

**COLLOQUE**

**2**

**Capteurs communicants  
pour le génie océanique**

8 h 45	<i>Accueil</i>
9 h	Mots de bienvenue : IUML, LHEEA, LS2N et présentation de la journée
9 h 15 – 10 h 30	<b>Session industrielle, solutions technologiques</b> (Chair: Jean-Marc Rousset, LHEEA) Intervenants: Kopadia, Sercel, Keops Performance, RTSYS
10 h 30 – 10 h 45	<i>Pause-café</i>
10 h 45 – 12 h 15	<b>Déploiements existants, études d'impacts et expressions de besoin</b> (Chair: Benoît Parrein, LS2N) Intervenants: IUML, SEM-REV, NEREIS Environnement, le public
12 h 15 – 13 h 30	<i>Pause déjeuner (offert par l'IUML)</i>
13 h 30 – 15 h	<b>Underwater Acoustic Sensor and Robot Networks (in English)</b> (Chair: Pierre-Jean Bouvet, ISEN Yncréa Ouest) Intervenants: University of York, ISEN Yncréa Ouest, Labsticc, LS2N <ol style="list-style-type: none"><li><b>1. Underwater Acoustic Network Development for Remote Ocean Monitoring</b> – Nils Morozs (University of York)</li><li><b>2. MU-MIMO as multiple access technique for mobile underwater acoustic network</b> – Pierre-Jean Bouvet (ISEN-Yncréa Ouest)</li><li><b>3. Autonomous submarine exploration by a group of robots</b>– Luc Jaulin (ENSTA Bretagne/Labsticc)</li><li><b>4. TDA MAC protocol: experimentations on SEM-REV</b> – Fekher Khelifi (Nantes Université, LS2N)</li></ol>
15 h – 15 h 20	<i>Pause-café</i>
15 h 20 – 16 h 50	<b>Table ronde: solutions technologiques et impacts</b> (Chair: Benoît Parrein, LS2N) 3 thèmes à aborder: <ol style="list-style-type: none"><li><b>1. Les réseaux acoustiques</b></li><li><b>2. La robotique sous-marine</b></li><li><b>3. Impacts environnementaux</b></li></ol> Participants: ISEN Yncréa Ouest, LabSticc, SEM-REV, NEREIS Environnement, le public
16 h 50 – 17 h	Mots de clôture
17 h	<i>Fin de la journée</i>