



LIRMM

Séminaire marin/aquatique du LIRMM

Perception sous-marine pour robots sous-marins (optique, acoustique)

*Frédéric Comby et Vincent Creuze,
Maîtres de Conférences - Université de Montpellier*

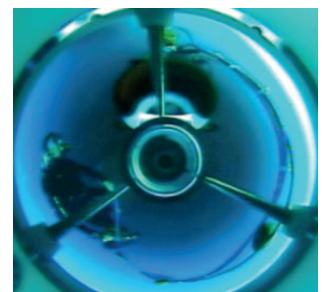
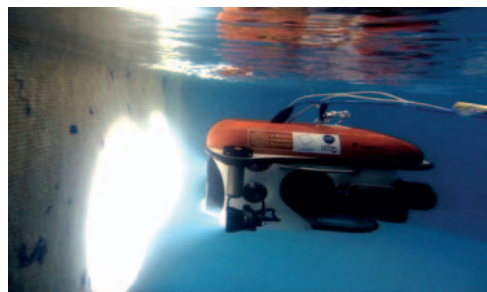
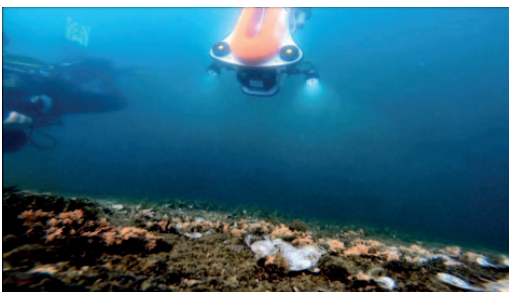
Salle 1/124 (Bât. 5)

Jeudi 24 mars 2016 de 10h00 à 12h00

Ce séminaire présentera un état de l'art, ainsi que les travaux menés au LIRMM dans le domaine de la perception sous-marine, principalement dans le domaine de la vision et dans une moindre mesure de la détection acoustique. Les méthodes présentées sont appliquées à divers systèmes optiques : caméra monoculaire, caméra stéréoscopique, caméra omnidirectionnelle, laser... pour positionner un robot sous-marin par rapport à une structure (pipeline, mur, coque), pour localiser le robot sous-marin (réseau karstique, navigation près du fond) ou encore pour modéliser l'environnement (reconstruction 3D).

Les applications typiques vont de l'inspection de structures portuaires, d'ouvrages hydrauliques ou d'installations offshores, à l'hydrologie, la biologie et l'archéologie sous-marine.

Ce séminaire sera illustré de plusieurs exemples applicatifs.



Le séminaire sera suivi d'une table ronde.

Il est ouvert aux chercheurs (biologistes, écologues, informaticiens, roboticiens, traiteurs du signal...) et aux industriels.

Les personnes extérieures au LIRMM doivent s'inscrire (gratuitement, au moins 24 heures avant, en envoyant un email à : communication@lirmm.fr) et devront impérativement se présenter à l'accueil du bâtiment 5 pour pouvoir accéder à la salle de réunion.

