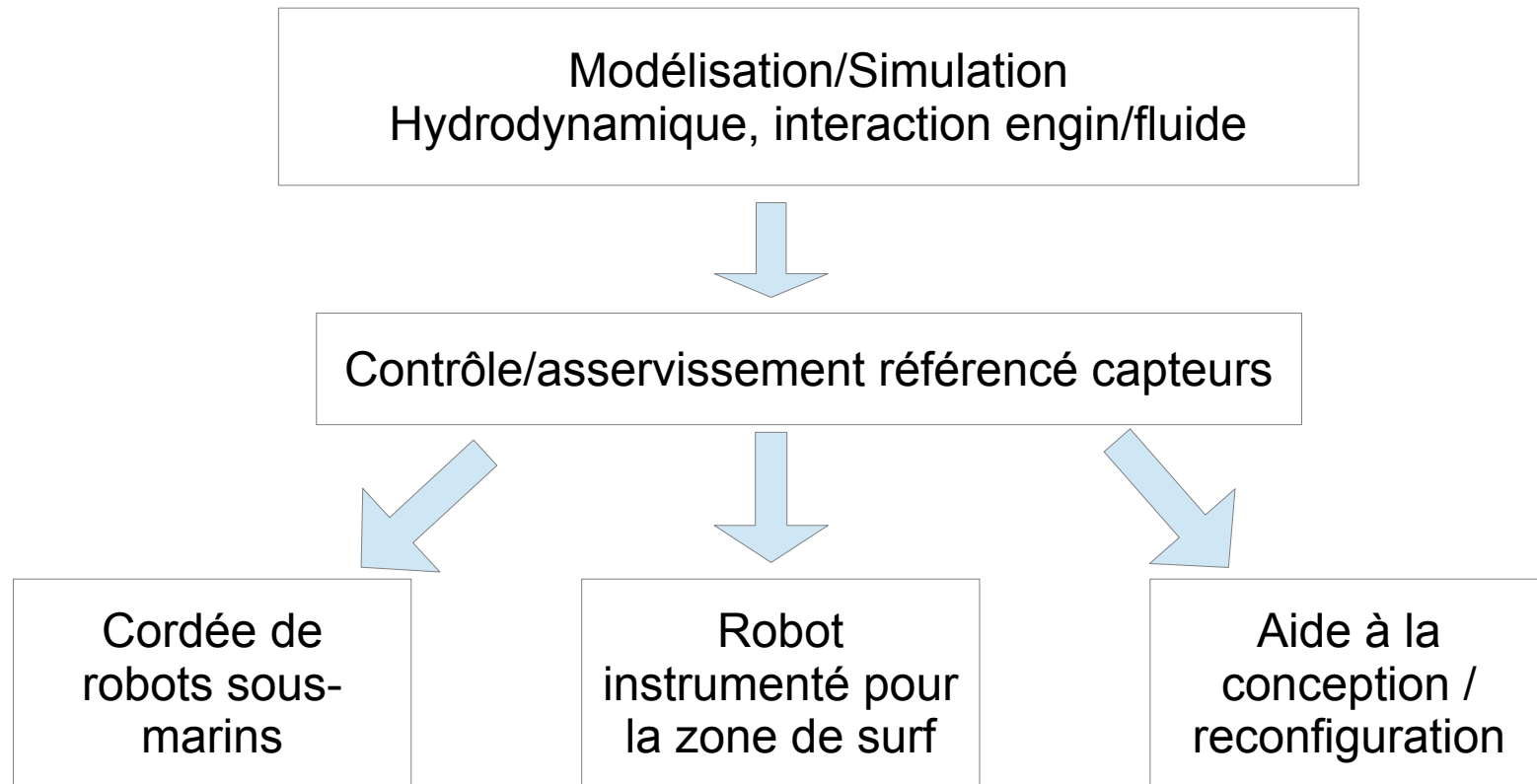




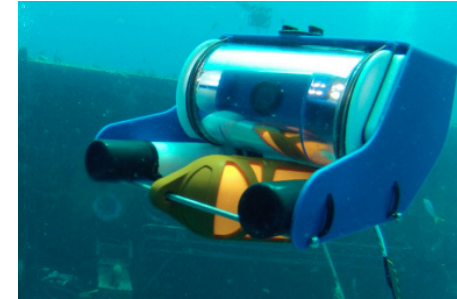
Laboratoire COSMER – EA 7398
COnception de **S**ystèmes
Mécaniques et **R**obotiques

Robotique sous-marine



Projets robotique sous-marine

- Modélisation du véhicule et de l'environnement :
 - Métriques de performance pour l'évaluation de missions de véhicules sous-marins reconfigurables en zone de surf.
 - Observateurs non linéaires pour les systèmes à mesures asynchrones ou datations incertaines : application à la robotique sous-marine dédiée à l'asservissement référencé multi-capteurs
- Gestion de l'ombilical pour les mini-ROV
 - Asservissement visuel d'une cordée de robots sous-marins
 - Conception et pilotage synchronisés d'ombilicaux actionnés communicants : application à l'interconnexion de robots marins et sous-marins.
- Flottille d'AUV
 - Coordination de systèmes sous-marins : vers une méthodologie intégrée orientée objet dans un environnement Opensource.



Conclusions

- Cordée de robots : extensions et applications
- Robotique sous-marine autonome
- Robotique amphibie

Compétences

- Modélisation et simulation robotiques
- Conception mécatronique innovante, fabrication additive
- Asservissement référencé capteurs
- Synthèse de lois de commande