

# Rapport – Projet Treuillage Sonar Remorqué 2025

## **Table des matières**

# 1 Introduction

## **2   Exploitation des données recueillies**

### **2.1   Compréhension basique des images**

### **2.2   Géo-référencement des données**

### **2.3   Problèmes lors des mesures**

### **3 Modélisation de la déformée du câble de remorquage**

#### **3.1 Données d'entrée**

#### **3.2 Démarche générale de résolution**

#### **3.3 Modélisation des efforts hydrodynamiques**

#### **3.4 Validation du modèle**

## **4 Conception d'un support de treuil de mise à la mer**

### **4.1 Expression succincte de besoin**

### **4.2 Démarche de conception**

## Annexe : Suivi des objectifs du projet

Objectif	État d'avancement	Responsable(s)
Comprendre le fonctionnement du sonar latéral et interpréter les images acquises	Non commencé	
Associer les images du sonar à une localisation géographique précise	Non commencé	
Modéliser la déformée du câble de remorquage (layback)	Non commencé	
Estimer la position réelle du sonar à partir des données de navigation du navire et du modèle de câble	Non commencé	
Concevoir une solution mécanique de treuillage à installer sur le navire (support motorisé)	Non commencé	
Concevoir un tambour permettant l'enroulement et le déroulement efficaces du câble	Non commencé	
Étudier et concevoir un système de trancannage si nécessaire pour préserver le câble	Non commencé	
Garantir la protection du câble lors de sa mise à la mer	Non commencé	
Assurer la compatibilité de l'ensemble du système avec le navire La Mérité	Non commencé	

## Détail des objectifs