

## **Positioning systems for underwater vehicles**

Type de contenu : Texte

Titre(s) : Positioning systems for underwater vehicles : Mémoire de fin d'étude - Acoustique sous-marine

Auteur(s) : Champagne de Labriolle Romain (EN 2006)

Autre(s) responsabilité(s) : De Lassus de Saint Genies Olivier (EN 2006)

Mr. Ola Pettersson (Gestionnaire de projet)

Editeur, producteur : Lanvéoc-Poulmic : Ecole navale, 2009

Description matérielle : 49 p.

: 30 cm

: figures

: tableaux

Note(s) : Bibliogr.

Sites internet

Note de thèses et écrits académiques : Saab underwater System (Motala)

Résumé ou extrait : La Marine française utilise, pour la chasse aux mines, des ROV Double Eagle MKIII développés par l'entreprise suédoise Saab Underwater Systems. Ces drones ont pour mission la recherche, la détection et, dans certains cas, la destruction des mines sous-marines. Depuis quelques années, cette entreprise a effectué des recherches sur une seconde génération d'UUV : les AUV-62 possédant une autonomie et une capacité de recherche accrues. Les différentes études de cas sur l'utilisation de ces nouveaux moyens, ont mis l'accent sur l'importance d'un système de navigation et de positionnement fiable, garant d'une lutte précise et active. L'étude de nouveaux systèmes de positionnement venant compléter ou remplacer l'actuelle centrale inertielle nous permet d'obtenir des résultats plus concluant en matière de précision ainsi que dans le domaine des coûts principalement grâce au développement du nouveau système SAS qui pourrait bien s'inscrire dans le futur des drones sous-marins.

Sujet(s) : Mines sous-marines (explosifs militaires)

Positionnement dynamique

UUV