



DESPOT

POSITIONNEMENT DE MULTIPLES AUVS DANS LA COLONNE D'EAU JUSQU'À 3000 MÈTRES

Le projet DESPOT (DEep Swarm POSiTioning) vise à développer un démonstrateur TRL5 d'un système permettant à un nombre illimité d'AUV (robot autonome sous-marin) de se positionner simultanément dans la colonne d'eau jusqu'à une profondeur de 3 000 mètres. La précision de positionnement recherchée pour chaque AUV est de quelques mètres (typiquement de 2 à 4 mètres).

L'objectif est de guider efficacement et économiquement de meutes d'AUV opérant à grande profondeur dans la colonne d'eau et de permettre l'avènement de nouvelles applications d'observation des océans à grande échelle.

Partenaires

Entreprises

Arkeocean, Aspremont, Vannes [Porteur de projet]
Bourbon SubSea, Marseille
Seignal, Valbonne

Financeur

Bpifrance

Labellisation

09/06/2023

Budget global

5 739K€