

# MIMOSA3

## Gestion de plongée et programmation de mission pour engins sous-marins Les plongées au plus près des opérateurs et des scientifiques

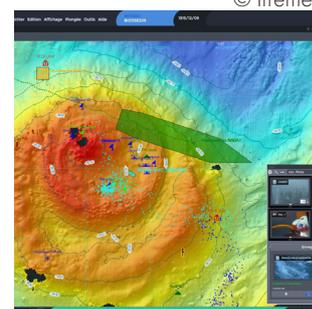
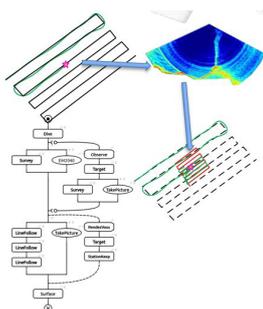
**MIMOSA3** est le logiciel opérationnel de nouvelle génération pour la gestion de plongée et programmation de missions pour les engins sous-marins de l'Ifremer (AUVs *Aster<sup>x</sup>*/*IdeF<sup>x</sup>*/CORAL, ROV *Victor 6000*, HROV *Ariane*, HOV *Nautile*).

Cet outil permet la préparation, la planification, la supervision, la visualisation et le stockage des données de plongées et le reporting de missions autonomes de tout type d'engin sous-marin. Il est adapté en particulier à la programmation des missions de plongées autonomes et introduit un nouveau concept pour implémenter des stratégies intelligentes d'exploration.

MIMOSA3 est utilisé de façon collaborative via une interface web par les opérateurs de l'engin (dans le poste de pilotage) et par les scientifiques qui conduisent ou observent la plongée (dans le poste de pilotage, à bord du navire, ou à terre).

### Fonctionnalités

- Multi-mobiles, multi-trajectoires
- Environnement cartographique type SIG (toute carte QGIS)
- Définition de missions intelligentes suivant la technologie ADMICO
- Gestion de points d'intérêt
- Trajectographies temps réel
- Outils de supervision et d'aide au pilotage
- Cahiers de quart (opérateur et scientifique)
- Affichage de données
- Vues verticales des mobiles et du navire
- Vues vidéo (possibilité de streaming vers la terre)
- Stockage des données (brut, base de données, NetCDF)
- Visualisation des données cartographiques
- Rapports de plongée
- Layout des vues personnalisables
- Multi langues (français/anglais)
- Multi-thèmes (jour/nuit)
- Multi-plateformes (Windows, Linux)



© Ifremer

