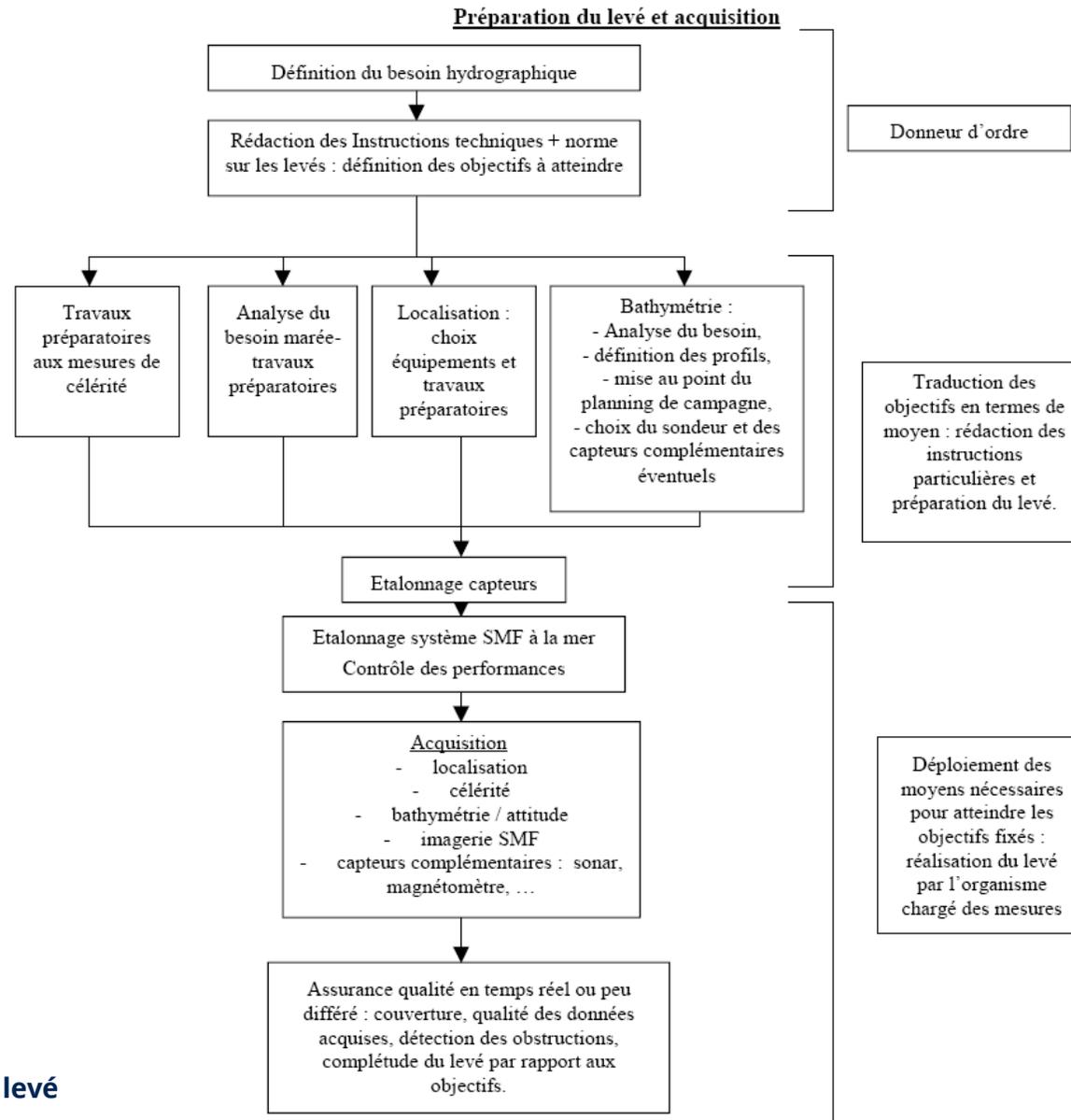




Organisation d'un levé

27.11.19

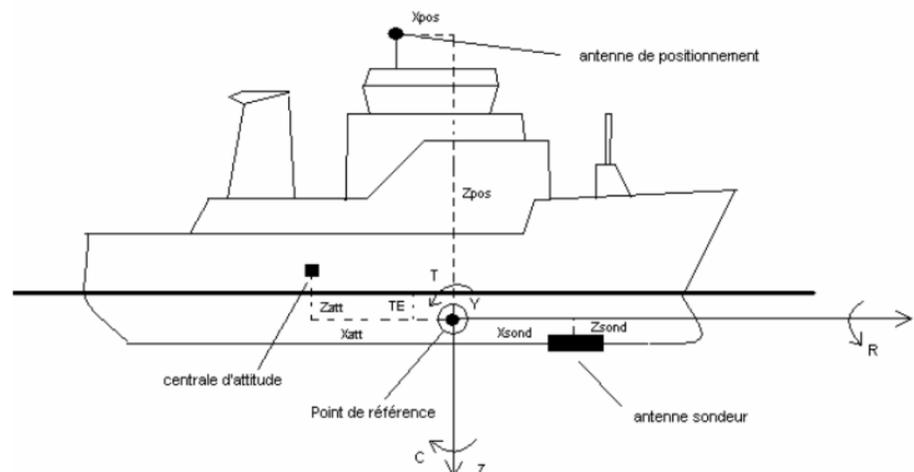


Calibrage :

- Détermination des angles (roulis / cap / tangage)
- Opération annuelle a minima si sondeur « fixe »
- Opération à chaque mise en œuvre si sondeur « mobile »

Divers :

- Tirant d'eau (à chaque séance de sondage / escale)
- Variation dynamique du porteur (pas fait au Shom)



Installation d'une station de référence (RTK):

- Sur point connu (pas de post-traitement)
- Sur point inconnu (post-traitement)

Utilisation d'un système DGPS :

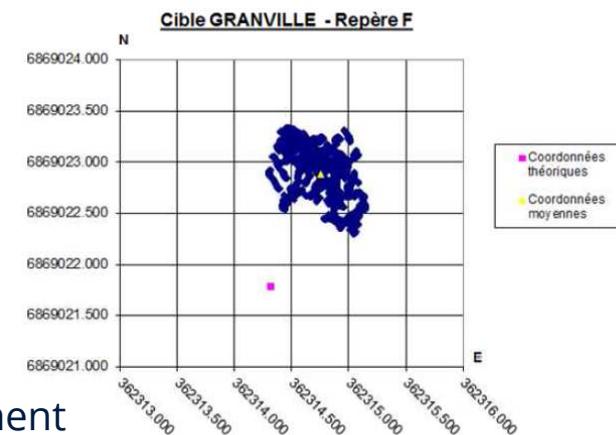
- RTG (MarineStar) => précision de l'ordre de 15 cm
- SBAS (EGNOS) => précision de l'ordre de 3 m

En naturel :

- Toujours s'assurer de minimiser le risque de perte

Cible :

- Permet de contrôler l'intégrité du système de positionnement

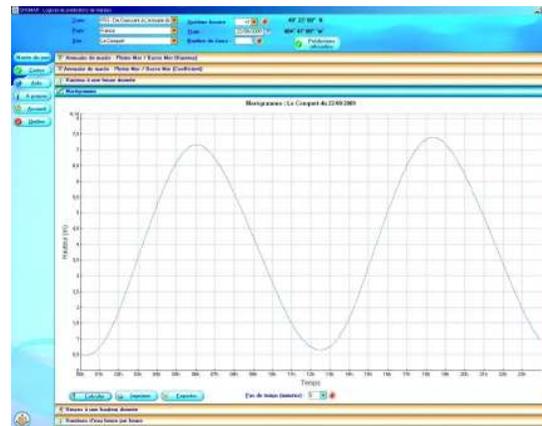


Acquisition / observation :

- Installation de marégraphe(s) (plongeur ou largué du porteur)
- Utilisation de MCN
- Tirant d'air pour calage des marégraphes
- Nivellement pour référencement au ZH

Modèle :

- Choix du type de modèle
- Choix des constantes
- /\ Garder un œil critique sur la sortie du modèle /\



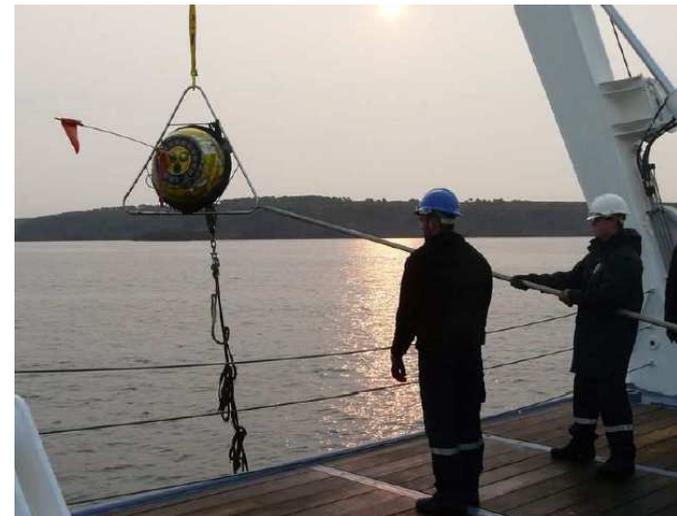
Mouillage / installation en fonction des besoins exprimés dans les spécifications

Mouillage / installation à l'initiative des "surveyors" (courantomètre) :

- Proche des voies de navigation
- Examen des courants déjà connus
- Retour des utilisateurs

Précaution :

- Toujours s'assurer de minimiser le risque de perte
- Test des largeurs,...



Equipe constituée :

- « Staff » : 1 directeur technique / 1 chef d'équipe (/ 1 Informaticien)
- Porteur « vedette » : 1 barreur + 1 ou 2 hydrographes
- Porteur « côtier » / « hauturier » : équipage + 4 à 6 hydrographes



Levé "côtier" :

- 1 hydrographe de quart au PC Scientifique (relève régulière – de 4 à 6H)
- Les autres hydrographes traitent rapidement la donnée acquise

Levé "Vedette" :

- 1 hydrographe + 1 barreur sur chaque VH (relève par $\frac{1}{2}$ journée ou journée)



Cahier de quart :

- Trace de tout évènement
- Paramètres d'acquisition

Profils programmés :

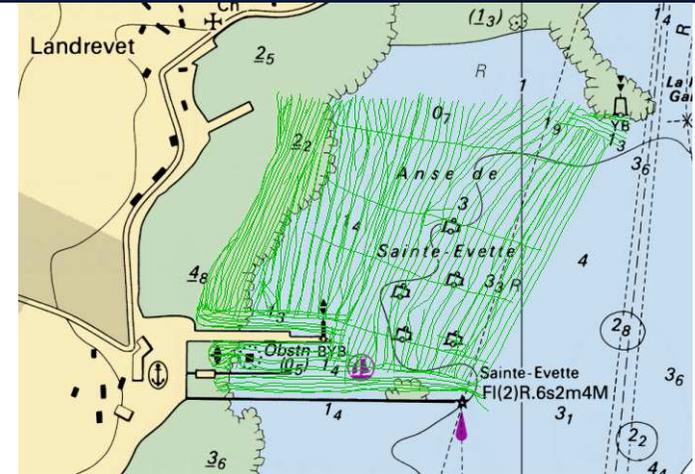
- Adaptation en fonction de la marée et des conditions sur zones
- Initiative de l'OMH sur la VH ou du CE sur BH2/O

Ecart à la route :

- Veiller à revenir « doucement »
- Pas de « coup de barre » (le SMF n'aime pas !)

Retournement :

- Assurer la stabilisation à l'issue d'un retournement (MRU)



Célérité :

- VH: en début de ½ journée + dès que la célérité s'écarte de 2m/s
- Hauturier : toutes les 6H + dès que la célérité s'écarte de 2m/s



Positionnement :

- Contrôle que le positionnement reste dans le mode prévu
- Refaire des profils en cas de « coupure » GPS (décision avec CE/Ingé en fonction durée – MRU)

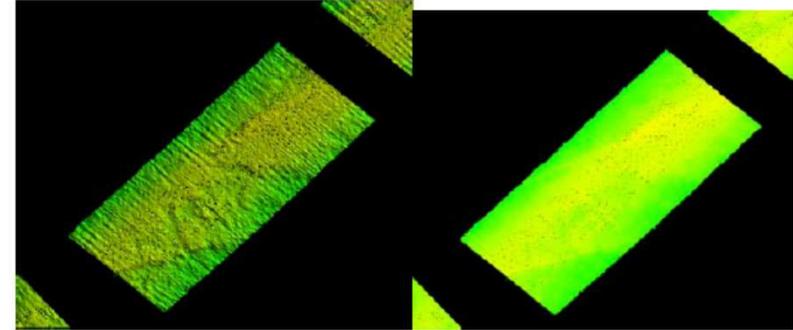
Divers :

- Prélèvement d'eau
- Prélèvement de sédiment
- Disque de secchi



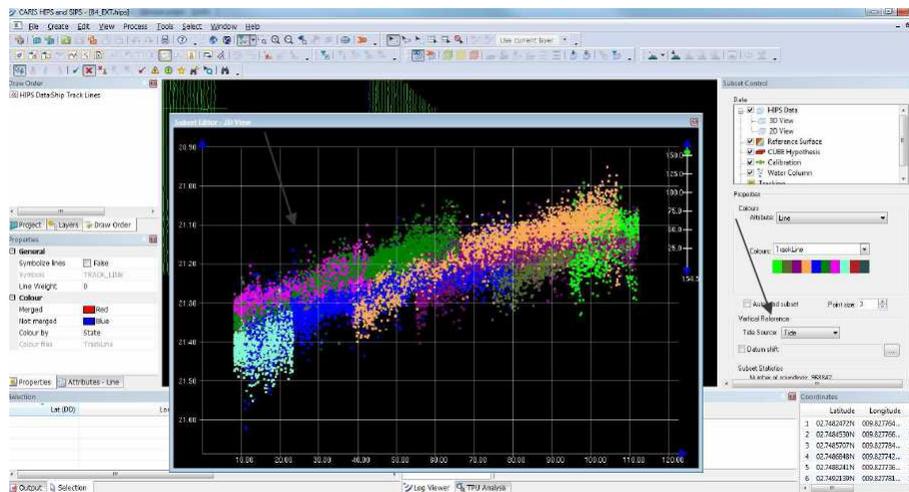
Objectif :

- Détecter des erreurs systématiques (attitude,...)
- S'assurer de la couverture complète (si demander)
- Identifier les recherches à faire



Comment ? :

- Manuel dans le logiciel de traitement ou semi-automatique (filtrage)



Couverture :

- Nouveau profils pour assurer la couverture

Recherche :

- Passage sur les éléments « douteux » avec des faisceaux resserrés
- Plonger sur les éléments « douteux » pour identification et cotation

Rq: cas du monofaisceau + sonal :

- Le sonal ne permet pas la cotation => il faut repasser avec le monofaisceau et/ou plongeur
- Haut fond et banc : resserrement des profils pour trouver le point haut

Urgent (Avurnav):

- Critère B-600 + décision DT
- Diffuser directement vers le NAVAREA de la zone

Rapide (GAN) :

- Critère B-600 + décision DT
- Information transmise au SH pour analyse nautique et Maj des cartes

Temporalité :

- Urgent : en général pendant le levé
- Rapide : en général pendant le traitement ou en fin de levé

MERCI !

