



LIRMM



**LABORATOIRE D'INFORMATIQUE,
DE ROBOTIQUE ET DE MICROÉLECTRONIQUE
DE MONTPELLIER**

- Robotique sous-marine

RESSOURCES

Vecteurs



AC-ROV



L2-ROV



Jack



Jack³

Capteurs (de mission)



Bathymétrie



Profilométrique



Caméra
acoustique



Modem acoustique



Courantomètre

Sonars



Triton



PHOTO
OMNI STEREO
+ LASER

PHOTO
GOPRO
+ LASER

Vision



RÉSULTATS SCIENTIFIQUES (ROBOTIQUES)

- Commandes robustes
- Perception / reconstruction de modèles d'environnement
- Architectures logicielles
- Ouverture vers la démarche transdisciplinaire

- VIDEO L2 ROV



ACTIONS DE RECHERCHE EN RSM AU LIRMM

○ Principes fondateurs

- Ouvrir de nouveaux axes de recherche
 - La Transdisciplinarité comme terrain de l'innovation
 - Polyvalence
- Impacter les territoires
 - Environnemental, patrimonial, socio-économique
 - Créer de nouveaux services.
 - Aider à la prise de décision.

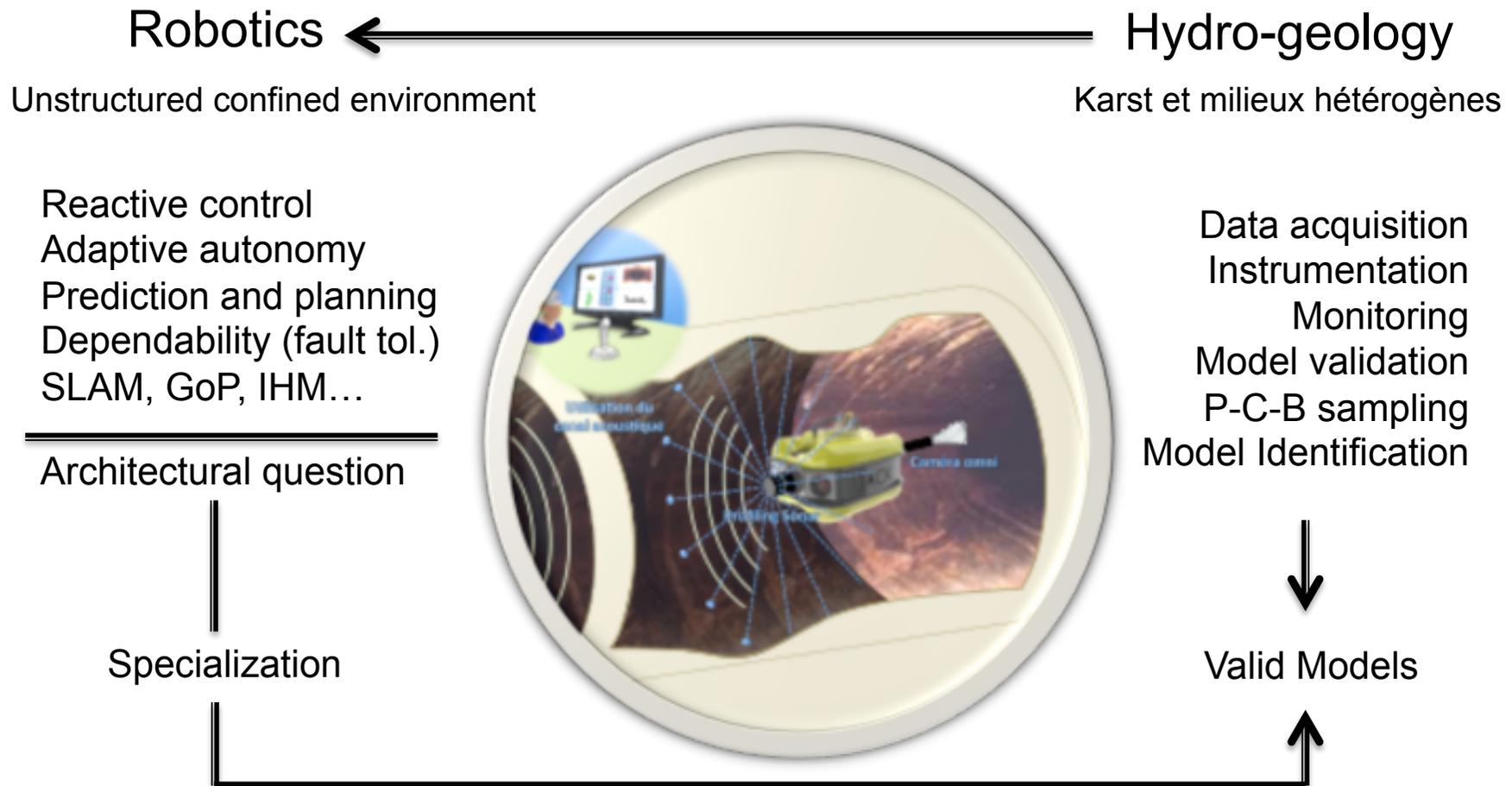
○ 4 programmes applicatifs

- Exploration de l'Environnement Karstique
- Exploration de l'Habitat Aquatique
- Robotique pour l'Archéologie sous-marine
- Inspection de structures immergées (barrages, champs éolien...)

ROBOTIQUE D'EXPLORATION KARSTIQUE

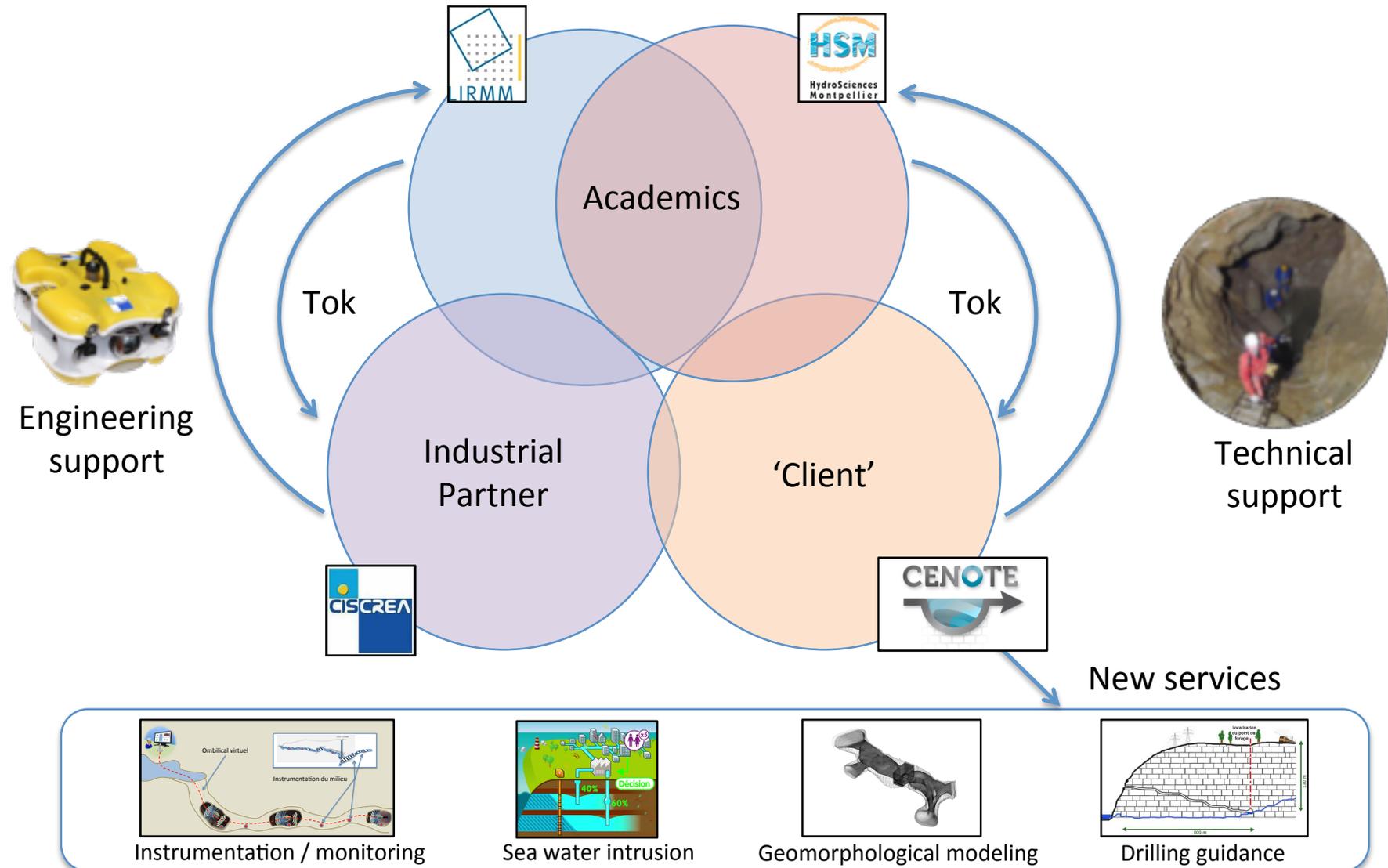
○ Transdisciplinarité : l'étrange alchimie

- Exploiter les connaissances et objectifs des partenaires dans nos modèles d'automaticiens.



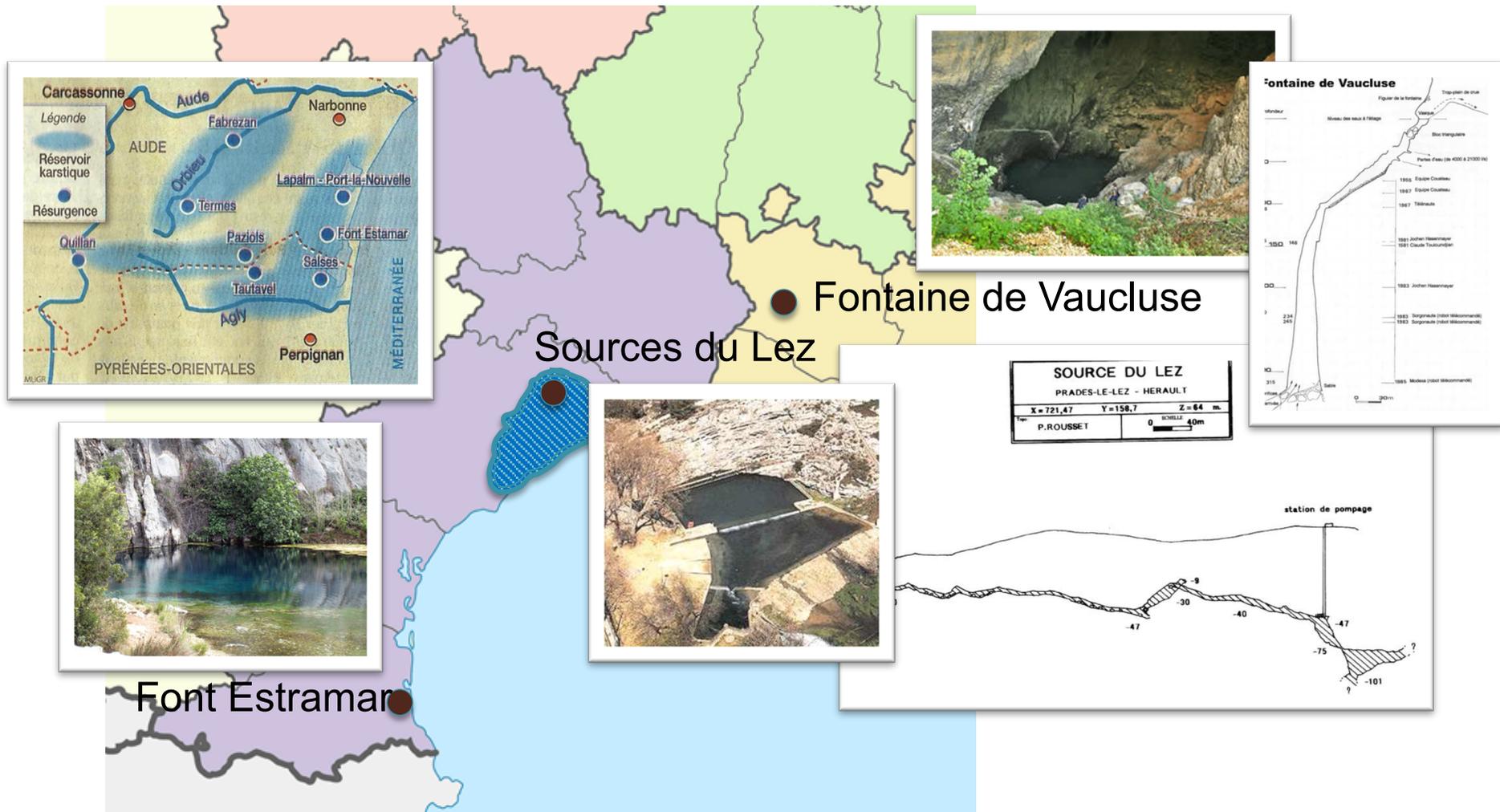
ROBOTIQUE D'EXPLORATION KARSTIQUE

Partenaires et objectifs



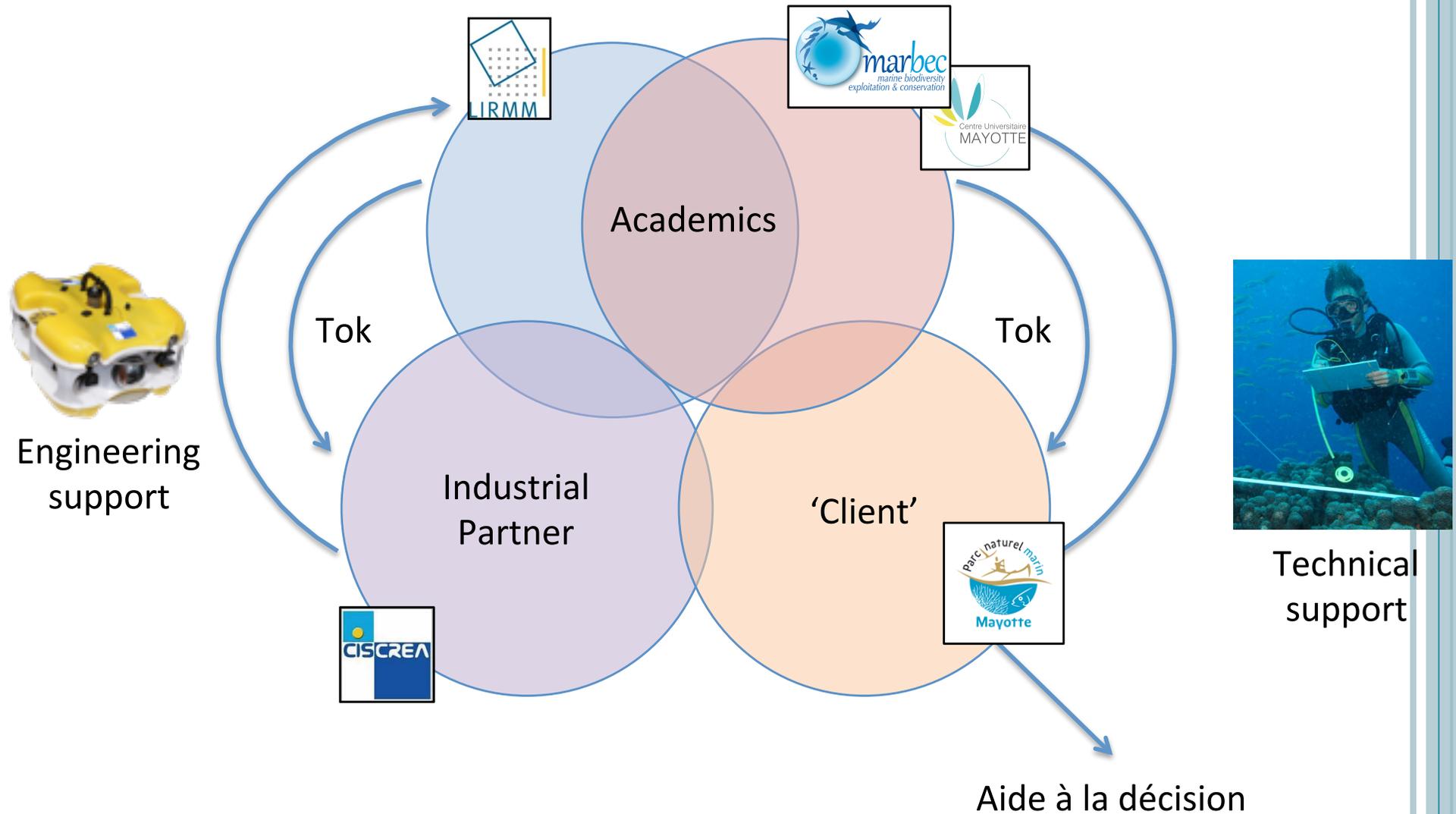
ROBOTIQUE D'EXPLORATION KARSTIQUE

○ Penser Global, agir local



ROBOTIQUE D'EXPLORATION DE L'HABITAT AQUATIQUE

Partenaires et objectifs



ROBOTIQUE D'EXPLORATION DE L'HABITAT AQUATIQUE

- Robotiser les missions de terrain

