

**Planning des soutenances Guerlédan, vendredi 6 mars 2020, Amphi 3 (ENSTA Bretagne)**

		<b>08h30</b>	Accueil
		<b>08h50</b>	Présentation générale des projets
<b>Jury 1</b>		<b>09h00</b>	<b>Classification des fonds par monofaisceau : traitements et analyse des résultats du protocole SACLAF Semantic T.S.</b> Étudiants : Gaele Deschamps-Huygen (H), Fanny Emo (H), Théophile Giraud (H), Cecile Gaillard (I) Encadrants : Gilles Le Chenadec, Fabien Novella, Irène Mopin, Olivier Morio (Shom), Patrick Guyomard (Shom), Julian Le Deunf (Shom)
	Hydro	<b>09h30</b>	<b>Contrôle du voilier autonome Brave sans GPS</b> Étudiants : Matthieu Bouveron (R), Quentin Cardinal (R), Cyril Cotsaftis (R) Encadrants : Luc Jaulin, Fabrice Le Bars, Joris Tillet
	Rob	<b>10h00</b>	<b>Étude de la stratification du lac de Guerlédan</b> Étudiants : Solène Dealbera (H), Rémi Girardon (H), Alban Sarazin (H), Morgane Mignot (I) Encadrants : Amandine Nicolle, Franck Dumas (Shom)
		<b>10h30</b>	Café
<b>Jury 1</b>		<b>11h00</b>	<b>Étude de la colonne d'eau à l'aide de capteurs acoustiques et océanographiques</b> Étudiants : Maelle Humblet (I), Edouard Gauvrit (I), Marine Laval (I) Encadrants : Irène Mopin, Laurent Berger (Ifremer), Marie Ponchart, Mohammed Ali Ghannami
	Hydro	<b>11h30</b>	<b>Amélioration de l'automatisation du zodiac autonome BoatBot</b> Étudiants : Erwann Landais (R), Philibert Adam (R), David Brellmann (R) Encadrants : Luc Jaulin, Joris Tillet
	Rob	<b>12h00</b>	<b>Modèle numérique de terrain des berges du lac de Guerlédan par LiDAR aéroporté sur UAV</b> Étudiants : Louise Berger (H), François Chabannes (H), Hugo Chonavel (H), Line Colin (I) Encadrants : Pierre Bosser, Elliot Mugner (Geown)
		<b>12h30</b>	Déjeuner en salle de direction
<b>Jury 2</b>		<b>14h00</b>	<b>Comment les mammifères marins perçoivent l'activité humaine ?</b> Étudiants : Mathilde Bressoux (H), Pierre-Antoine Lamer (H), Rémi Molaro-Maqua (H), Eva Chamorro Garrido (I) Encadrants : Gaëtan Richard, Michel Legris, Flore Samaran
	Océano	<b>14h30</b>	<b>Suivi d'isobathes avec une machine à états par un robot sous-marin</b> Étudiants : Alexandre Argento (R), Corentin Jegat (R), Driss Tayebi (R), Yann Musellec (R) Encadrants : Luc Jaulin, Julien Damers
	Rob	<b>15h00</b>	<b>Positionnement d'un drone de surface par hybridation INS/GNSS</b> Étudiants : Amine Benchaabane (H), Anthony Duboc (H) Encadrants : Michel Legris, Pierre Bosser
		<b>15h30</b>	Café
<b>Jury 2</b>		<b>16h00</b>	<b>Couplage centrale inertielle et LiDAR pour le positionnement sans GNSS</b> Étudiants : Aurélien Lebrun (R), Anouar Mahla (R), Alicia Maurice (H), Thomas Pouliquen (H) Encadrants : Michel Legris, Laure Le Breton (iXblue), Luc Jaulin
	Hydro/Rob	<b>16h30</b>	<b>Levé de Guerlédan : estimation et correction automatique d'erreurs systématiques</b> Étudiants : Stanislas Fleurance (H), Yann Kerjean (H), Pierre-Yves Le Meur (H), Anaïs Rusquet (H) Encadrants : Nathalie Debese, Rodéric Moitié
	Hydro	<b>17h00</b>	<b>Bathymétrie autonome par un robot USV</b> Étudiants : Kevin Bedin (R), Aurélien Grenier (R), Clément Bichat (R), Pauline Celton (H), Ombeline Le Gall (H), Aurélie Panetier (H) Encadrants : Rodéric Moitié, Yoann Sola
		<b>17h30</b>	Fin de la journée

- (I) Étudiant(e) IUEM
- (H) Étudiant(e) en Hydrographie
- (R) Étudiant(e) en Robotique