

POSIDONIA : système de positionnement acoustique à Base Ultra-Courte. Amélioration de l'interface homme-machine

Type de contenu : Texte

Titre(s) : POSIDONIA : système de positionnement acoustique à Base Ultra-Courte. Amélioration de l'interface homme-machine : Mémoire de fin d'étude - Environnement marin et espace

Auteur(s) : Bagot (EN 1998)

Autre(s) responsabilité(s) : Bouhier M., ingénieur, responsable du projet POSIDONIA (Gestionnaire de projet)
Roblot (EN 1998)

Editeur, producteur : Lanvéoc-Poulmic : Ecole navale, 2000

Description matérielle : 50 p.

Note(s) : Annexes

Bibliogr.

Glossaire

Note de thèses et écrits académiques : IFREMER

Résumé ou extrait : Le but du projet était de participer à la mise en service opérationnel du nouveau mode de positionnement des mobiles sous-marins de l'IFREMER : POSIDONIA (étude théorique du système, amélioration de l'interface homme machine). En effet, l'IHM telle qu'elle existe est beaucoup trop complexe et inadaptée aux réalités opérationnelles du quart à la mer (gestion des paramètres d'environnement et suivi de navigation). Nous avons donc procédé à une phase d'étude précise des différentes composantes du système, avant de travailler avec les opérateurs pour faire un inventaire des défauts et définir les contraintes opérationnelles. Ceci nous a conduit à proposer une nouvelle architecture de l'IHM. Les solutions retenues sont de trois ordres : clarification de l'interface (séparation en trois modules, principe de menu déroulant pour éviter les oublis) ; amélioration de la sécurité des plongées (verrouillage de certains paramètres par mot de passe) ; optimisation du suivi de navigation (définition d'alarmes pour avertir l'utilisateur des défauts de fonctionnement éventuels).

Sujet(s) : Acoustique

Interface

Positionnement dynamique