

Localisation sous-marine

Processing d'images avec OpenCV pour
implémentation sur Raspberry PI.

Ali Zoubir

Rapport de projet



Génie électrique
École supérieure
Suisse
9 février 2023

Table des matières

1	Développement du PCB	3
1.1	Footprints	3
1.2	Bill of materials	4
1.3	Mécanique du projet	5
1.4	Restrictions mécaniques	6
1.5	Planification PCB	7
1.6	Placement des composants	8
1.7	Routage	9
1.8	Points d'améliorations	10
1.9	Conclusion du projet	11

1 Développement du PCB

1.1 Footprints

1.2 Bill of materials

1.3 Mécanique du projet

1.4 Restrictions mécaniques

1.5 Planification PCB

1.6 Placement des composants

1.7 Routage

1.8 Points d'améliorations

1.9 Conclusion du projet

Références

- [1] A. Bradley, M. Feezor, H. Singh, and F. Yates Sorrell, "Power systems for autonomous underwater vehicles," vol. 26, no. 4, pp. 526–538. Conference Name : IEEE Journal of Oceanic Engineering.
- [2] N. Shaukat, A. Ali, M. Javed Iqbal, M. Moinuddin, and P. Otero, "Multi-sensor fusion for underwater vehicle localization by augmentation of RBF neural network and error-state kalman filter," vol. 21, no. 4, p. 1149. Number : 4 Publisher : Multidisciplinary Digital Publishing Institute.
- [3] A. S. Zaki, T. B. Straw, M. J. Obara, and P. A. Child, "High accuracy heading sensor for an underwater towed array."