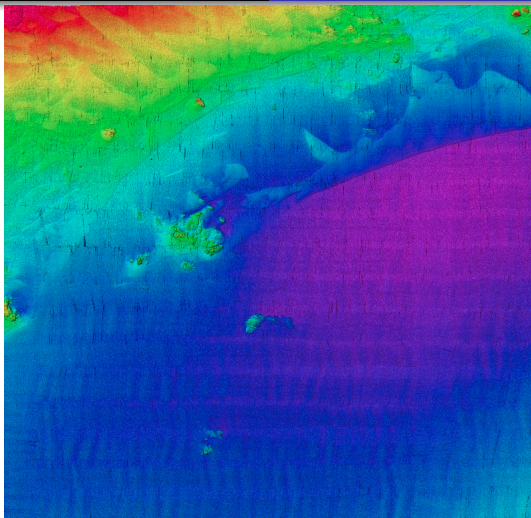
youtu.be/KXHjYeWYGOI

Submeeting 2018

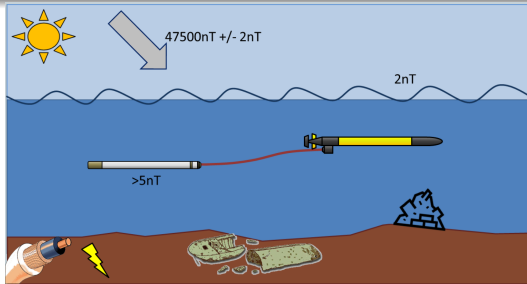


youtu.be/VqXG9zO_q1A

[submeeting2018.html](#)



Magnétomètre



Romain Schwab

Boatbot

Objectif: remorquer le SeaSpy du Shom avec un robot (sous-marin ou surface).





Premières recherches avec Boatbot

youtu.be/RSmUnKklfkM

[boatbot.html](#)



Boatbot tracte un magnetomètre

youtu.be/cxVs1fDdm1s

[2]



CONVENTION CADRE DE COOPERATION ENTRE L'ENSTA BRETAGNE ET LE SHOM

Références :
SHOM n°101/2015
ENSTA

Entre les soussignés

L'ENSTA Bretagne, Ecole Nationale Supérieure de Techniques Avancées Bretagne, établissement public à caractère administratif, située 2 rue François Verny – 29 806 Brest cedex 9, représentée par son directeur Patrick Puyhabilier, ou son délégataire,

Ci-après dénommée « l'ENSTA Bretagne »,
D'une part,

Et

Le Service hydrographique et océanographique de la marine (SHOM), établissement public à caractère administratif, 13 rue du Chatellier - CS 92 803 - 29228 Brest cedex 2, représenté par son directeur général Bruno Frachon, ou son délégataire,

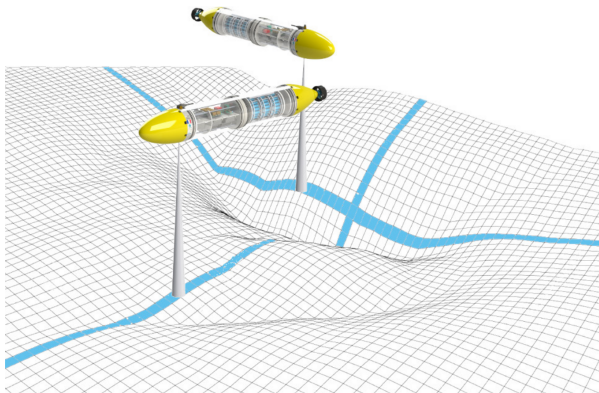
Ci-après dénommé « le SHOM »,
D'autre part.

Ci-après désignés collectivement « les Parties »,

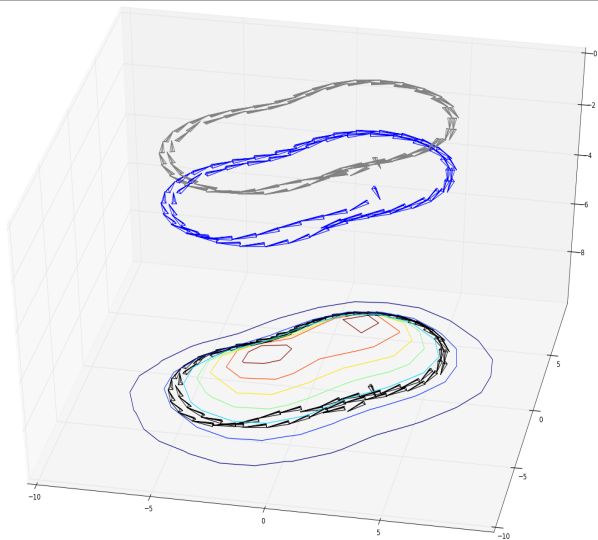
Boatbot ?
AUV ?

Exploration

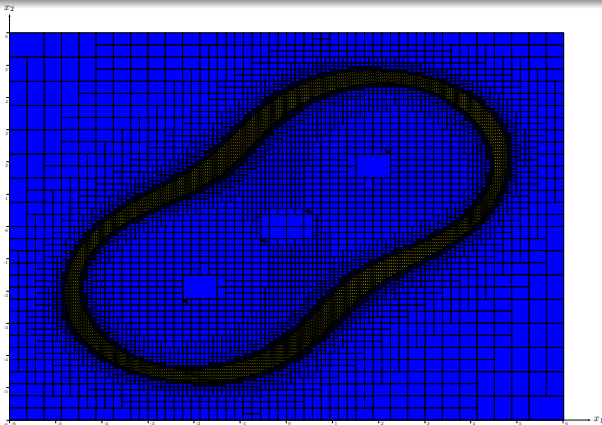
- SLAM paradigm
- Bridge-river paradigm



[4]



[1]



[3]



L. Jaulin.

Isobath following using an altimeter as a unique exteroceptive sensor.

In *IRSC-WRSC-2018, Southampton, 2019*.



L. Jaulin M. Le Gallic, J. Tillet and F. Le Bars.

Tight slalom control for sailboat robots.

In *IRSC-WRSC-2018, Southampton, 2019*.



T. Le Mézo, L. Jaulin, and B. Zerr.

An interval approach to compute invariant sets.

IEEE Transaction on Automatic Control, 62:4236–4243, 2017.



S. Rohou.

Reliable robot localization: a constraint programming approach over dynamical systems.

PhD dissertation, Université de Bretagne Occidentale,
ENSTA-Bretagne, France, december 2017.