

Robot sous-marin

Un robot sous-marin est disponible au CUFR. Ce prototype est le fruit d'une **collaboration** entre le CUFR, le laboratoire de robotique de Montpellier (LIRMM) et l'UMR MARBEC depuis 2014. Ce robot sera équipé de deux systèmes vidéo 3D et capable de réaliser quatre types de missions de façon semi-autonome :

- * des transects (ligne droite)
- * des observations à 360° depuis un point fixe
- * des rotations autour d'un point depuis une sphère en observant son centre
- * le suivi automatique d'un organisme ou d'un plongeur

Ce robot est pour l'instant géoréférencé grâce à une liaison acoustique (USBL) mais reste relié à une embarcation via un ombilic qui permet certaines commandes ainsi qu'un retour vidéo de ces observations en temps réel. Les **projets de recherche** continuent pour le rendre complètement autonome dans ces missions.



Financement

