

Bilan robotique marine

3ème Séminaire de l'équipe IHSEV

18 et 19 Juin 2014

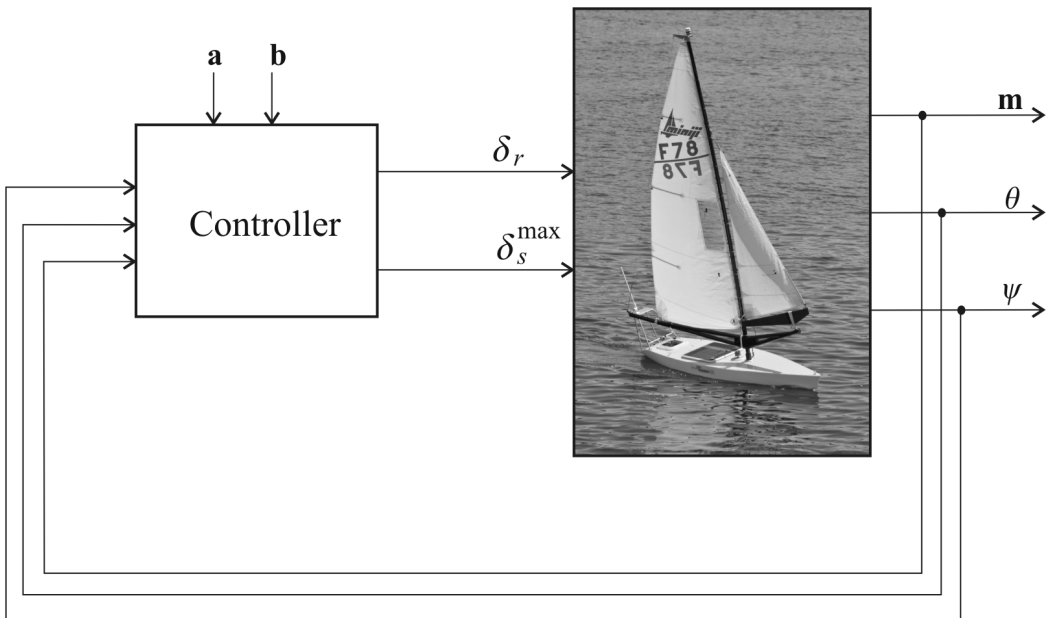
ENSTA Bretagne, LabSTICC, OSM, IHSEV.

1 Thèmes

Modélisation, localisation, commande.

Robotique marine.

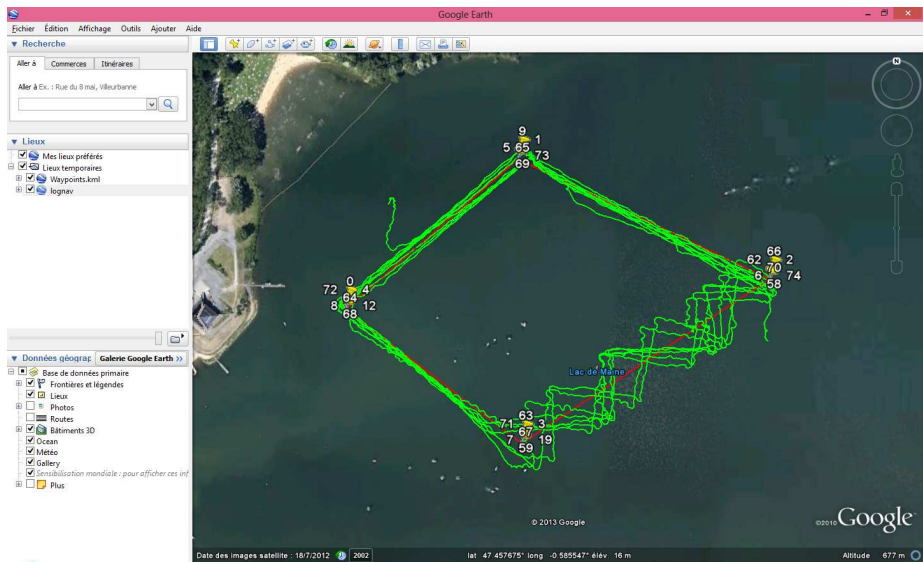
IHSEV systèmes autonomes.



2 Journée démonstrateurs

Angers, Juin 1013







2.1 WRSC'14

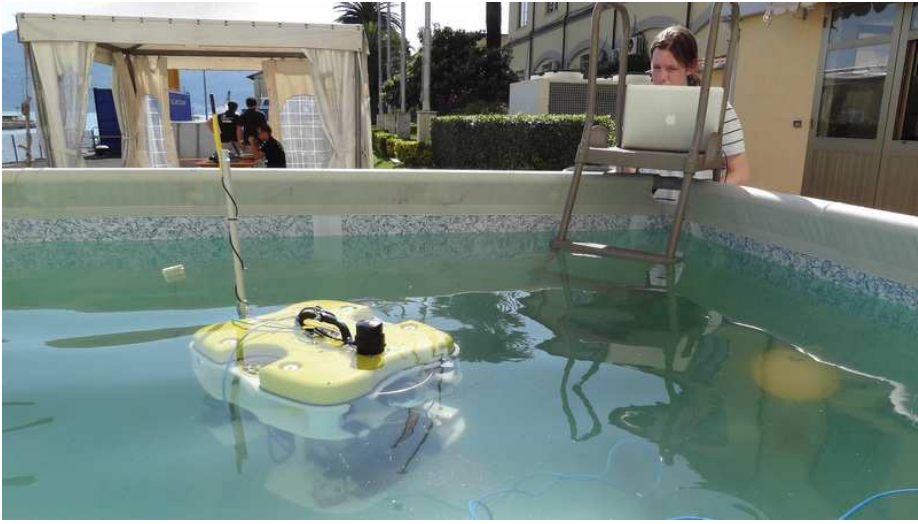
Septembre 2014.

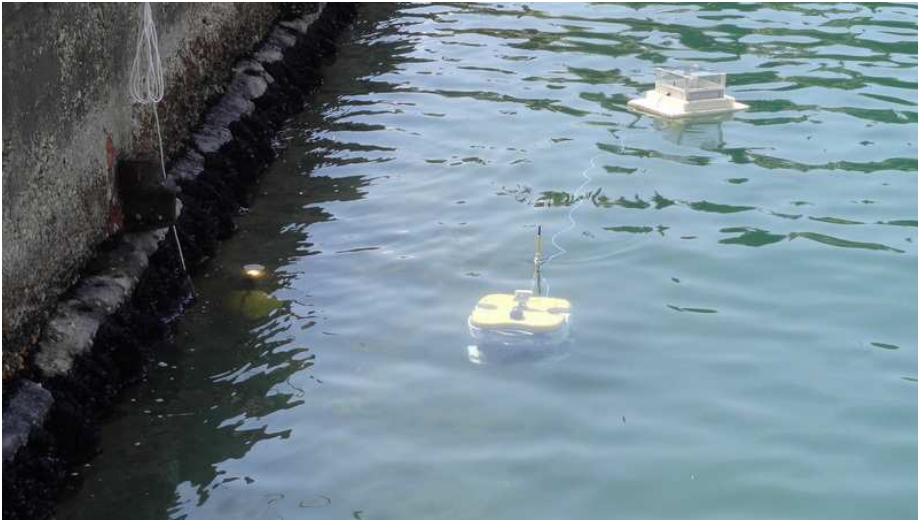


Publication des actes de la IRSC dans "Robotic Sailing 2013". Springer.

3 SAUCE

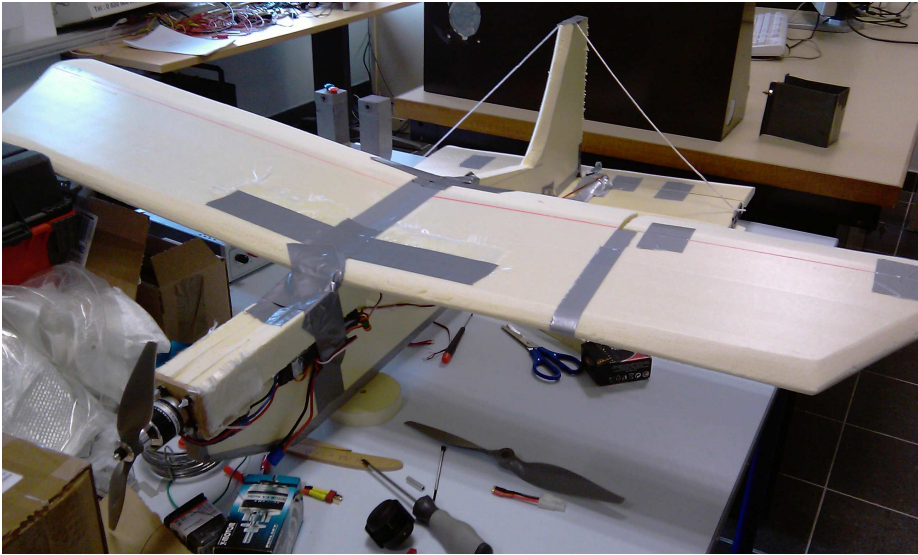






4 Drone volant

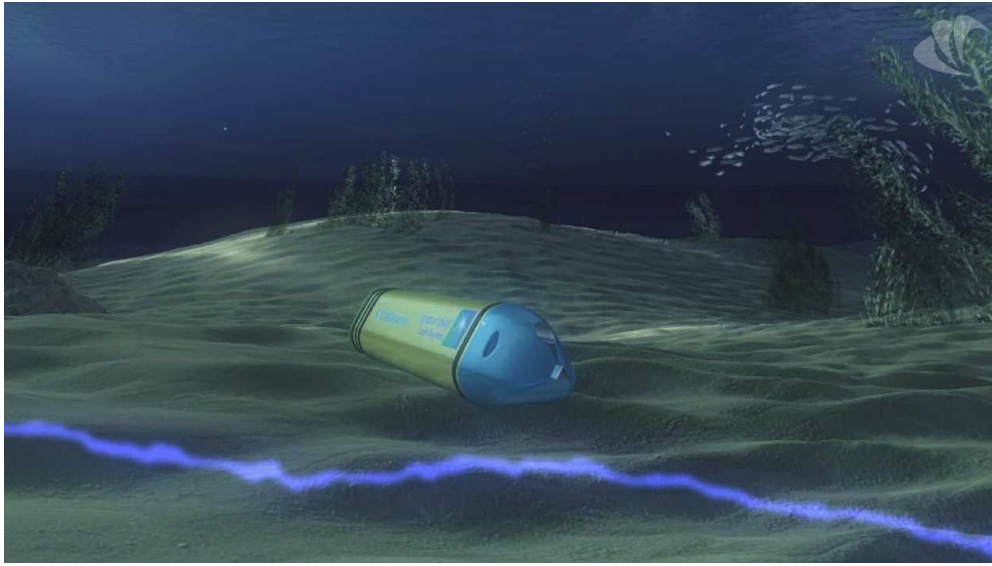
Avec Ifremer, UTC, . . .





5 Brevet CGG

2013, september. Dépôt d'un brevet avec CGG-Véritas :
'phase-based localization using interval analysis'.



6 Journées MEA

Méthodes ensembliste pour l'automatique.

Groupe de travail du GDR MACS.

2013, Novembre au CNAM à Paris. *Calcul ensembliste et systèmes dynamiques.*

2013. Décembre, à Brest. *Intervalles et géométrie.*

2014. 3 avril 2014 à Paris, CNAM. *intervalles et commande prédictive.*

2014. Lundi 23 Juin à Nantes. *Constraints and Geometry.*

7 SMART

2014. Mai 21-22. Co-organisation du Symposium SMART'14, Manchester, UK.

8 SWIM

2014, Juin. SWIM'14 à Uppsala, Suède.

Numéro spécial SWIM'13 dans *Mathematics and Computer Science*.

9 MOQUESM

2014. Co-organisation du Workshop Marine Robotics, SeaTechWeek, Brest.

10 Publications

6 publications revues.

7 publications dans des conférences internationales.

11 Thèses

Aymeric Bethencourt (soutenance sept. 2014)

Clément Aubry (soutenance oct. 2014)