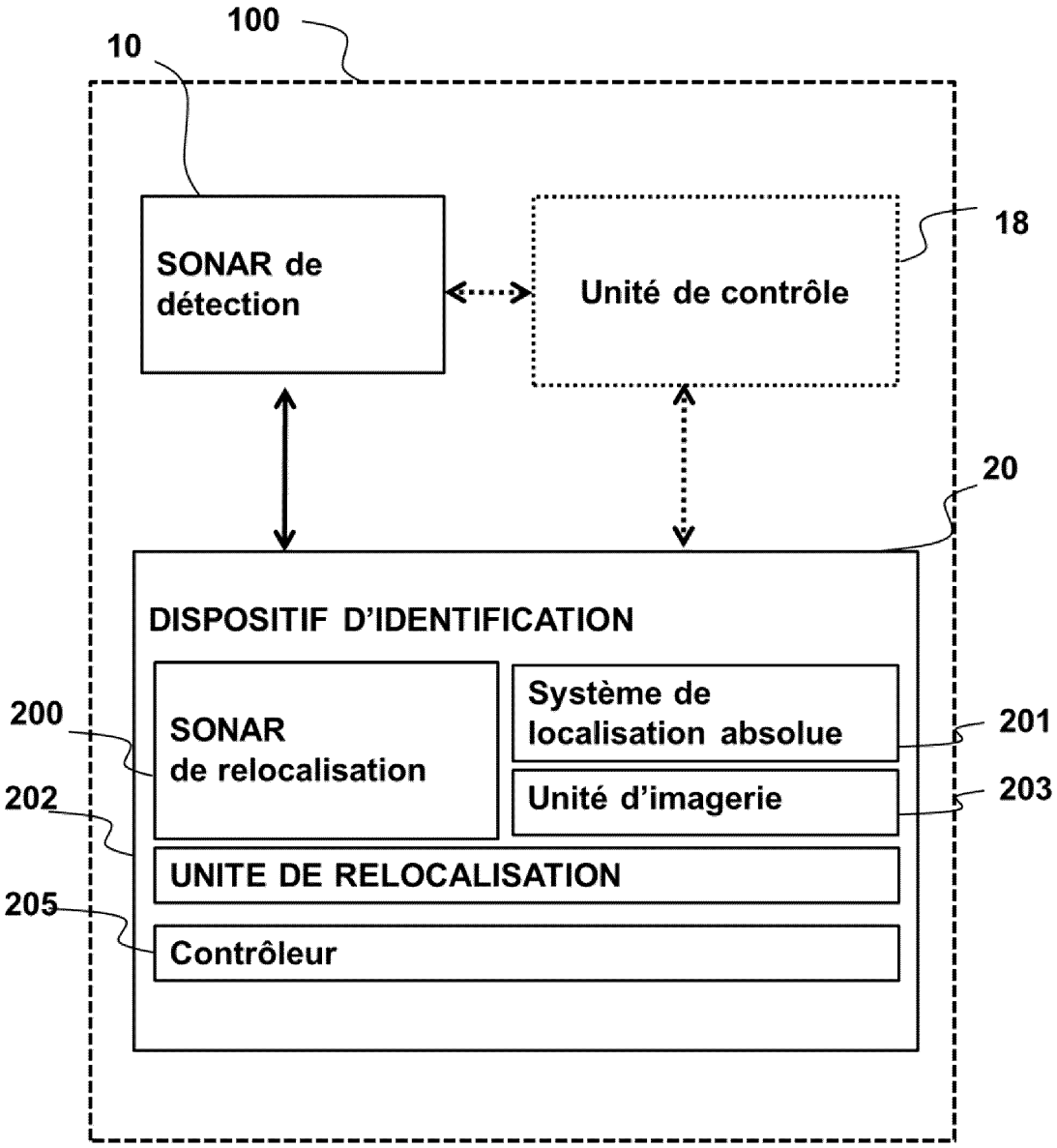
100
10
SONAR de détection
Unité de contrôle
18
20
DISPOSITIF D'IDENTIFICATION
200
SONAR de relocalisation
Système de localisation absolue
201
202
Unité d'imagerie
203
UNITE DE RELOCALISATION
205
Contrôleur

FIG.1

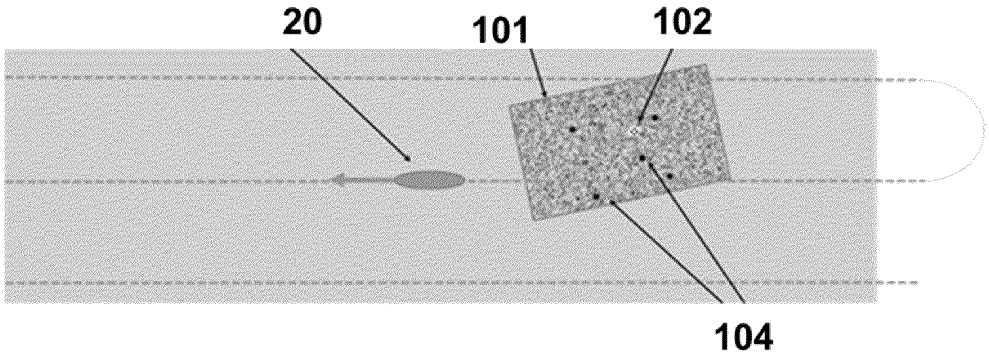

FIG.2

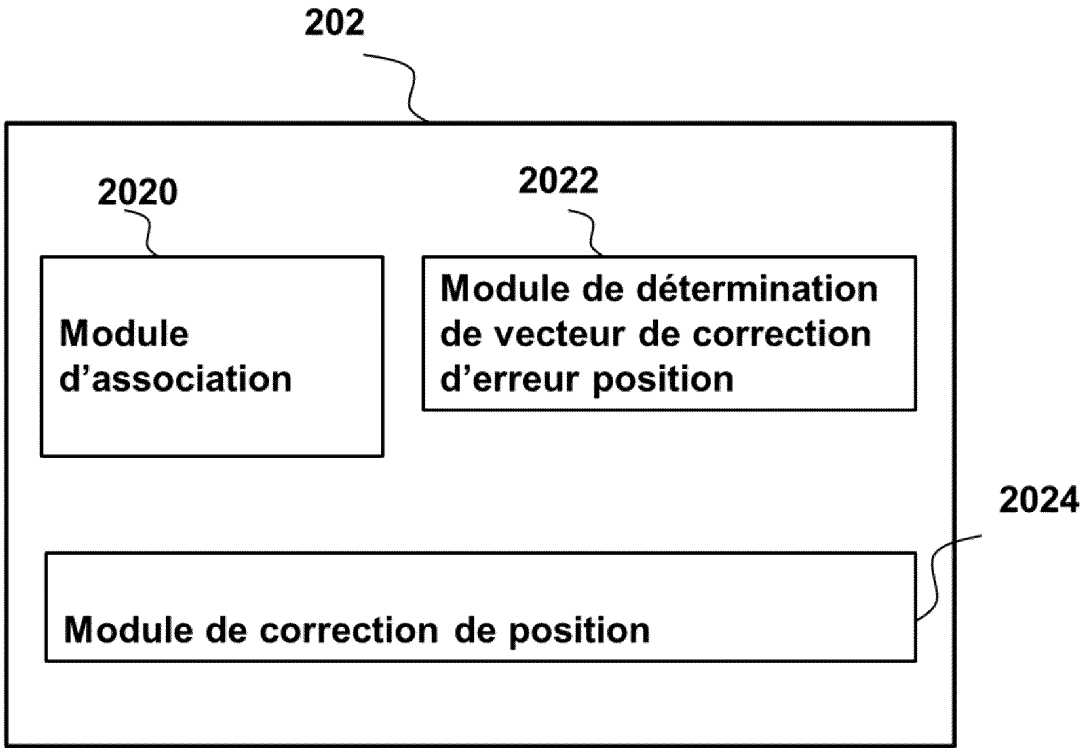
202
2020
2022
Module d'association
Module de détermination de vecteur de correction d'erreur position
2024
Module de correction de position

FIG.3

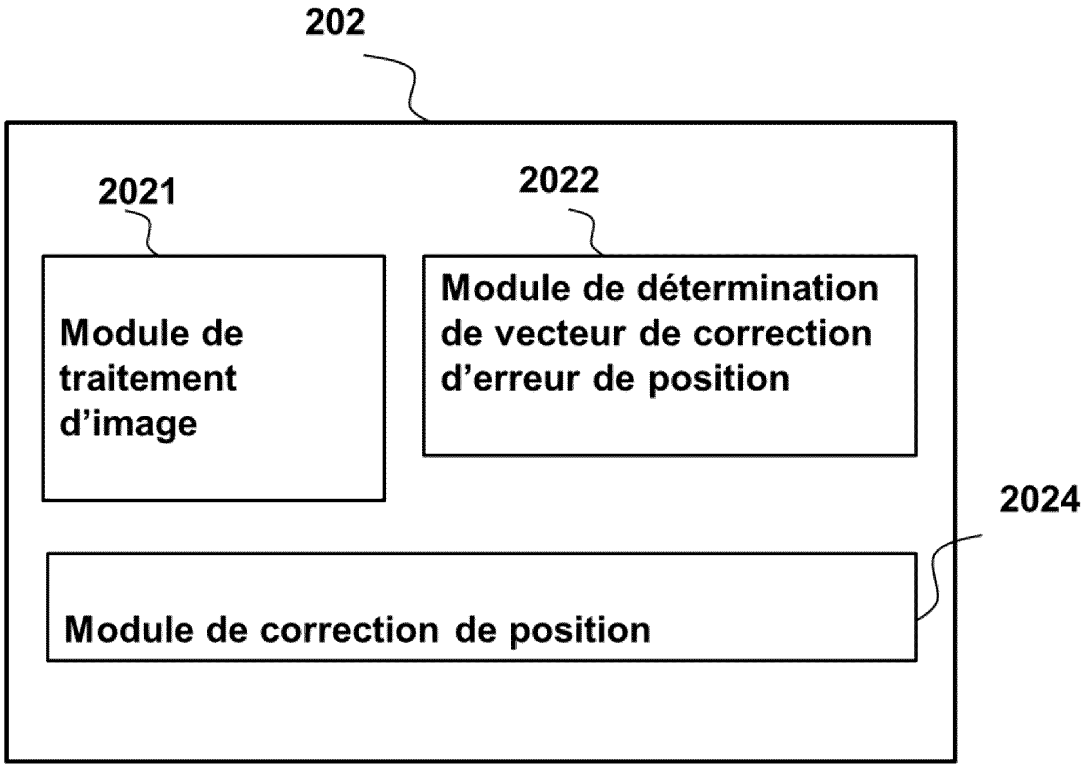
202
2021
2022
Module de traitement d'image
Module de détermination de vecteur de correction d'erreur de position
2024
Module de correction de position

FIG.4

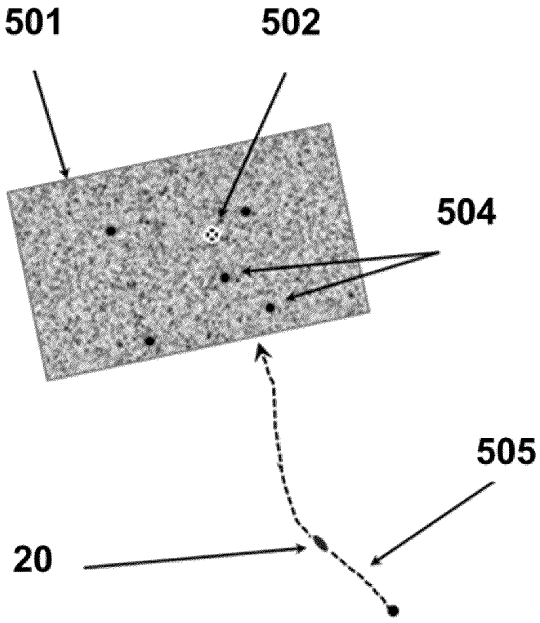

FIG.5

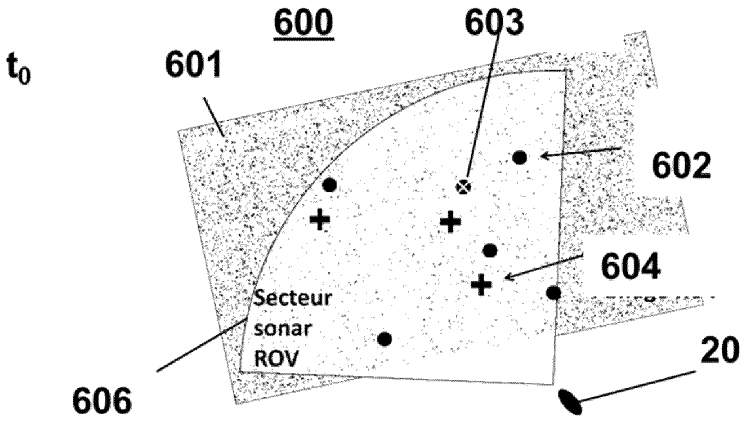

FIG.6

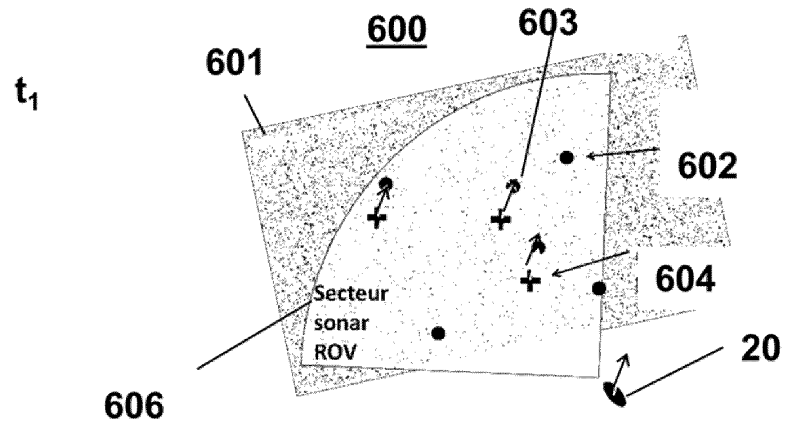

FIG.7

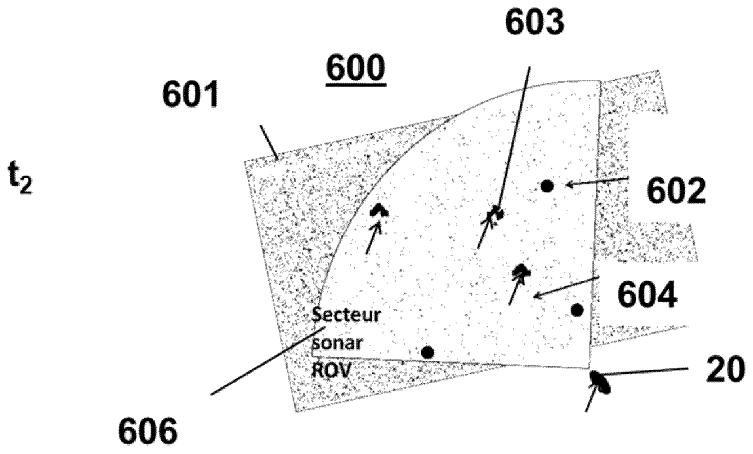

FIG.8

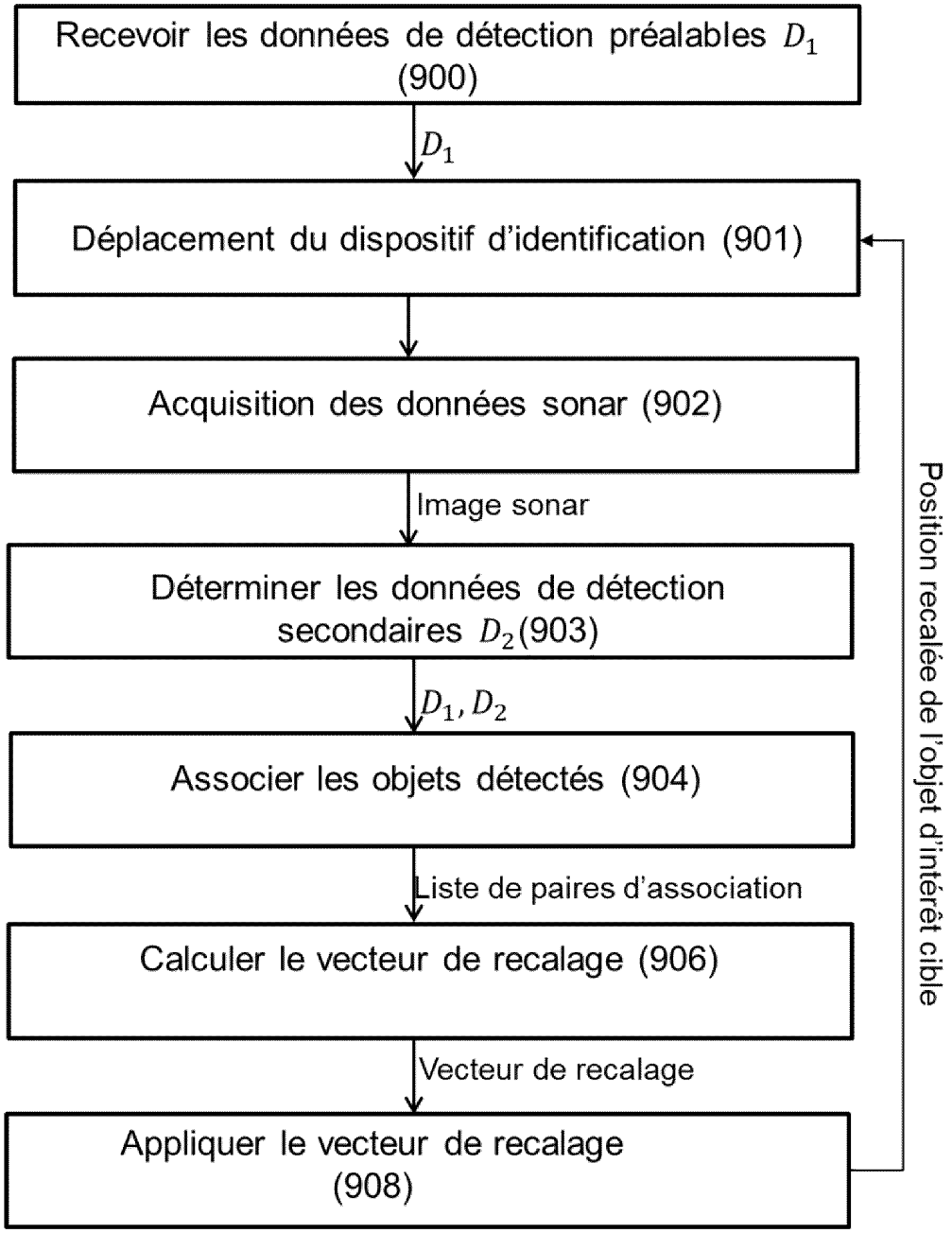
Recevoir les données de détection préalables D_1 (900)
D_1
Déplacement du dispositif d'identification (901)
Acquisition des données sonar (902)
Image sonar
Déterminer les données de détection secondaires D_2 (903)
D_1, D_2
Associer les objets détectés (904)
Liste de paires d'association
Calculer le vecteur de recalage (906)
Vecteur de recalage
Appliquer le vecteur de recalage (908)
Position recalée de l'objet d'intérêt cible

FIG.9

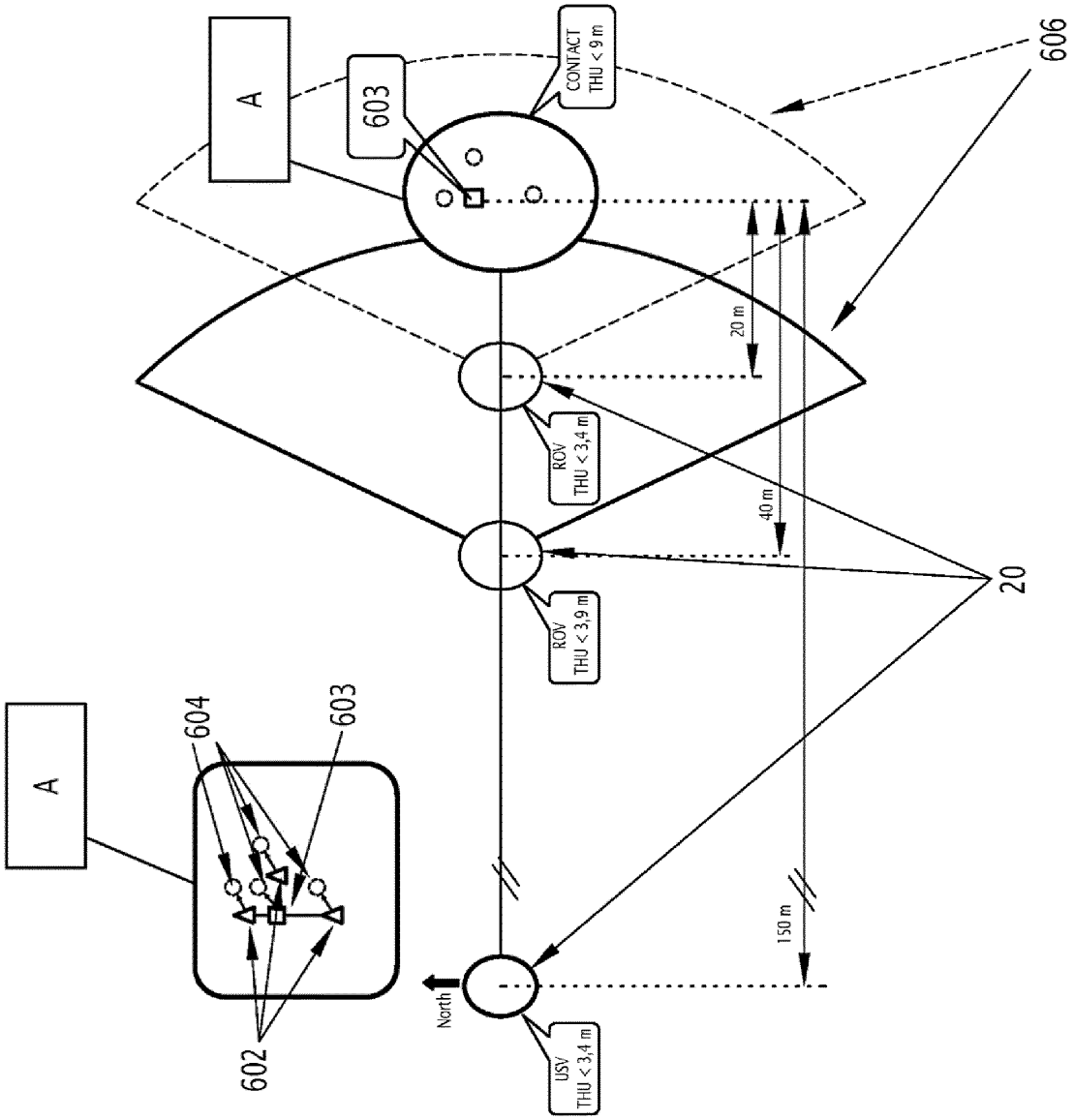
A
603
CONTACT
THU < 9 m
606
20 m
ROV
THU < 3,4 m
40 m
ROV
THU < 3,9 m
20
A
604
603
602
150 m
North
USV
THU < 3,4 m

FIG.10