

Autonomie énergétique d'un véhicule sous-marin autonome.

Type de contenu : Texte

Titre(s) : Autonomie énergétique d'un véhicule sous-marin autonome. : Mémoire de fin d'étude - Auditeurs

Auteur(s) : Kircher (EMF 2001)

Autre(s) responsabilité(s) : Dabe M., IPETA, directeur du département UUV du GESMA (Gestionnaire de projet)
Moreno (EMF 2001)

Editeur, producteur : Lanvéoc-Poulmic : Ecole navale, 2003

Description matérielle : 49 p.
: 21 cm
: Ill. en noir et blanc et coul.

Note(s) : Annexes
Bibliogr.

Note de thèses et écrits académiques : Groupe des Etudes Sous-Marines de l'Atlantique (GESMA)

Résumé ou extrait : Ce projet consiste à définir l'autonomie énergétique d'un robot sous-marin servant de plate-forme expérimentale au sein du GESMA. Il s'agit en fait de modéliser le comportement de la nouvelle batterie qui arme depuis peu de temps l'engin. Le cahier des charges prévoyait de dresser dans un premier temps un bilan énergétique du véhicule sous-marin et dans un deuxième temps de définir la fonction d'autonomie de celui-ci. Nous avons tout d'abord dressé un bilan sur le domaine de la recherche concernant les véhicules autonomes. Puis, nous nous sommes attachés à caractériser la batterie du sous-marin avant de modéliser les différents systèmes le composant et consommant de l'énergie. Enfin, nous avons consacré une part importante de notre travail à analyser les données expérimentales pour modéliser l'autonomie de l'engin de la façon la plus fidèle qui soit.