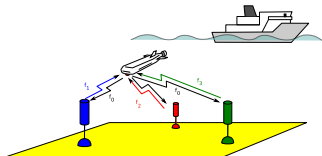
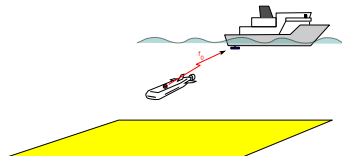


- Encadrants : G. Sicot, S. Rohou, M. Legris
- Etudiants : [0-2] Hydro - [2-4] Rob
- En environnement marin, le positionnement du robot est une opération délicate
 - ▶ Besoin de moyens complexes à mettre en œuvre pour être précis

Positionnement par LBL



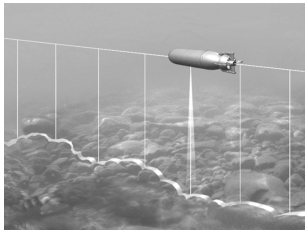
Positionnement par USBL



- Objectifs du projet:

- ▶ Développer et étudier un positionnement basé sur le principe du *Terrain based navigation*
 - ★ Utiliser la connaissance a priori de la bathymétrie pour se positionner

Principe du *Terrain based navigation*



Source : I. Nygren *et al.*, 2004

MNT du lac de Guerlédan

