

Interfaçage et calibration d'un sonar

Type de contenu : Texte

Titre(s) : Interfaçage et calibration d'un sonar [texte imprimé] / enseigne de vaisseau Le Bihan Alexandre ; organisme d'accueil : Institut Jean Le Rond d'Alembert ; tuteur de projet : Jacques Marchal,...

Auteur(s) : Le Bihan, Alexandre EN2015

Editeur, producteur : Lanvéoc-Poulmic : Ecole navale, 2017

Description matérielle : 1 vol. (43 p.) : ill. en noir et en coul. ; 30 cm

Note de thèses et écrits académiques : PFE Acoustique sous-marine 2017 Ecole navale

Résumé ou extrait : Dans le cadre du projet SEAFOM, des étudiants de niveaux et de spécialités différentes sont amenés à travailler sur des ROV dans un but pédagogique. Ces petits drones sous-marins construits par BlueRobotics permettent l'exploration aisée des fonds marins. Mon objectif dans ce projet était l'installation d'un sonar MICRON de Tritech en tant que détecteur d'obstacles. J'ai développé un programme MATLAB afin de communiquer avec le sonar afin de le contrôler et d'afficher les données transmises par le système. Une étape très importante avant l'utilisation d'un sonar afin d'en vérifier les performances est le calibrage. Des essais en condition réelle ont donc été réalisés.