



## 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  
Seagnal, Valbonne

#### Financier

Bpifrance

#### Labellisation

09/06/2023

#### Budget global

5 739K€