
Laboratoire : US191 RAPPORT DE CALIBRATION
Implantation : Brest Version 01
Page 0/84

Rapport de Calibration des données SADCP De la campagne PIRATA-FR31

DOI : 10.17600/18001227

Novembre 2021

Version papier non gérée

Sommaire

1	
1.	4
1.1.	4
1.2.	7
2.	9
2.1.	9
2.1.1.	9
2.1.2.	16
2.1.3.	21
2.2.	26
2.2.1.	26
2.2.2.	27
2.2.3.	29
3.	31
3.1.	32
3.3.	35
3.4.	39
4.	45
5.	46
6.	50
7.	53
8.	81
9.	83

Version papier non gérée

Abstract

Continuous current measurement have been performed during the PIRATA-FR31 cruise using S-ADCP current meter. S-ADCP data are generally contaminated by many artefacts. Data issued from this report have been cleaned and qualified using the software CASCADE, developed by the LOPS. Data are eventually calibrated, using ‘water track’ mode, from the amplitude, alignment and attitude. The N/O Thalassa is equipped with two S-ADCP (150kHz and 38kHz) and one DVL (600kHz). The S-ADCPs are Ocean Surveyor ADCP developed by TRDI and the DVL is a Pioneer DVL developed by TRDI. The software allows to identify the different phases of the campaign by defining sections and stations. For the sections, data are spatially averaged, whereas for the stations, data are temporally averaged.

Résumé

La campagne PIRATA-FR31 est la 31^{ème} de la série des campagnes annuelles organisées par la France au sein du programme international PIRATA (*Prediction and Research Moored Array in the Tropical Atlantic*). Elle a été menée par l'IRD à bord du N/O Thalassa du 22/02/2021 au 21/04/2021 dans l'Atlantique tropical. Le N/O Thalassa dispose de deux ADCP de coque (Acoustic Doppler Current Profiler) Ocean Surveyor (OS) de type Phase Array (*Teledyne RD Instruments*), fonctionnant l'un à 38 kHz (longue portée, basse résolution), l'autre à 150 kHz (courte portée, haute résolution), permettant la mesure de courant de façon continu tout au long de la campagne. Egalement, depuis 2019, un DVL (Doppler Velocity Log) Pioneer 600kHz de type Phase Array (*Teledyne RD Instruments*) était également à disposition qui, outre sa fonction première d'outils de navigation, a permis la mesure de courant sur les couches de surface tout au long de la campagne. L'acquisition des données se déroule généralement sans interruption pendant toute la durée de la campagne, cependant la nouvelle procédure pour l'acquisition de données acoustiques n'a pas permis d'effectuer de mesures pendant les stations CTD où des mesures L-ADCP (Lowered ADCP) étaient effectuées. Ainsi, de manière à éviter de bruite les données L-ADCP, le logiciel de synchronisation des appareils acoustiques du bord (OSEA) a été coupé à chaque profil CTD (lorsque la sonde était au-dessus de 800m).

La technologie ADCP impose d'effectuer un nettoyage des données, et si nécessaire un étalonnage du capteur (assiette, alignement, amplitude). Le traitement et la qualification des données a été effectué à l'aide de CASCADE (Chaîne Automatisée de Suivi des Courantomètres Acoustiques Doppler Embarqués), logiciel MATLAB développé au LOPS (Laboratoire d'Océanographie Physique et Spatiale).

Ce rapport synthétise le traitement et la qualification des données des deux S-ADCP et du DVL. La procédure de calibration suivie pour traiter les données de cette campagne est présentée dans une première partie. Ensuite sont exposés les résultats du nettoyage des données et des éventuels étalonnages. Enfin, dans une dernière partie sont présentés les produits issus de la validation et du contrôle qualité des données. Les différentes sections parcourues sont ainsi présentées, offrant un moyennage spatial des données.

1. Procédure de calibration

1.1. Acquisitions des mesures SADCP

Au cours de la campagne PIRATA-FR31, des données S-ADCP et DVL ont été acquises de manière quasi continue (hors stations) à bord du N/O Thalassa (figure 1). Les ADCPs permettent une estimation de la vitesse horizontale et verticale du courant à l'aide du son, en utilisant le principe de l'effet doppler. Un signal acoustique est émis à une fréquence connue, et est réfléchi par les particules en suspension dans l'eau jusqu'au capteur avec une fréquence légèrement modifiée. L'ADCP utilise le décalage doppler du signal rétrodiffusé (déphasage proportionnel à la vitesse des réflecteurs) pour mesurer la vitesse du courant, sur toute la colonne d'eau jusqu'à des profondeurs pouvant atteindre 1500m, dans des cellules définies temporellement. De manière à mesurer les trois composantes du courant, quatre faisceaux sont générés simultanément à partir du transducteur de type Phase Array avec un certain angle (30°), permettant la mesure du signal rétrodiffusé dans différentes directions. Ce courantomètre est fixé sous la coque du navire. Grâce à la connaissance de l'orientation du navire par rapport à un repère terrestre (utilisation de PHINS [PHotonic Inertial Navigation System] sur le N/O Thalassa permettant la mesure de la position et de l'attitude du navire) et la connaissance de la vitesse du navire, un courant absolu peut être calculé.

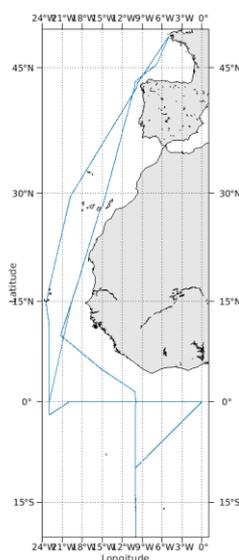


Figure 1 : Tracé de la trajectoire du N/O Thalassa pendant PIRATA-FR31 permettant l'acquisition de mesure S-ADCP/DVL

Pendant cette campagne, les S-ADCP 38kHz et 150kHz, ainsi que le DVL 600kHz, étaient commandés par OSEA (Outil de Synchronisation des Equipements Acoustiques), système développé par l’Ifremer permettant de piloter les différents équipements acoustiques d’un navire de façon à éviter les interférences. Il génère les ordres d’émission de chaque équipement. Les équipements acoustiques du bord entraînant des interférences sur les mesures L-ADCP pendant les stations, il a été préféré de couper OSEA pendant les stations tant que les L-ADCP se trouvaient au-dessus de 800m (sous 800m, les L-ADCP n’étaient plus perturbés). Pendant les premières stations plusieurs tests ont été effectués (arrêt sous 1500m, OSEA coupé toute la station). Lors de l’interrogation des largeurs des bouées PIRATA, OSEA était stoppé également, de manière à ne pas perturber l’écoute des largeurs.

En outre, le S-ADCP 150kHz d’origine est tombé en panne en 2020, un ADCP prêté par RDI a été placé dans un des puits Travocean. Le loch était neuf, et aussi placé dans le second puit.

Les S-ADCP 150kHz et DVL 600kHz devaient être étalonnés, et un parcours en croix a été effectué en début de campagne dans la rade de Brest. L’étalonnage n’ayant été satisfaisant pour le DVL 600kHz, un autre parcours a été fait au retour sur Brest avant d’aller à quai. Malheureusement, ce second test d’étalonnage a échoué également. L’amplitude du signal de détection du fond était trop faible et n’a pas permis de recalculer le profil, il semblerait que le paramétrage du capteur n’était pas adapté.

Enfin, le S-ADCP 150kHz est retombé en panne le 17 avril à 8h30 du matin dans le Golfe de Gascogne. Mais ses données sont cependant correctes.

Les configurations des ADCPs et du DVL n’ont pas été modifiées au cours de la campagne. Les ADCPs n’ont pas été configurés en mode ‘Bottom Track’ (permettant une mesure de vitesse relative par rapport au fond). Ce mode de mesure permet des mesures très fiables utilisées par la suite pour la calibration. Les paramètres choisis sont présentés dans les tableaux 1, 2 et 3. La précision, la portée et la résolution de la mesure sont dépendantes de cette configuration.

Tableau 1 : Configuration de l’ADCP OS38 utilisé pendant PIRATA-FR31

Mode	Narrow Band
Ping par ensemble	1
Nombres de cellules	95
Longueur d’une cellule [m]	16
Longueur du blanc après transmission [m]	16
Bottom Track	Non

Laboratoire : US191 **RAPPORT DE CALIBRATION**
 Implantation : Brest Version 01
 Page 6/84

Temps entre ping [s]	4.5
Angle de l'ADCP avec axe navire [°]	44.76
Précision de la mesure [cm/s]	20
Portée maximale [m]	1500

Tableau 2 : Configuration de l'ADCP OS150 utilisé pendant PIRATA-FR31

Mode	Broad Band
Ping par ensemble	1
Nombres de cellules	90
Longueur d'une cellule [m]	4
Longueur du blanc après transmission [m]	6
Bottom Track	Non
Temps entre ping [s]	4.5
Angle de l'ADCP avec axe navire [°]	46,38
Précision de la mesure [cm/s]	15
Portée maximale [m]	300

Tableau 3 : Configuration du DVL 600kHz utilisé pendant PIRATA-FR31

Mode	Broad Band
Ping par ensemble	1
Nombres de cellules	30
Longueur d'une cellule [m]	2
Longueur du blanc après transmission [m]	0,88
Bottom Track	Oui (et Water Track)
Temps entre ping [s]	1
Angle de l'ADCP avec axe navire [°]	45,03
Précision de la mesure [cm/s]	7,7
Portée maximale [m]	70

1.2. Méthode de calibration

Le traitement de la campagne a été réalisé à partir des fichiers '.LTA' générés par le logiciel VmDAS (*Teledyne RD Instruments*). Ces fichiers sont moins précis temporellement mais les données sont de meilleure qualité que ceux créés à partir des données STA. Ces fichiers contiennent les données de navigation et les vitesses du courant relatives au navire. Le logiciel VmDAS permet de calculer les données ADCP en coordonnées géographiques moyennées sur un intervalle de temps défini par l'utilisateur lors de l'acquisition (ici, 5min et 10min pour les S-ADCP et 2sec et 60sec pour le DVL). De manière à simplifier le traitement, les fichiers DVL ont été remoyennés sur la même base de temps que les deux ADCPs. La configuration ayant été resté à partir du 20/02, il a été possible de concaténer en un seul fichier les '.STA' et '.LTA', permettant d'augmenter le nombre de données pour l'estimation des éventuelles erreurs d'alignement, d'amplitude et d'attitude. Aucune données en mode Bottom Track n'a été réalisées.

Le traitement a été effectué avec le logiciel CASCADE v7.2. Dans un premier temps, les fichiers sont convertis au format NetCDF. Ce fichier contient toutes les informations relatives au traitement. Le nom des variables suit la convention présentée en annexe 1. Ensuite, le traitement suit ces différentes étapes :

- Vérification, et éventuellement correction, des différences d'horloges PC-GPS.
- Définition d'une couche de référence, définie par des numéros de cellules min et max entre lesquelles les données sont considérées comme bonnes et cohérentes entre elles. Cette couche sert de référence pour le nettoyage des données et les comparaisons route-station.
- Ajout de la bathymétrie (à partir des mesures sondeur du navire ou d'une interpolation en latitude et longitude d'une bathymétrie mondiale) permettant de détecter les données sous le fond.
- Nettoyage des données permettant d'associer un flag de qualité aux données de vitesse absolue du courant en fonction de certains critères. Le code qualité utilisé est présenté dans le tableau 4.
- Correction du désalignement de l'ADCP par rapport à l'axe du navire, elle est nécessaire lorsque la vitesse du courant est corrélée à la vitesse du navire (et/ou la direction du courant corrélée à la direction du navire). Cette corrélation est généralement marquée avec les vitesses de courant perpendiculaire à la route. En effet un désalignement de l'ADCP implique une projection de la vitesse du navire sur la vitesse du courant. L'angle corrigé est calculé en comparant les vitesses issues du bottom ping (dans des fonds peu profonds) avec celles du navire (bottom track), ou en

comparant les vitesses du courant moyennées sur la couche de référence en route avec celles en station. Cette correction est appliquée si le désalignement est supérieur à 0,5°.

- Correction du facteur d'amplitude de l'ADCP, elle est nécessaire lorsque la vitesse du courant est corrélée à la vitesse du navire (et/ou la direction du courant corrélée à la direction du navire). Cette corrélation est généralement marquée avec les vitesses de courant parallèle à la route. Le facteur d'amplitude est calculé en comparant les vitesses issues du bottom ping (dans des fonds peu profonds) avec celles du navire (bottom track), ou en comparant les vitesses du courant moyennées sur la couche de référence en route avec celles en station (water track). Cette correction est appliquée si le facteur d'amplitude diffère de 0,05.
- Correction de l'assiette du navire (tangage) lorsque la moyenne de la vitesse verticale, calculée sur toutes les bonnes données dans la couche de moindre variabilité du courant horizontal, est trop élevée (>1cm/s). Dès lors, une moyenne de plus de 1cm/s en valeur absolue peut correspondre à la projection de la vitesse du navire sur la verticale en raison d'une inclinaison de l'ADCP vers l'avant ou l'arrière par rapport à l'assiette du navire. Pour ce faire, la vitesse verticale W est comparée par rapport au module de la vitesse navire $\langle |Us| \rangle$.
- Ajout de la marée (à partir du modèle TPX08), permettant de calculer les composantes de la vitesse absolue du courant corrigée de la marée barotrope.
- Invalidation manuelle éventuelle de données entre deux dates ou ensembles.

Les données sont ensuite filtrées (horizontalement, verticalement ou les deux) de manière à réduire le bruit et combler les trous isolés. Le filtrage est effectué sur les vitesses absolues du courant et les flags associés sont modifiés (code 8 pour les données sous le fond et code 7 aux données absentes ou mauvaises non comblées par le filtrage). Le filtrage est une moyenne glissante sur 3 points, excepté sur les bords où la valeur filtrée est calculée sur 2 points. Ainsi, la longueur de trou maximale comblée par le filtrage est de 2. Les données créées par le filtrage sont flaguées à 2.

Tableau 4 : Signification des codes de qualité attribuée selon l'ordre de l'algorithme

Code	Signification
8	Données sous le fond
7	Cellules pour lesquelles il n'y a pas de mesure ADCP
6	Données dont : - Les vitesses absolues de courant sont supérieures à une valeur fixée par l'utilisateur V_{max} [cm/s] - La corrélation est inférieure à une valeur fixée par l'utilisateur <i>Seuil de Corrélation</i>

	- La différence des différences verticales de l'écho d'intensité est supérieure au produit de la moyenne des différences verticales d'écho d'intensité et d'un <i>seuil d'interférence</i> fixé par l'utilisateur (interférence avec un autre appareil acoustique)
5	Données dont : - Le % de bonnes données est inférieur à un seuil utilisateur - L'erreur de vitesse verticale est supérieure à une valeur fixée par l'utilisateur
4	Données dont la différence de deux cisaillements consécutifs dépasse une valeur seuil fournie par l'utilisateur
3	- Données qui ne passent pas le test d'écart à la médiane, soit : la vitesse s'écarte de la médiane des vitesses absolues du courant (niveau par niveau), comprises entre la donnée en cours et les <i>Nb</i> (fixé par l'utilisateur) ensembles voisins de part et d'autre, de plus de <i>Nb2</i> (fixé par l'utilisateur) fois l'écart médian sur ces mêmes valeurs [$\text{abs}(\text{vitesse}(i)-\text{Med}) > \text{Nb2} * (\text{median}(\text{abs}((\text{vitesse}(i-\text{Nb}:i+\text{Nb})-\text{Med})))$)] - Données dont la médiane a été calculée avec moins de 20% des vitesses sur l'intervalle (<i>i-Nb</i> : <i>i+Nb</i>)
2	Données douteuses si : - Les vitesses absolues du courant s'écartent de plus de <i>V</i> du profil moyen de vitesses absolues sur les profils (<i>i-5:i+5</i>) et lissé verticalement sur 5 cellules (<i>V</i> est soit un écart maximum au profil moyen défini en cm/s [<i>Vdifflim</i>], soit un facteur de tolérance de cisaillement [<i>fact_cis</i>] qui permet d'assouplir la valeur seuil définie par le cisaillement maximal des profils moyens lissés ; soit $V = \max([\text{fact_cis} * \text{cisaillement_maximum } V\text{difflim}])$) - Une, voire deux données, sont correctes mais isolées sur la verticale (toutes les données au-dessus et en-dessous sont flaguées entre 2 et 8. - Plus de 50% des données de la couche de référence ont un flag supérieur à 1 (alors toutes les données du profil flaguées à 1 sous le 1 ^{er} point douteux ou mauvais sont flaguées à 2).
1	Données supposées valides
9	Données invalidées manuellement

2. Traitement des données

2.1. Nettoyage et correction des données

2.1.1. OS 38kHz

Les fichiers '.LTA' contiennent les données ADCP en coordonnées géographiques moyennées sur 10 minutes. La figure 2 présente le nombre de pings moyennés pour chaque ensemble. Aucun problème ne semble apparaître car le nombre de pings moyennés est resté le même tout au long de la campagne (environ 131 pings).

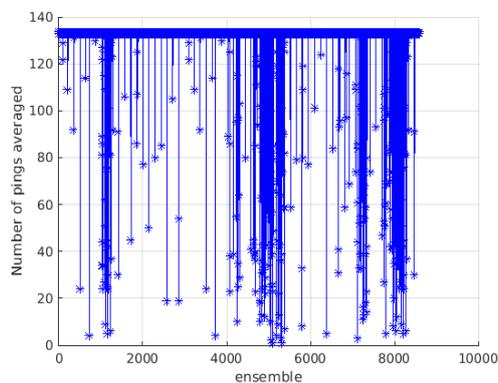
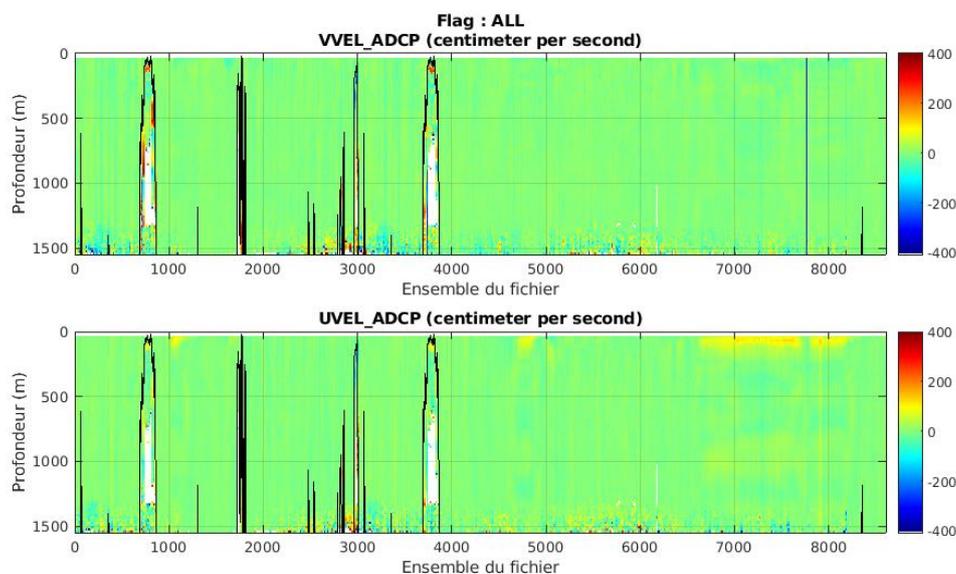


Figure 2: Nombre de pings par ensemble pour les fichiers OS38 LTA

Sans nettoyage, les données brutes sont parasitées par des valeurs de courant aberrantes (figure 3). La figure 4 présente la corrélation des données, le pourcentage de bonnes données, et l'intensité de l'écho rétrodiffusé. L'analyse de cette figure permet de dresser un diagnostic de la qualité des données. Il apparait ici que la portée varie fortement au cours du temps (entre 1000m et 1300m). Cette variation est liée à la vitesse du navire (plus sa vitesse est élevée, plus faible est la portée). Elle serait dû à l'augmentation de la turbulence et des bulles sous la gondole qui perturberait le signal acoustique. Également à 1400m un pic d'amplitude constant est visible. Il est causé par l'émission synchronisée de l'EK80. La couche de référence utilisée pour le nettoyage est définie entre les bins 3 et 5 (soit entre 88 et 136m).



Caracé exploitation V73 12/02/2011

Figure 3: Vitesses absolues du courant (cm/s,) des fichiers OS38 LTA, mesurées pendant PIRATA-FR31

Dans un premier temps, la dérive de l’horloge a été analysée. Ici, aucune correction de l’horloge n’est appliquée car le décalage d’horloge entre le PC et le GPS n’est jamais supérieur à 1s. (Figure 5), toutefois il apparaît qu’une dérive récurrente existe avant recalage de l’horloge.

Ensuite, une bathymétrie est utilisée pour détecter les données sous le fond. Pendant PIRATA-FR31, le sondeur a été stoppé à plusieurs reprises pour ne pas perturber les données, il a été préférable d’utiliser l’interpolation d’une bathymétrie mondiale pour définir la bathymétrie rencontrée. La bathymétrie Etopo1 a ici été choisie (figure 6).

Les données ont ensuite pu être nettoyées en utilisant les paramètres présentés dans le tableau 5. Les statistiques relatives à ce nettoyage sont présentées dans le tableau 6. Étant donné la bonne qualité générale des données, il a été préféré d’utiliser des seuils sévères permettant, au mieux, d’éliminer toutes les données douteuses et garder les bonnes données.

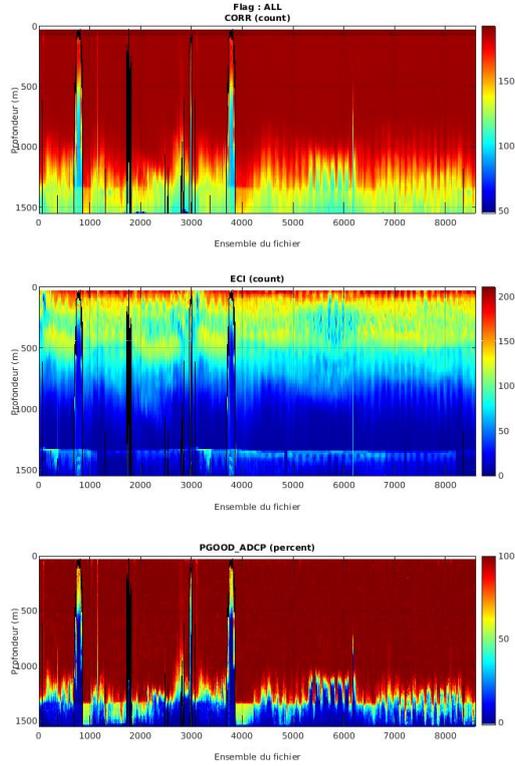


Figure 4: Indicateur de corrélation (en haut), intensité de l'écho rétrodiffusé (au milieu), et pourcentage de bonnes données (en bas) des fichiers OS38 LTA

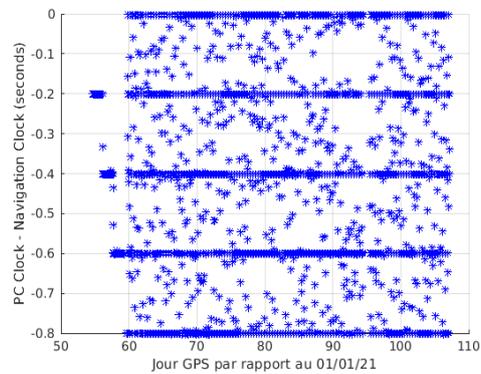


Figure 5: Différences d'horloges PC-GPS en fonction du temps

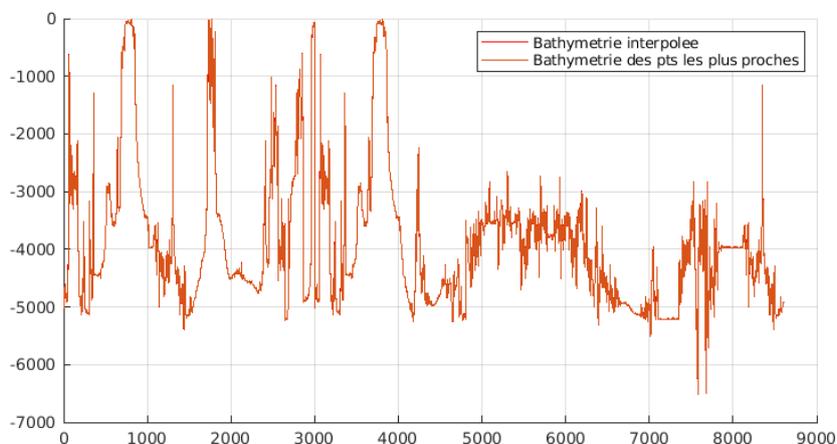


Figure 6: Points sondeurs enregistrés au cours de la campagne PIRATA-FR31

Tableau 5: Paramètres utilisés pour le nettoyage des données OS38 LTA

Paramètre	Valeur
Seuil de l'erreur de la vitesse verticale [cm/s]	100
Cisaillement vertical maximum	0.2
Nombre de profils à considérer avant et après chaque profil	20
Nombre d'écart à la moyenne	3
Détection du fond	Bathymétrie
Vmax [cm/s]	400
Seuil de corrélation	120
% min. d'ensemble bon	80
Seuil d'interférence	10
Facteur de tolérance de cisaillement	4
Ecart maximal au profil moyen [cm/s]	30

Tableau 6: Statistiques sur le nettoyage des données OS38 LTA

Flag	Signification	%
1	Données bonnes	74,6
2	Données douteuses	0,2
3	Test d'écart à la médiane	1
4	Différence de cisaillement > 0.2	0
5	% données bonnes < 80%, W > 1m/s	16,6
6	U ou V > 4m/s, Corrélation < 120, Différence des différences verticales de l'écho intensité > [10 - 4*moyenne des différences verticales d'écho d'intensité]	2,7
7	Données absentes	0,1
8	Données sous le fond	4,5

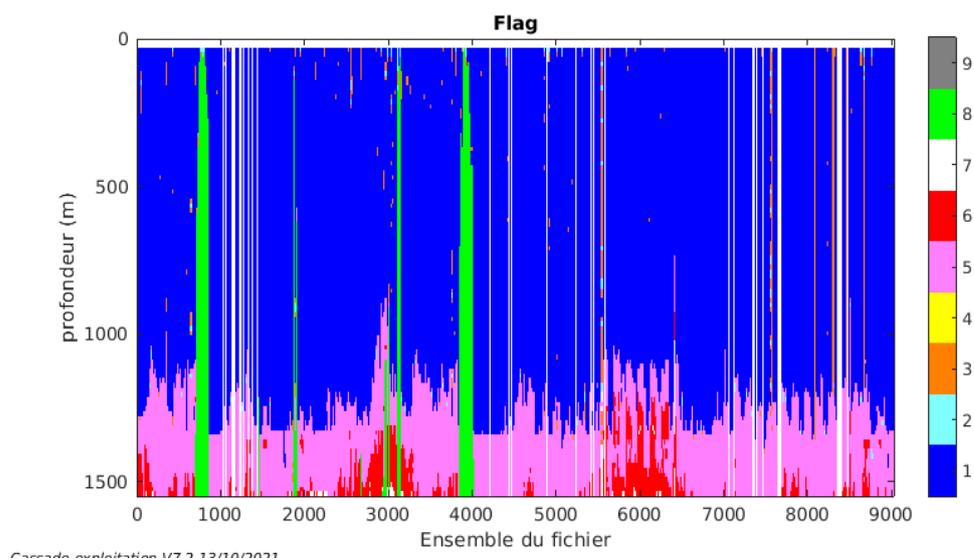


Figure 7: Code qualité attribué aux données des fichiers OS38 LTA

La figure 7 présente les codes qualités attribués à chaque donnée. Aucune donnée n'a été invalidée manuellement. Les données de courant bonnes (code 1) filtrées horizontalement et verticalement sont présentées sur la figure 8.

FR31-OS38_osite_final

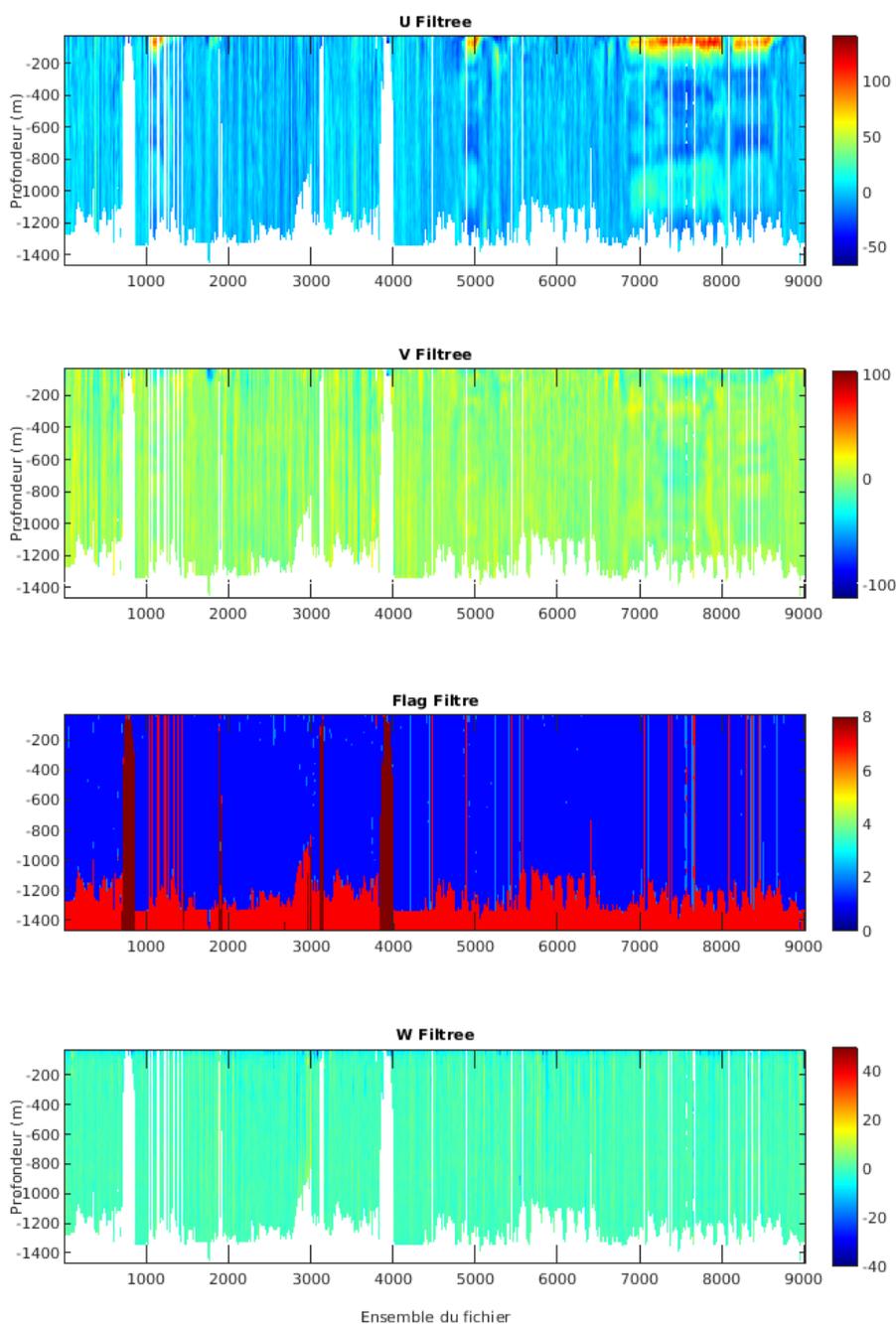


Figure 8: Vitesses du courant absolues [cm/s] bonnes (code 1) et flag filtrées horizontalement et verticalement des fichiers OS38 LTA

2.1.2. OS 150kHz

Les fichiers '.LTA' contiennent les données ADCP en coordonnées géographiques moyennées sur 10 minutes. La figure 9 présente le nombre de pings moyennés pour chaque ensemble. Aucun problème ne semble apparaître car le nombre de pings moyennés est resté le même tout au long de la campagne (environ 131 pings).

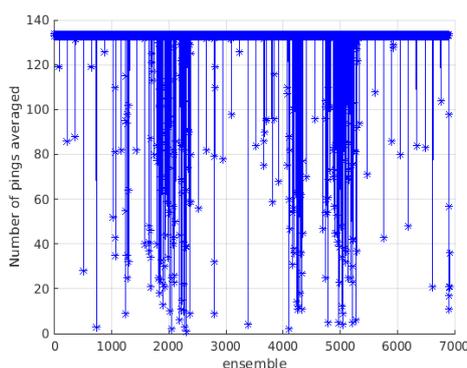


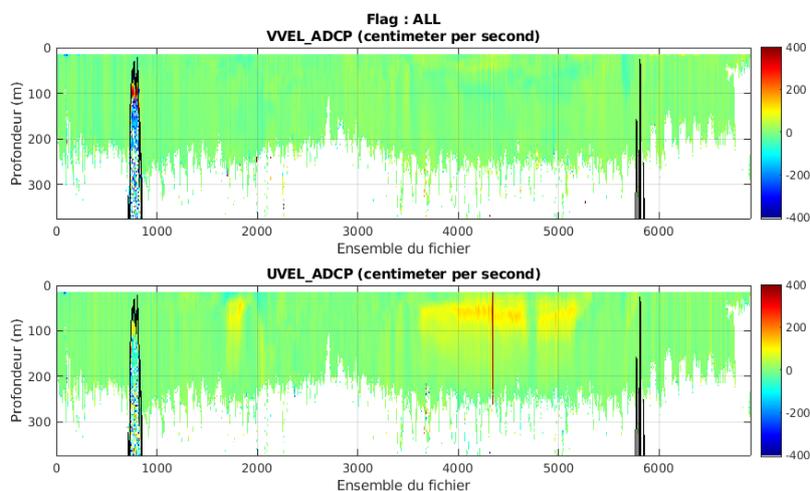
Figure 9: Nombre de pings par ensemble pour les fichiers OS150 LTA

Sans nettoyage, les données brutes sont parasitées par des valeurs de courant aberrantes (figure 10). La figure 11 présente la corrélation des données, le pourcentage de bonnes données, et l'intensité de l'écho rétrodiffusé. L'analyse de cette figure permet de dresser un diagnostic de la qualité des données. Il apparaît qu'une forte variabilité de portée existe entre 100m et 250m. Elle est clairement liée à une variation diurne (visible sur les données d'intensité de l'écho rétrodiffusé) et donc à la charge en plancton. La couche de référence utilisée pour le nettoyage est définie entre les bins 9 et 13 (soit entre 48 et 60m).

De la même manière que les données de l'OS38, aucune correction de l'horloge n'a été appliquée et la bathymétrie Etopo1 a été utilisée pour détecter les données sous le fond.

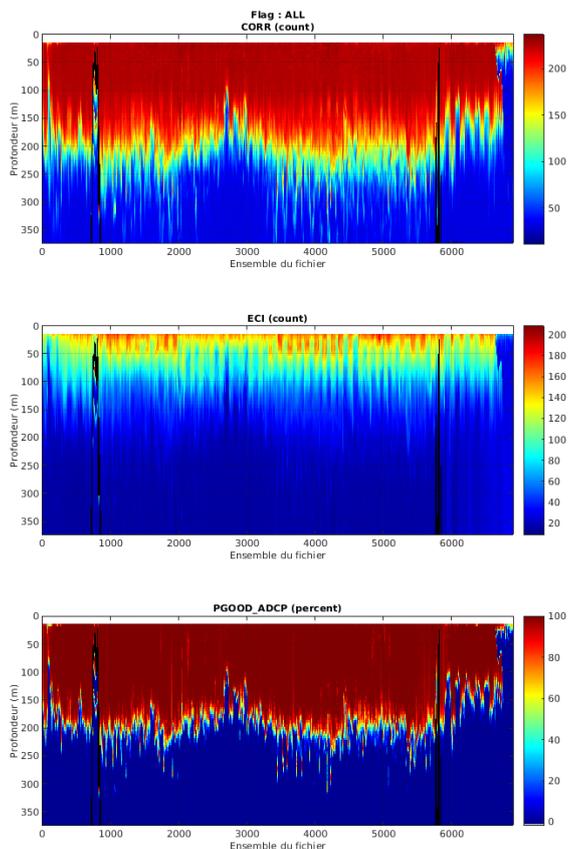
Les données ont ensuite pu être nettoyées en utilisant les paramètres présentés dans le tableau 7. Les statistiques relatives à ce nettoyage sont présentées dans le tableau 8. Etant donné la bonne qualité générale des données, il a été préféré d'utiliser des seuils sévères permettant, au mieux, d'éliminer toutes les données douteuses et garder les bonnes données.

La figure 12 présente les codes qualités attribués à chaque donnée. Aucune donnée n'a été invalidée manuellement. Les données de courant bonnes (code 1) filtrées horizontalement et verticalement sont présentées sur la figure 13.



Code exploitation V3.3.13.00031

Figure 10: Vitesses absolues du courant (cm/s), des fichiers OS150 LTA, mesurées pendant PIRATA-FR31



Code exploitation V3.3.13.00031

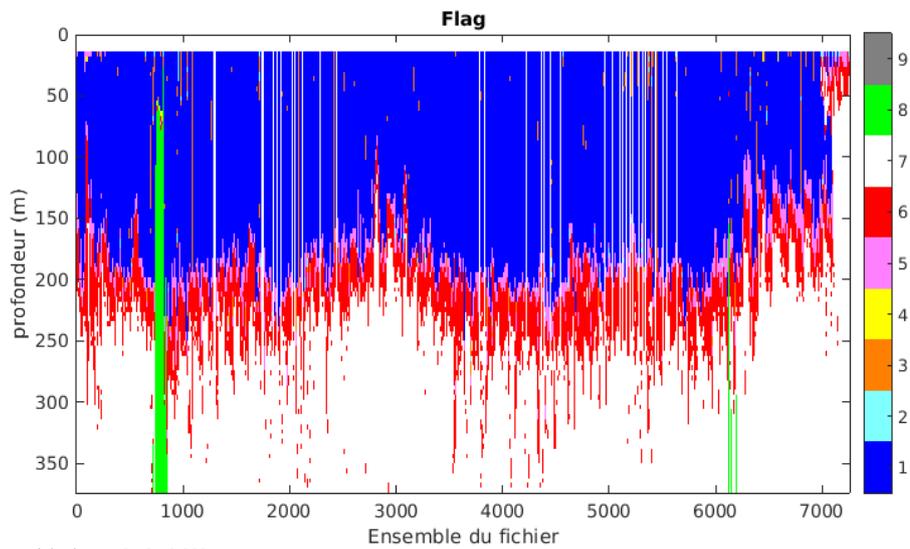
Figure 11: Indicateur de corrélation (en haut), intensité de l'écho rétrodiffusé (au milieu), et pourcentage de bonnes données (en bas) des fichiers OS150 LTA

Tableau 7: Paramètres utilisés pour le nettoyage des données OS150 LTA

Paramètre	Valeur
Seuil de l'erreur de la vitesse verticale [cm/s]	100
Cisaillement vertical maximum	0.2
Nombre de profils à considérer avant et après chaque profil	20
Nombre d'écart à la moyenne	3
Détection du fond	Bathymétrie
Vmax [cm/s]	400
Seuil de corrélation	150
% min. d'ensemble bon	80
Seuil d'interférence	10
Facteur de tolérance de cisaillement	4
Ecart maximal au profil moyen [cm/s]	30

Tableau 8: Statistiques sur le nettoyage des données OS150 LTA

Flag	Signification	%
1	Données bonnes	42,5
2	Données douteuses	0,2
3	Test d'écart à la médiane	1
4	Différence de cisaillement > 0.2	0
5	% données bonnes < 80%, W > 1m/s	4,2
6	U ou V > 4m/s, Corrélation < 150, Différence des différences verticales de l'écho intensité > [10 4*moyenne des différences verticales d'écho d'intensité]	13,1
7	Données absentes	37,5
8	Données sous le fond	1,4



Caméras exploitation 1/73 13/10/2011

Figure 12: Code qualité attribué aux données des fichiers OS150 LTA

FR31-OS150_osite_final

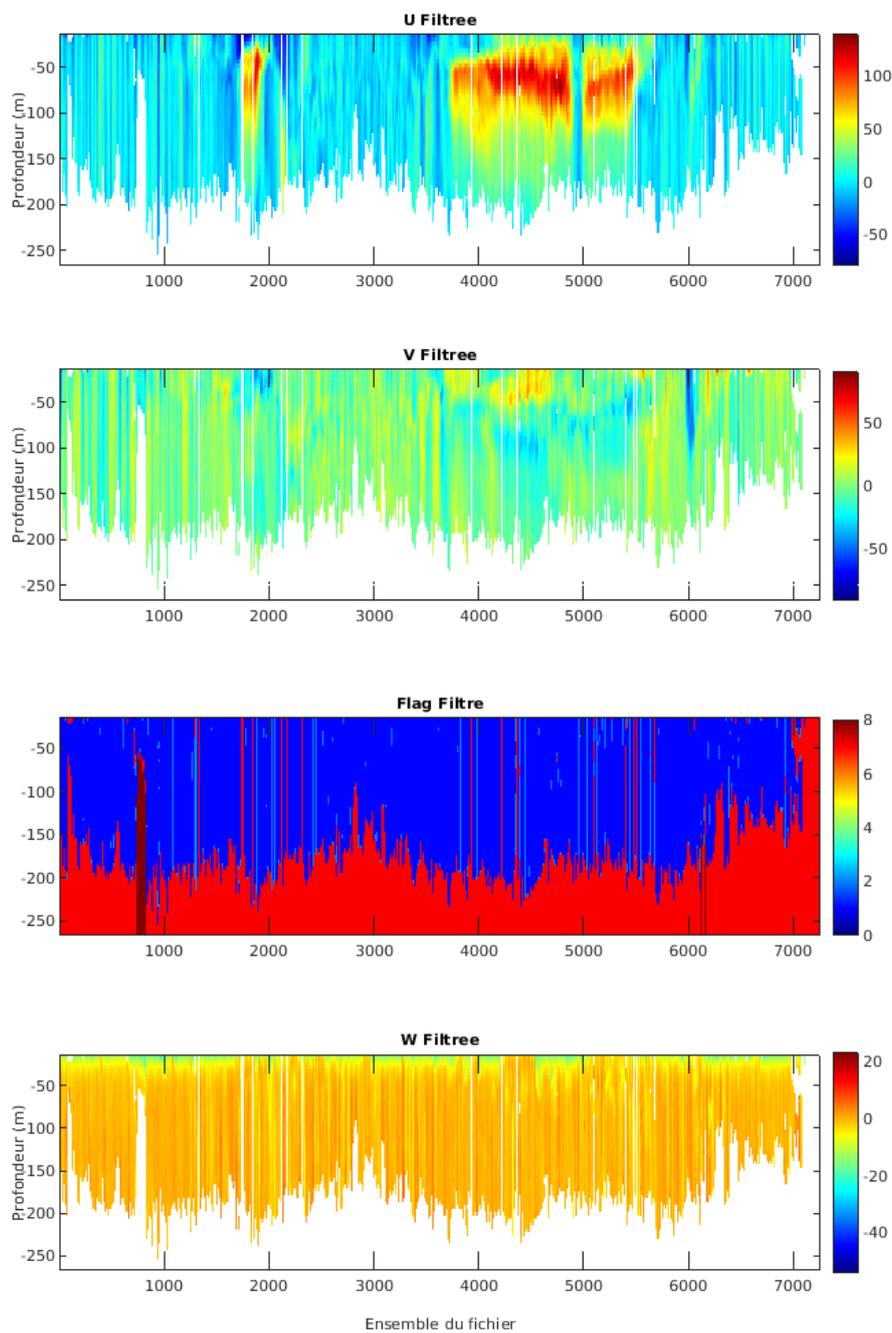


Figure 13: Vitesses du courant absolues [cm/s] bonnes (code 1) et flag filtrées horizontalement et verticalement des fichiers OS150 LTA

2.1.3. DVL 600kHz

Les fichiers '.LTA' contiennent les données du DVL en coordonnées géographiques moyennées sur 10 minutes. La figure 14 présente le nombre de pings moyennés pour chaque ensemble. Aucun problème ne semble apparaître car le nombre de pings moyennés est resté le même tout au long de la campagne (environ 200 pings).

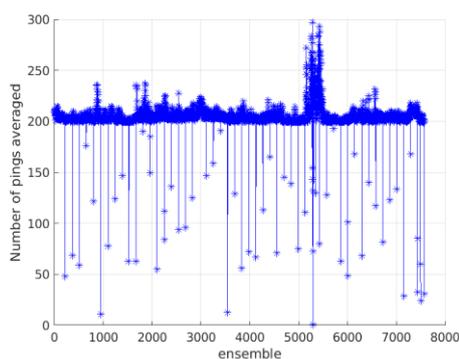


Figure 14: Nombre de pings par ensemble pour les fichiers DVL600 LTA

Sans nettoyage, les données brutes sont parasitées par des valeurs de courant aberrantes (figure 15). La figure 16 présente la corrélation des données, le pourcentage de bonnes données, et l'intensité de l'écho rétrodiffusé. L'analyse de cette figure permet de dresser un diagnostic de la qualité des données. Il apparaît que la portée est variable entre 30 et 60m, ces variations sont dues aussi bien aux variations diurnes, à l'état de mer et à la vitesse du navire. Lorsque le profil est perturbé sur toute la colonne d'eau, l'état de mer semble avoir un impact important. La couche de référence utilisée pour le nettoyage est définie entre les bins 6 et 10 (soit entre 19 et 27m).

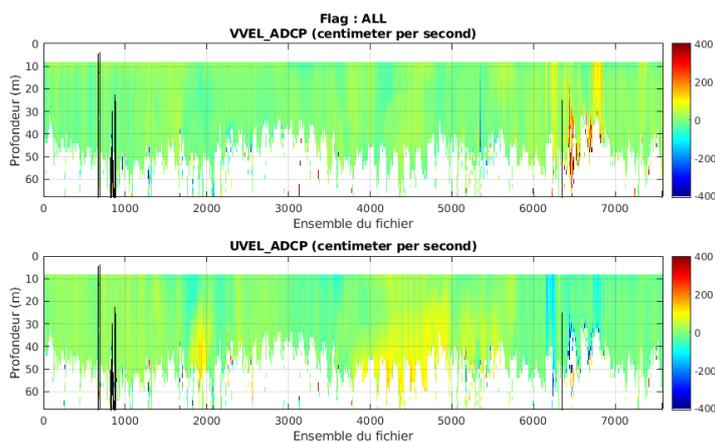


Figure 15: Vitesses absolues du courant (cm/s.) des fichiers DVL600 LTA, mesurées pendant PIRATA-FR31

De la même manière que les deux OS, aucune correction de l'horloge n'a été appliquée et la bathymétrie Etopol a été utilisée pour détecter les données sous le fond.

Les données ont ensuite pu être nettoyées en utilisant les paramètres présentés dans le tableau 9. Les statistiques relatives à ce nettoyage sont présentées dans le tableau 10. Il a été préféré d'utiliser des seuils sévères permettant, au mieux, d'éliminer toutes les données douteuses et garder les bonnes données. Les paramètres du capteur utilisé n'ayant pas été optimum, de nombreuses données ont ici été supprimées.

Tableau 9: Paramètres utilisés pour le nettoyage des données DVL600 LTA

Paramètre	Valeur
Seuil de l'erreur de la vitesse verticale [cm/s]	100
Cisaillement vertical maximum	0.4
Nombre de profils à considérer avant et après chaque profil	20
Nombre d'écart à la moyenne	3
Détection du fond	Bathymétrie
Vmax [cm/s]	400
Seuil de corrélation	60
% min. d'ensemble bon	50
Seuil d'interférence	10
Facteur de tolérance de cisaillement	4
Ecart maximal au profil moyen [cm/s]	30

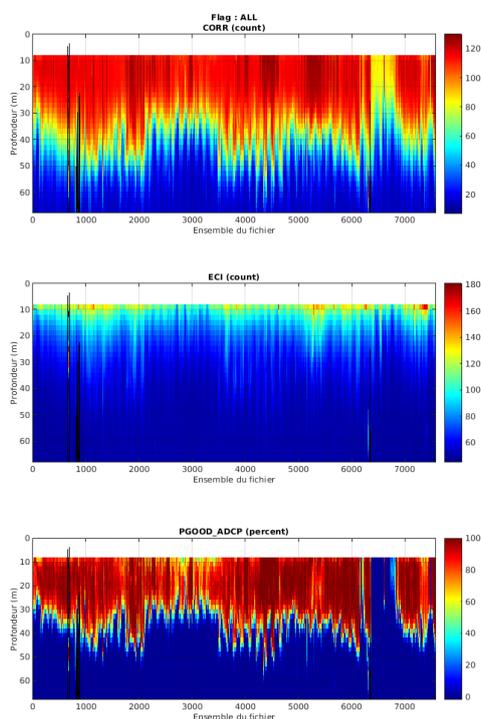
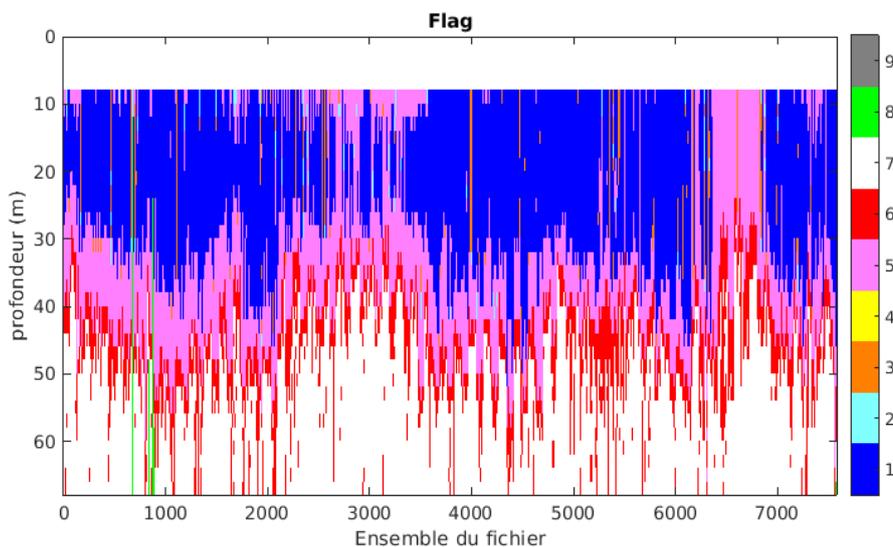


Figure 16: Indicateur de corrélation (en haut), intensité de l'écho rétrodiffusé (au milieu), et pourcentage de bonnes données (en bas) des fichiers DVL600 LTA

Tableau 10: Statistiques sur le nettoyage des données DVL600 LTA

Flag	Signification	%
1	Données bonnes	32,8
2	Données douteuses	0,6
3	Test d'écart à la médiane	1,5
4	Différence de cisaillement > 0.2	0
5	% données bonnes < 50%, W > 1m/s	22,1
6	U ou V > 4m/s, Corrélation < 60, Différence des différences verticales de l'écho intensité > [10 4*moyenne des différences verticales d'écho d'intensité]	11,4
7	Données absentes	31,2
8	Données sous le fond	0



Camada explotación 173 26/11/2021

Figure 17: Code qualité attribué aux données des fichiers DVL600 LTA

La figure 17 présente les codes qualités attribués à chaque donnée. Aucune donnée n'a été invalidée manuellement. Les données de courant bonnes (code 1) filtrées horizontalement et verticalement sont présentées sur la figure 18.

FR31-DVL600_osite_ok_mat20

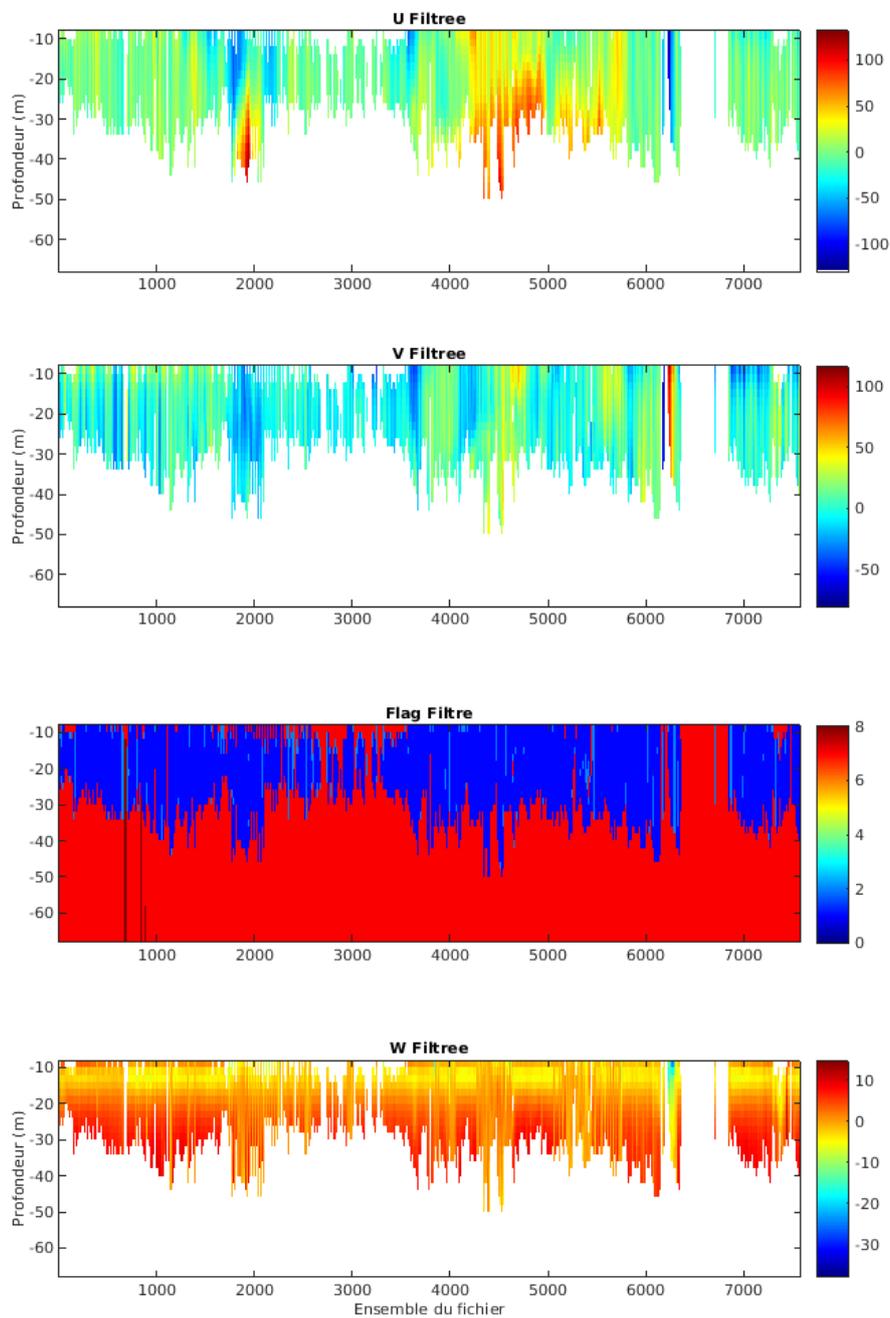


Figure 18: Vitesses du courant absolues [cm/s] bonnes (code 1) et flag filtrées horizontalement et verticalement des fichiers DVL600 LTA

2.2. Etalonnage et correction des données

2.2.1. OS 38kHz

En ce qui concerne la correction du désalignement et du facteur d'amplitude, aucune donnée via bottom-track n'a été acquise pendant la campagne avec l'ADCP OS38kHz. Les erreurs ont pu être estimées uniquement via water-track. Toutefois, les vitesses et directions du courant et celles du navire ne semblent pas corrélées (figure 19 et 20) ; les estimations via water-track (accélérations supérieures à 3m/s) proposent des corrections trop faibles (1,008 +/- 0,003 [LTA] pour le facteur d'amplitude, et 0,12 +/- 0,14 [LTA] pour le désalignement, au lieu de 1 et 0) pour qu'elles soient prises en compte (figure 21). Par contre, l'assiette du capteur a été corrigée. Une erreur de 0,8° a été constatée, il a donc été préféré de corriger les vitesses de courant en prenant en compte cette valeur.

Tableau 11: Corrections appliquées à l'OS38kHz

Paramètre	Correction
Assiette	0,8°

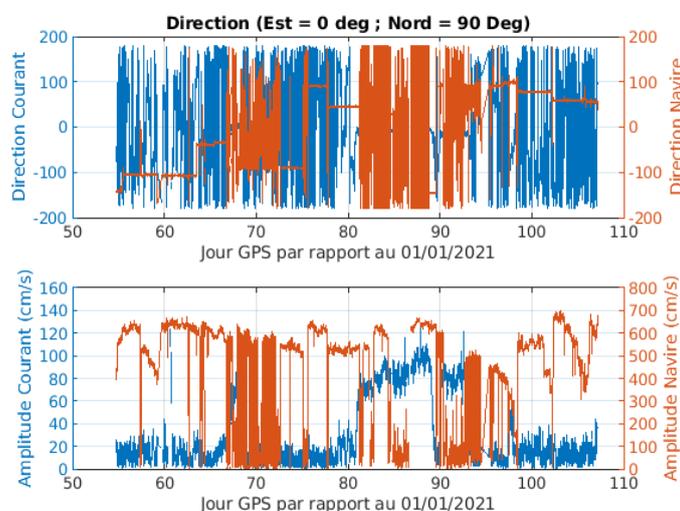


Figure 19: Comparaison, en direction et en modules, des vitesses navire et vitesses du courant mesurées via l'OS38

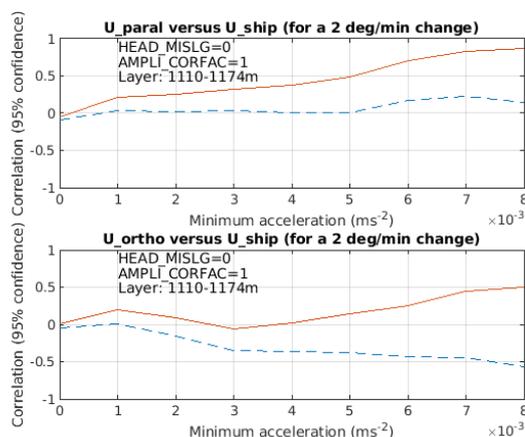


Figure 20: Tracés des corrélations entre vitesses navires et vitesses absolues du courant de l'OS38 des fichiers LTA dans la couche de moindre variabilité en fonction du seuil d'accélération du navire [en pointillé: minimum de l'intervalle de confiance; en trait plein: maximum de l'intervalle de confiance]

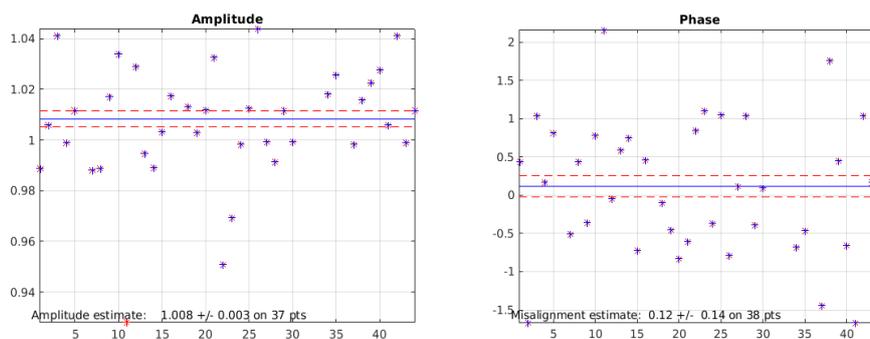


Figure 21: Tracé de l'estimation du facteur d'amplitude (à gauche) et du désalignement (à droite) de l'OS38 pour les fichiers LTA [en bleu, accélérations prises en compte pour l'estimation; en rouge: les accélérations éliminées par le test d'écart à la moyenne; en trait plein bleu: l'amplitude et le désalignement estimés; en trait plein rouge: l'erreur associée]

2.2.2. OS 150kHz

En ce qui concerne la correction du désalignement et du facteur d'amplitude, aucune donnée via bottom-track n'a été acquise pendant la campagne via l'ADCP OS150kHz. Les erreurs ont pu être estimées uniquement via water-track. Les vitesses et directions du courant et celles du navire ne présentent pas de nettes corrélations (figure 22 et 23). Les estimations via water-track (figure 24) proposent cependant une correction de désalignement et d'amplitude non négligeable : $0,14 \pm 0,06$ au lieu de 0 et $0,991 \pm 0,002$ au lieu de 1. Cette correction a donc été appliquée pour corriger les vitesses.

Tableau 12: Corrections appliquées à l'OS150kHz

Paramètre	Correction
Désalignement	0,1°
Amplitude	0,991
Assiette	0,34

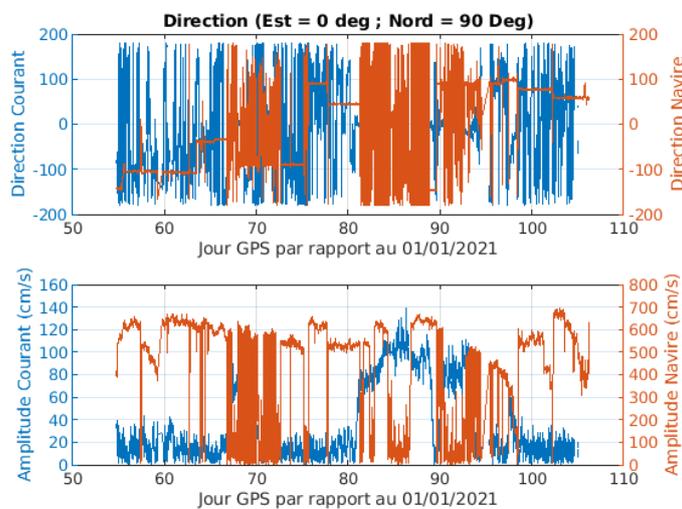


Figure 22: Comparaison, en direction et en modules, des vitesses navire et vitesses du courant via l'OS150

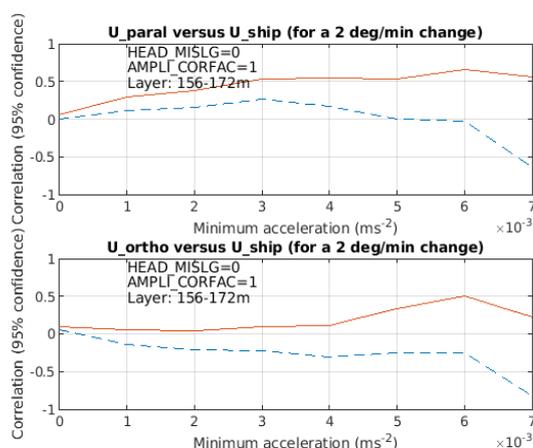


Figure 23: Tracés des corrélations entre vitesses navires et vitesses absolues du courant de l'OS150 des fichiers LTA dans la couche de moindre variabilité en fonction du seuil d'accélération du navire [en pointillé: minimum de l'intervalle de confiance; en trait plein: maximum de l'intervalle de confiance]

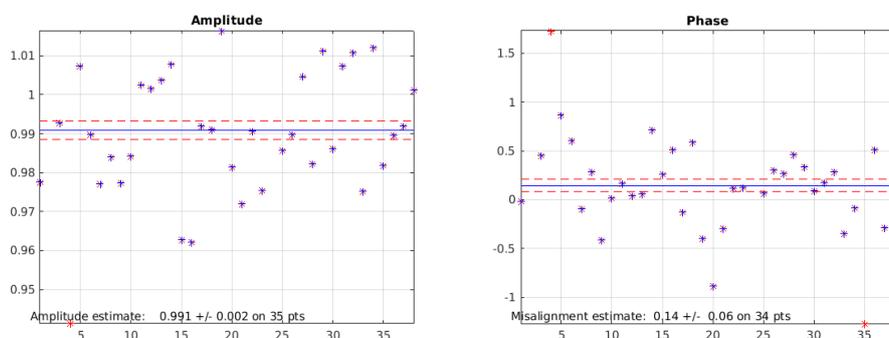


Figure 24: Tracé de l'estimation du facteur d'amplitude (à gauche) et du désalignement (à droite) de l'OS150 pour les fichiers LTA [en bleu, accélérations prises en compte pour l'estimation ; en rouge: les accélérations éliminées par le test d'écart à la moyenne ; en trait plein bleu: l'amplitude et le désalignement estimés ; en trait plein rouge : l'erreur associée]

2.2.3. DVL 600kHz

En ce qui concerne la correction du désalignement et du facteur d'amplitude, aucune donnée via bottom-track n'a été acquise pendant la campagne. Les erreurs ont pu être estimées uniquement via water-track. Les paramètres du capteur n'étant pas adaptés pour la campagne, les estimations via water-track proposées par CASCADE (figure 25) ne sont pas satisfaisantes. Les estimations proposées par CODAS (figure 26) ont donc été mises en parallèles pour obtenir des corrections plus adaptées.

Tableau 13: Corrections appliquées au DVL600kHz

Paramètre	Correction
Désalignement	1,4
Assiette	-0,8°

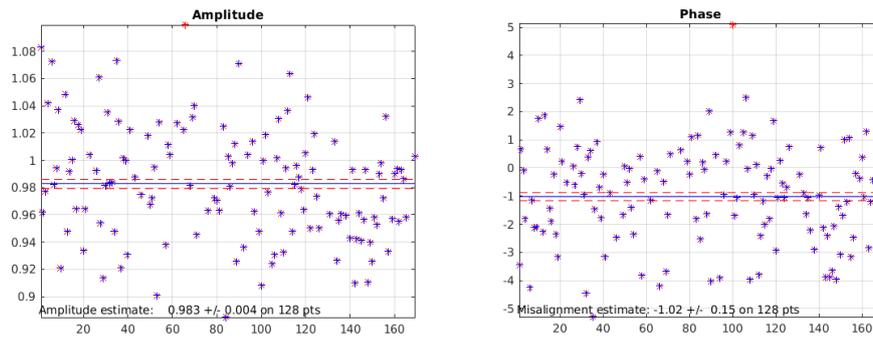


Figure 25: Tracé de l'estimation du facteur d'amplitude (à gauche) et du désalignement (à droite) du DVL600 pour les fichiers LTA [en bleu, accélérations prises en compte pour l'estimation ; en rouge: les accélérations éliminées par le test d'écart à la moyenne ; en trait plein bleu: l'amplitude et le désalignement estimés ; en trait plein rouge : l'erreur associée]

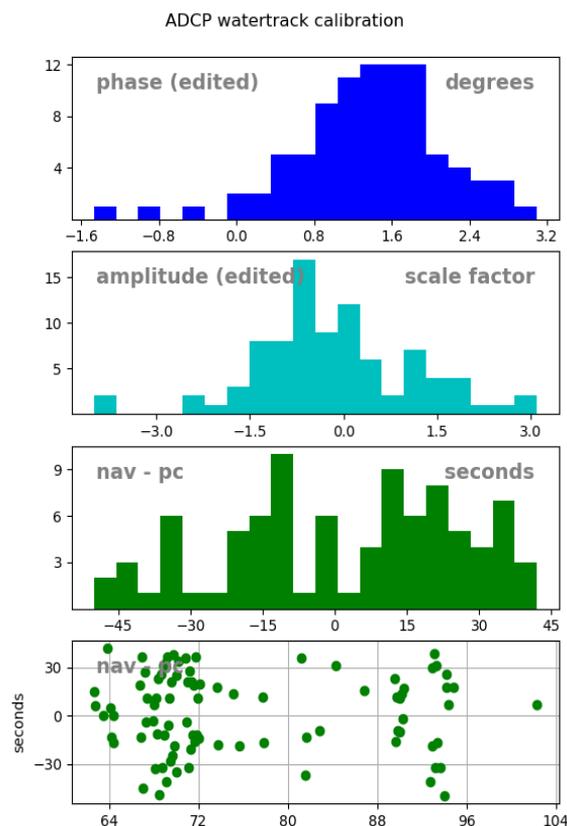


Figure 26: Tracé de l'estimation du facteur d'amplitude et du désalignement du DVL600 pour les fichiers LTA estimés avec CODAS

3. Contrôle et Validation des données

Seules les données affectées du code qualité 1 sont utilisées pour effectuer l'ensemble des contrôles et validations, et les courants sont corrigés de la marée. Ces données ont pu être comparées avec les données acquises au cours des précédentes campagnes PIRATA au niveau des mêmes sections et stations. Pendant PIRATA-FR31, 9 sections sont identifiées (tableau 14 et figure 27) et 78 stations ont été effectuées (annexe 2). Les moyennes des courants acquises sur la durée des stations sont présentées en annexe 3 et les sections présentant les mesures incrémentées des trois capteurs sont présentées en annexe 4. Les va-et-vient effectués par le navire sur une même section permettent de marquer des zones de recouvrement. Ces zones permettent de comparer et analyser la stabilité et la justesse des mesures.

Tableau 14 : Dates de début et fin de chaque section identifiées sur PIRATA-FR31

Numéro de Section	Date de début	Date de fin
1	24/02/2021 18:17:00	25/02/2021 11:27:00
2	25/02/2021 11:27:00	05/02/2021 11:28:00
3	05/03/2021 11:28:00	08/03/2021 18:32:00
4	08/03/2021 18:32:00	17/03/2021 04:00:00
5	17/03/2021 12:00:00	19/02/2021 18:11:00
6	19/03/2021 19:20:00	23/03/2021 07:00:00
7	23/03/2021 12:00:00	30/03/2021 20:14:00
8	30/03/2021 20:00:00	31/03/2021 15:00:00
9	31/03/2021 15:30:00	18/03/2021 04:53:00

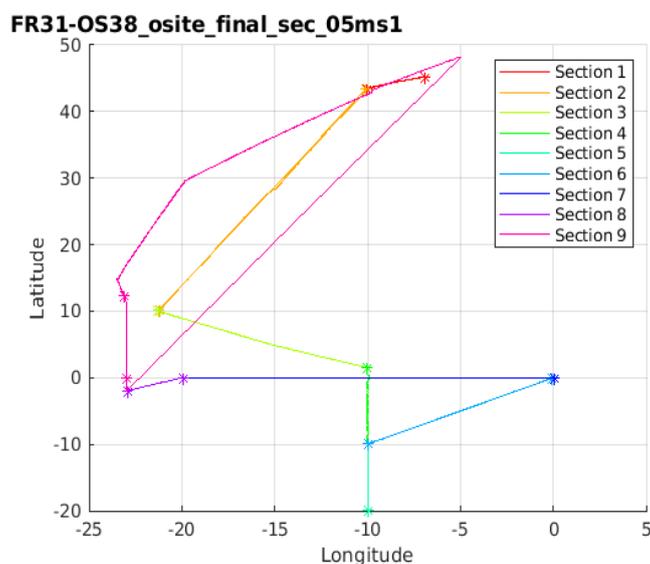


Figure 27 : Identification des différentes sections effectuées pendant PIRATA-FR31

3.1. OS 38kHz

Deux stations longues ont été effectuées au cours de cette campagne (à 0°N-10°W et 0°N-23°W). A ces deux stations, des profils successifs ont été effectués toutes les 3h d'intervalle. En comparant les profils de courant moyen corrigés de la marée, il a été possible de contrôler la robustesse des données. A 23°W, les données ont été fortement flagguées en raison du bruit, il n'a donc pas été possible de comparer les données. A 10°W, il apparaît que les signaux de courants sont très cohérents entre eux (figure 28). Les profils effectués à cette station varient sans excéder l'écart-type moyen.

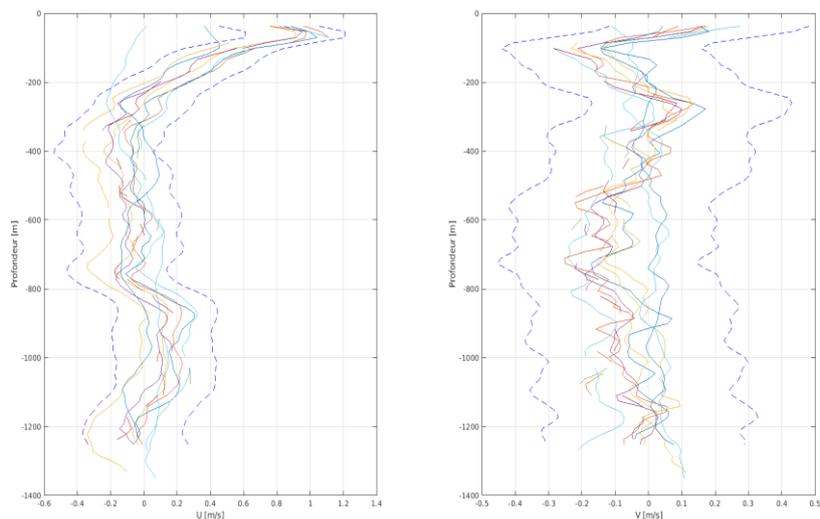


Figure 28: Comparaison des courants absolus de l'OS38 moyennés sur la durée des profils effectués à 10°W-0°N. Les écarts-types sont présentés en pointillés.

Ce contrôle de robustesse a également pu être effectué au niveau de la radiale 10°W, où le navire est repassé sur sa trajectoire selon les directions Sud-Nord puis Nord-Sud (figure 29). La distribution des courants n'est pas bien marquée sur cette radiale mais elle reste très cohérente entre les deux passages avec deux cellules de courant entre 200m à 1000m portant au Nord-Est entre 17°S et 16°S ainsi que 14°S et 13°S. Les variabilités rencontrées sont faibles et peuvent être liées à la variabilité spatio-temporelle. Les données de l'OS38 semblent donc robustes sur cette campagne.

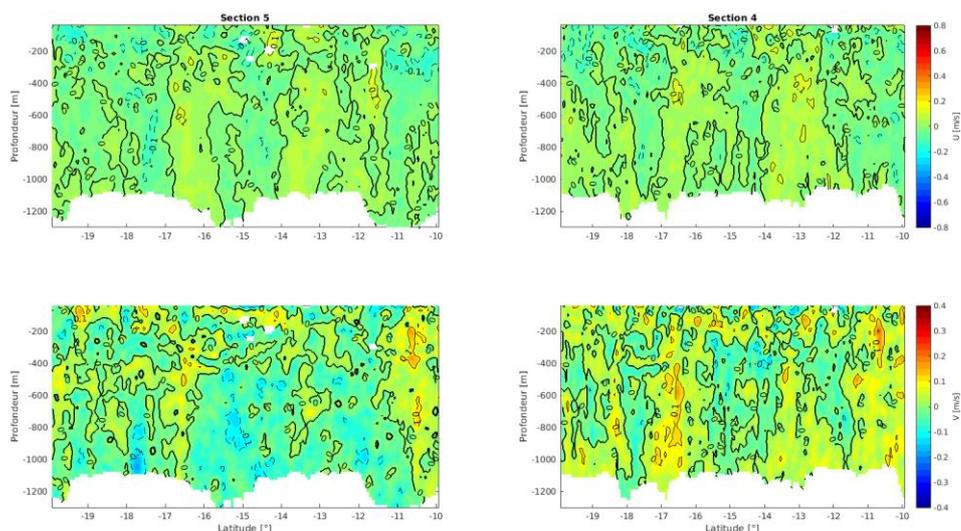


Figure 29: Comparaison des sections de courants absolus corrigés de la marée de l'OS38 sur la radiale 10° à différentes périodes pendant PIRATA-FR31 (section 5 à gauche, et section 4 à droite).

Les données ont ensuite été comparées à celles acquises pendant les précédentes campagnes PIRATA, de manière à valider la justesse de celles-ci. Le tracé des vitesses absolues du courant sur la radiale 10°W entre 50 et 200m sous forme de vecteur (figure 30) met en évidence la même distribution méridionale des courants (présence de l'EUC entre 2°N et 2°S et Sous-Courant Equatoriale Sud, SEUC, entre 4°S et 6°S). La comparaison de la composante zonale de ces courants (figure 31) met en évidence un même noyau de vitesse maximale entre 50m et 200m au niveau de l'équateur, et plus profond plus au sud (entre 100m et 200m). L'ordre de grandeur des vitesses est identique entre 2020 et 2021 (0,9 m/s pour l'EUC et 0,4 m/s pour le SEUC). L'EUC varie quelque peu en profondeur et en intensité mais ces différences peuvent être associées à la variabilité temporelle de ce courant. En effet, les variations interannuelles du vent ont une influence sur la variabilité de l'EUC (l'affaiblissement de l'EUC est en corrélation avec celui des Alizés).



Figure 30 : Comparaison des tracés sous forme des vecteurs des vitesses absolues du courant moyennées de l'OS38 entre 50m et 200m sur la radiale 10°W pendant PIRATA-FR31 (à gauche) et PIRATA-FR29 (à droite).

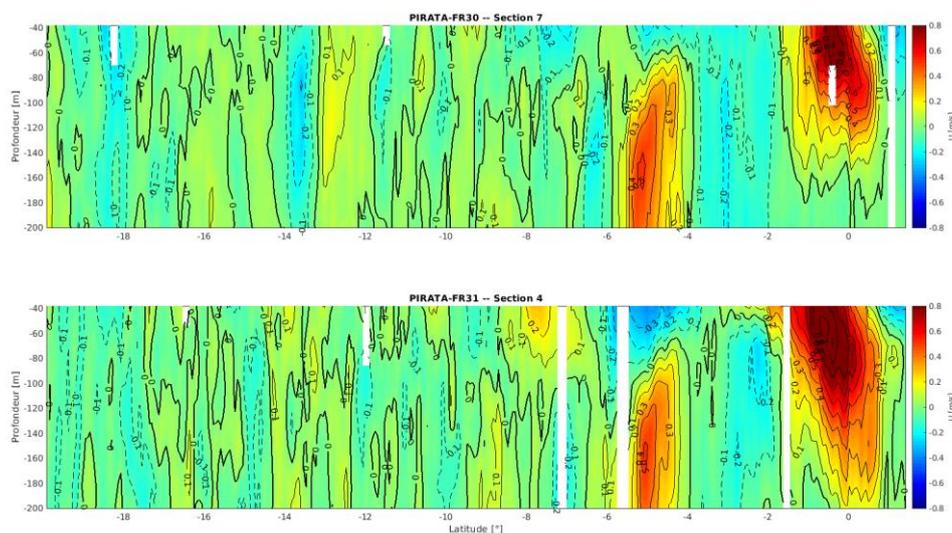


Figure 31 : Comparaison des sections de courants absolus corrigés de la marée de l'OS38 sur la radiale 10°W pendant PIRATA-FR31 (section 4, en bas) et PIRATA-FR30 (section 7, en haut).

3.3. OS 150kHz

Deux stations longues ont été effectuées au cours de cette campagne (à 0°N-10°W et 0°N-23°W). A ces deux stations, des profils successifs ont été effectués toutes les 3h d'intervalle. En

comparant les profils de courant moyen corrigés de la marée, il a été possible de contrôler la robustesse des données. A 23°W, les données ont été fortement flagguées en raison du bruit, il n'a donc été possible de comparer les données. A 10°W, il apparaît que les signaux de courants sont très cohérents entre eux (figure 28). Les profils effectués à cette station varient sans excéder l'écart-type moyen.

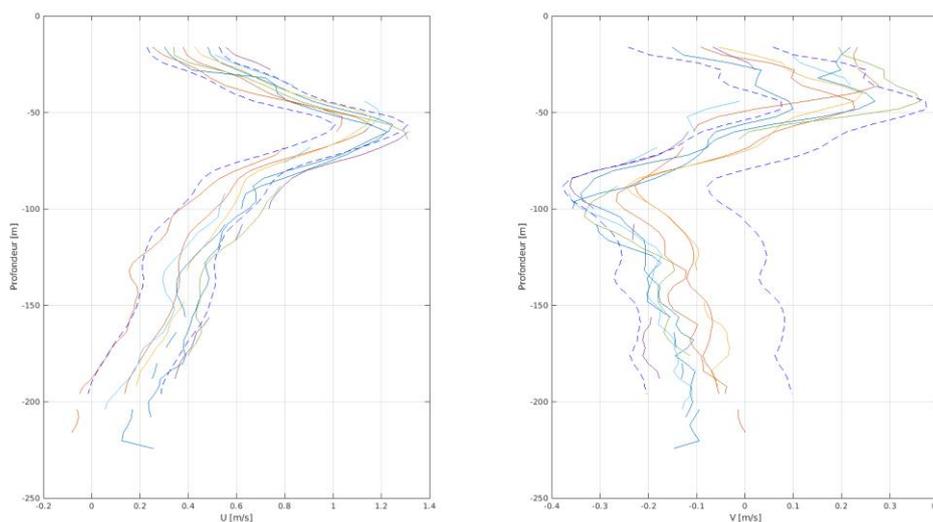


Figure 32: Comparaison des courants absolus de l'OS150 moyennés sur la durée des profils effectués à 10°W-0°N. Les écarts-types sont présentés en pointillés.

Ce contrôle de robustesse a également pu être effectué au niveau de la radiale 10°W, où le navire est repassé sur sa trajectoire selon les directions Sud-Nord puis Nord-Sud (figure 33). La distribution des courants n'est pas bien marquée sur cette radiale mais elle reste très cohérente entre les deux passages avec une cellule de courant entre la surface et 200m portant au Nord-Est entre 14°S et 13°S. La variabilité est ici plus marquée du fait que les données aient été enregistrées plus en surface où la variabilité spatio-temporelle est plus marquée. Les données de l'OS150 semblent donc robustes sur cette campagne.

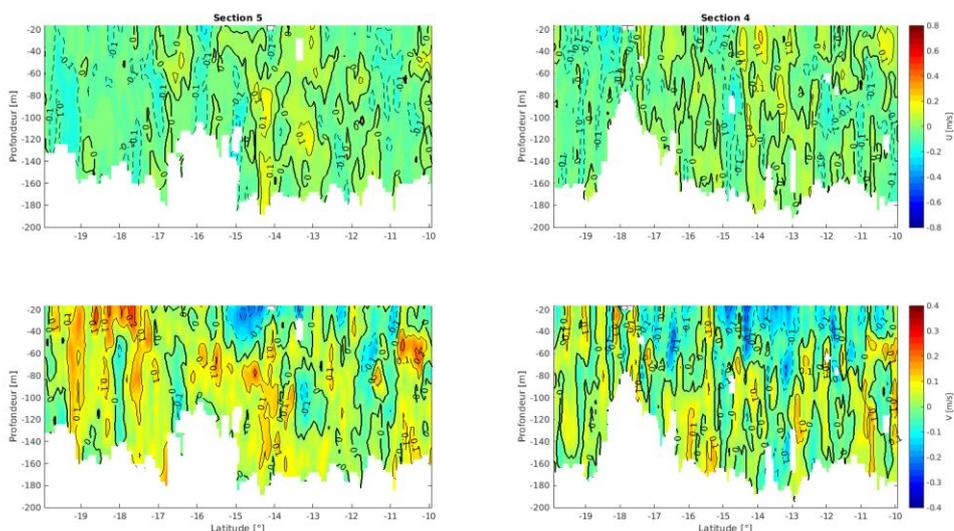


Figure 33: Comparaison des sections de courants absolus corrigés de la marée de l'OS150 sur la radiale 10° à différentes périodes pendant PIRATA-FR31 (section 5 à gauche, et section 4 à droite).

Les données ont ensuite été comparées à celles acquises pendant les précédentes campagnes PIRATA, de manière à valider la justesse de celles-ci. La comparaison de la composante zonale de ces courants (figures 34) met en évidence un même noyau de vitesse maximale entre 20m et 200m au niveau de l'équateur, et plus profond plus au sud (entre 80m et 200m). L'ordre de grandeur des vitesses est identique entre 2020 et 2021 (1 m/s). L'EUC varie quelque peu en profondeur et le SEUC en intensité mais ces différences peuvent être associées à la variabilité temporelle de ces courants. En effet, les variations interannuelles du vent ont une influence sur la variabilité de l'EUC (l'affaiblissement de l'EUC est en corrélation avec celui des Alizés).

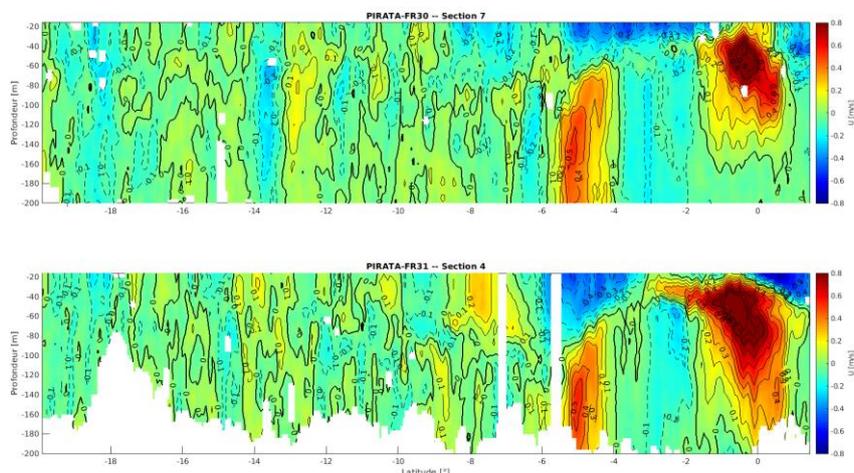


Figure 34 : Comparaison des sections de courants absolus corrigés de la marée de l'OS150 sur la radiale 10°W pendant PIRATA-FR31 (section 7, en bas) et PIRATA-FR29 (section 9, en haut).

Une comparaison des mesures effectuées avec l'OS38kHz et l'OS150kHz a également été effectuée au niveau de la radiale 10°W (figure 35). Il apparaît que les mesures correspondent bien entre elles. La précision plus élevée de l'OS150kHz apporte des intensités de courant plus fortes.

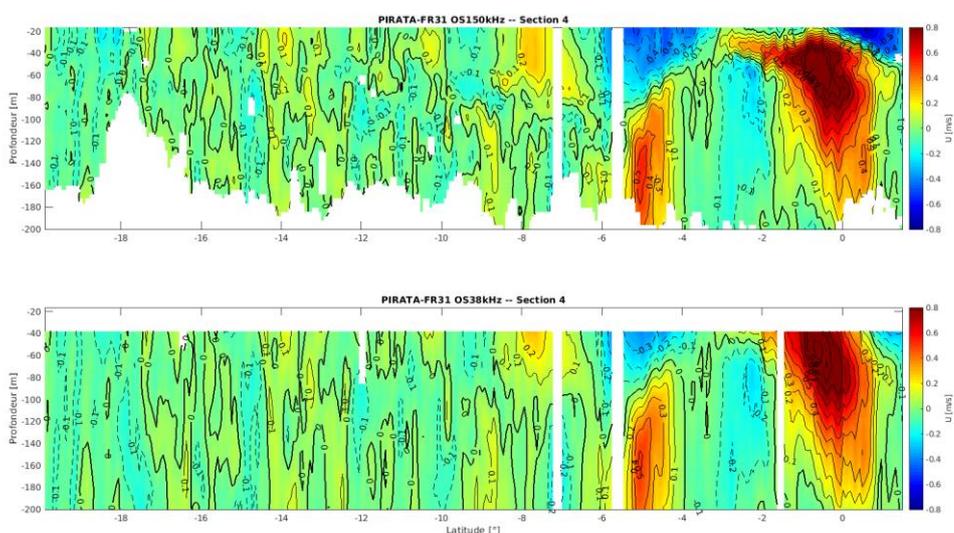


Figure 35 : Comparaison des sections de courants absolus corrigés de la marée sur la radiale 10°W de l'OS150kHz (section 4, en haut) et de l'OS38kHz (section 4, en bas).

3.4. DVL 600kHz

Deux stations longues ont été effectuées au cours de cette campagne (à 0°N-10°W et 0°N-23°W). A ces deux stations, des profils successifs ont été effectués toutes les 3h d'intervalle. En comparant les profils de courant moyen corrigés de la marée, il a été possible de contrôler la robustesse des données. A ces deux stations (figures 36 et 37), il apparaît que les signaux de courants sont très cohérents entre eux. Bien que ces données aient été enregistrées en surface où la variabilité spatio-temporelle des courants peut-être très forte, les profils effectués à cette station varient sans excéder de manière significative l'écart-type moyen.

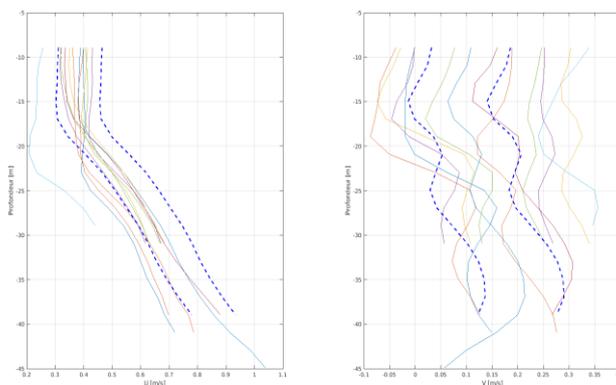


Figure 36: Comparaison des courants absolus du DVL600kHz sur la durée des profils effectués à 10°W-0°N. Les écarts-types sont présentés en pointillés.

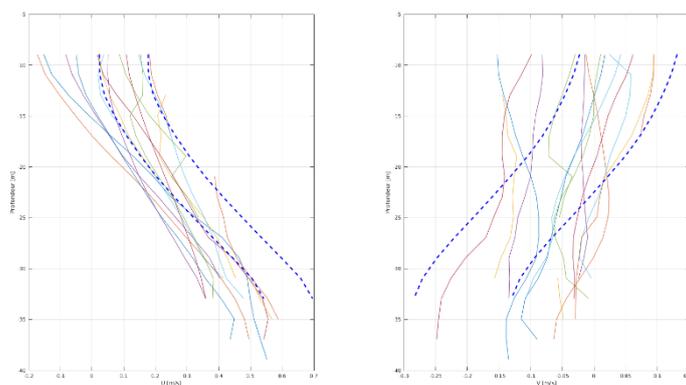


Figure 37: Comparaison des courants absolus du sur la durée des profils effectués à 23°W-0°N. Les écarts-types sont présentés en pointillés.

Ce contrôle de robustesse a également été effectué au niveau de la radiale 10°W, où le navire est repassé sur sa trajectoire selon les directions Sud-Nord puis Nord-Sud (figure 38). Les données ayant été fortement flagguées sur ces radiales, il est difficile ici de contrôler la robustesse des données. Lorsque l'on augmente la tolérance sur le pourcentage d'ensembles bons des données (figure 39), il apparaît que de nombreuses données sont non flagguées. Il apparaît donc que le paramètre principal qui influe sur le flaggage des données est ici le PGood. En diminuant ce seuil, il apparaît qu'une alternance de courant portant vers le Sud-Ouest et le Sud-Est est présente et redondante entre les deux sections. Toutefois la variation fortement marquée Sud/Nord en surface entre les deux sections (composante sud importante sur la section 5 et composante nord importante sur la section 4) mets en doute ces données car aucun phénomène météorologique marquant n'est survenu entre les deux sections. La variation spatio-temporelle peut en être la cause mais rien ne peut démontrer le phénomène, il a donc été préféré de garder flagguées ces données.

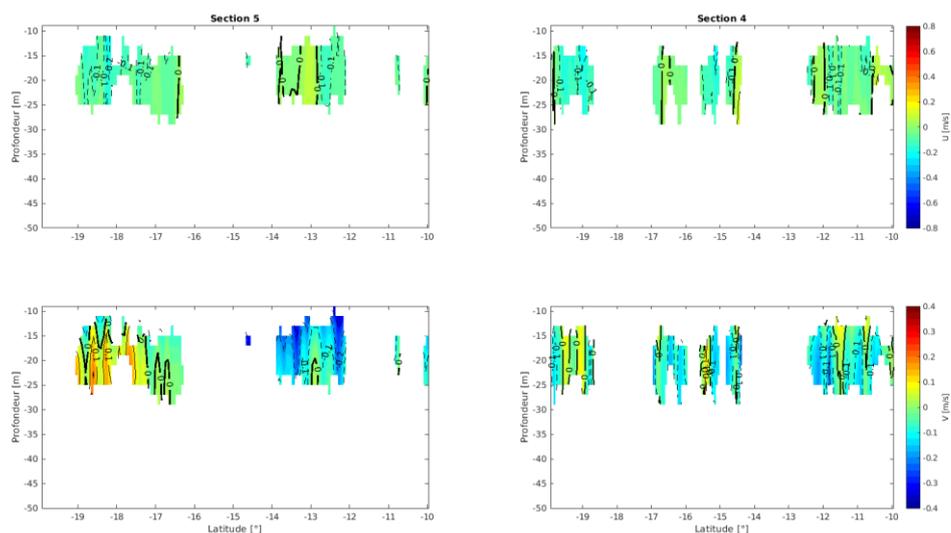


Figure 38: Comparaison des sections de courants absolus corrigés de la marée du DL600kHz sur la radiale 10°W à différentes périodes pendant PIRATA-FR31 (section 5 à gauche, et section 4 à droite).

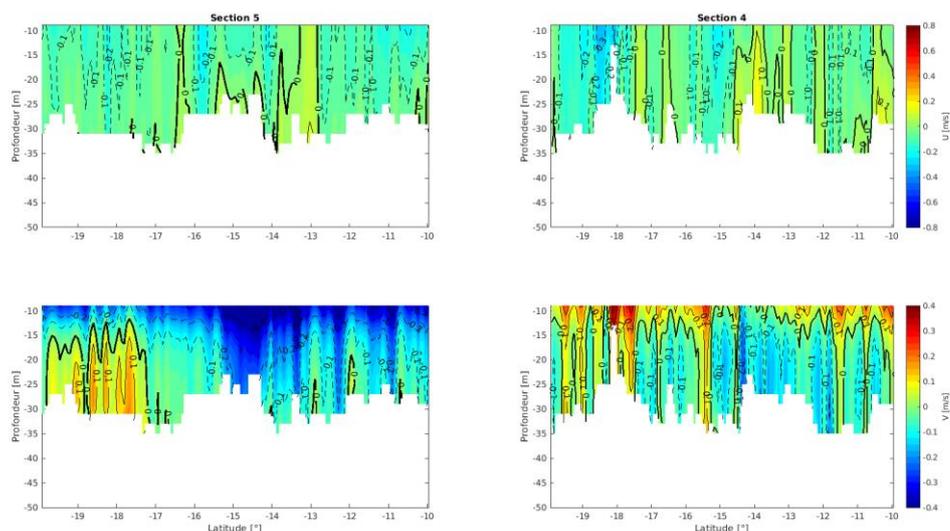


Figure 39: Comparaison des sections de courants absolus corrigés de la marée du DL600kHz avec une plus forte tolérance sur le pourcentage d'ensemble bon sur la radiale 10°W à différentes périodes pendant PIRATA-FR31 (section 5 à gauche, et section 4 à droite).

Les données ont ensuite été comparées à celles acquises pendant les précédentes campagnes PIRATA, de manière à valider la justesse de celles-ci). Sur ces radiales (figures 40 et 42), il apparaît de la même manière que les données sont fortement flagguées en raison du seuillage de PGood et qu'il est donc difficile de contrôler la justesse des données. Sur la radiale Equatoriale, en diminuant le seuillage de PGood (figure 41), on retrouve cette même veine de courant portant vers l'Est d'environ 1m/s : l'EUC. Une forte variation en profondeur est ici marquée entre 2020 et 2021. Sur la radiale 10°W (figure 43), on retrouve également bien l'EUC. Les données semblent donc justes. On préférera tout de même laisser les données flagguées à douteuses.

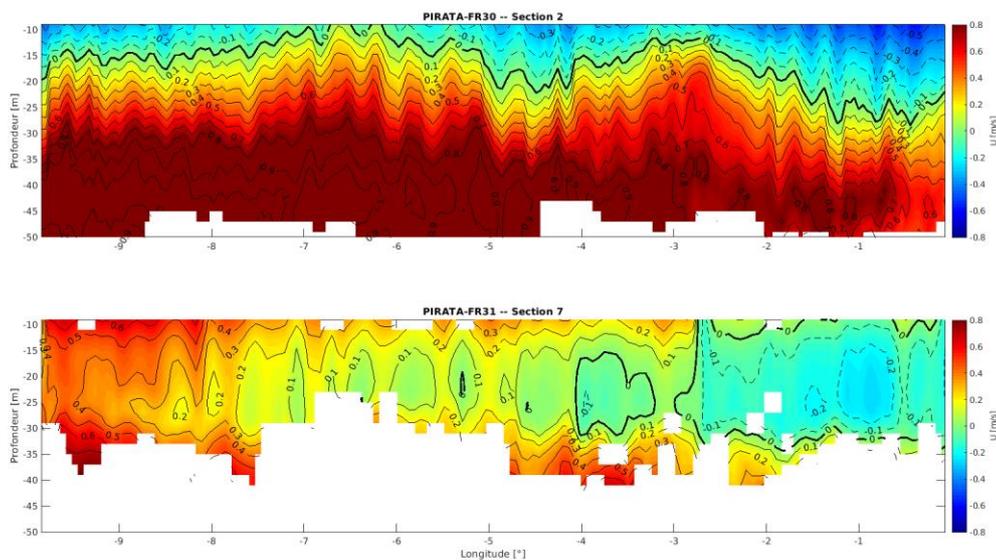


Figure 40: Comparaison des sections de courants absolus corrigés de la marée du DVL600 sur la radiale Equatoriale pendant PIRATA-FR31 (section 7, en bas) et PIRATA-FR30 (section 2, en haut).

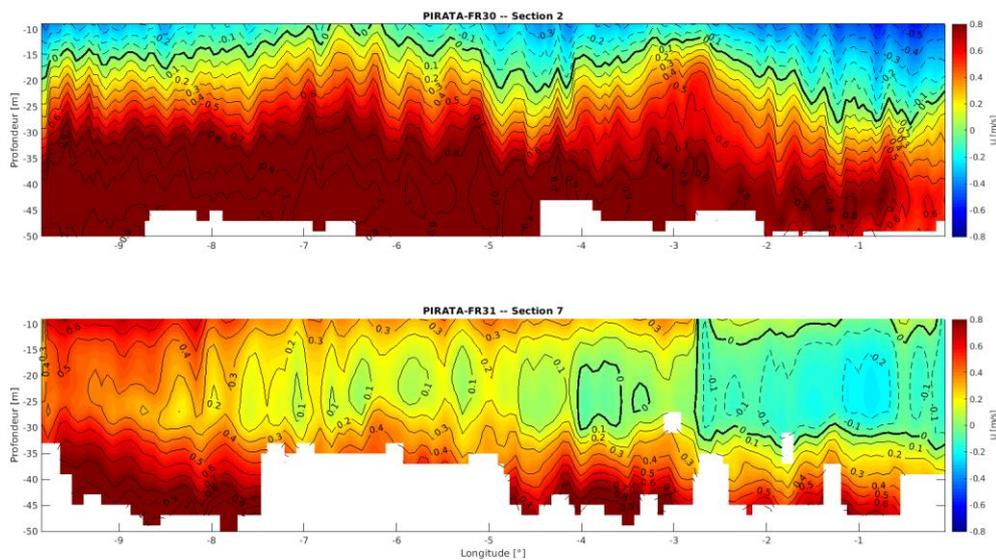


Figure 41: Comparaison des sections de courants absolus corrigés de la marée du DVL600 avec une plus forte tolérance sur le pourcentage d'ensemble bon sur la radiale Equatoriale pendant PIRATA-FR31 (section 7, en bas) et PIRATA-FR30 (section 2, en haut).

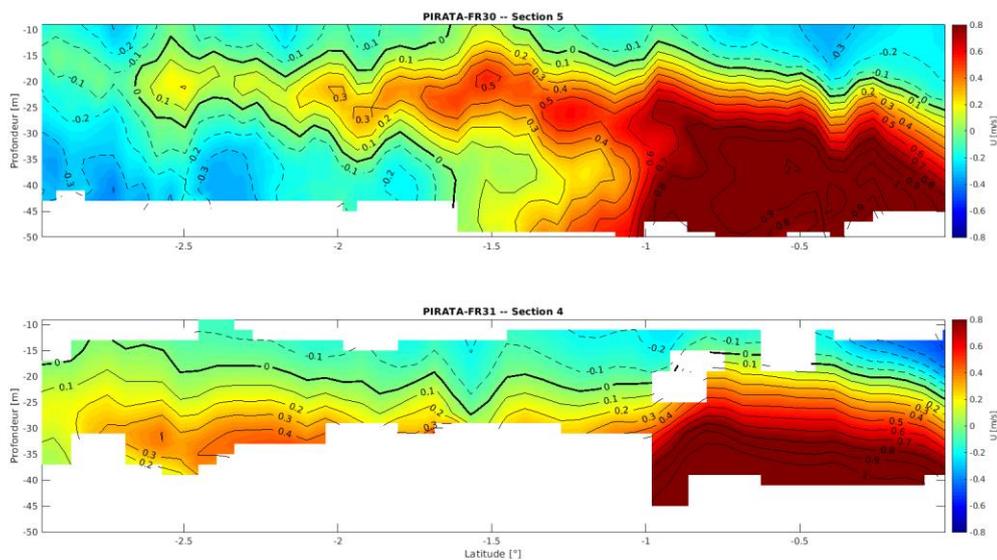


Figure 42: Comparaison des sections de courants absolus corrigés de la marée du DVL600 avec une plus forte tolérance sur le pourcentage d'ensemble bon sur la radiale 10°W pendant PIRATA-FR31 (section 4, en bas) et PIRATA-FR30 (section 5, en haut).

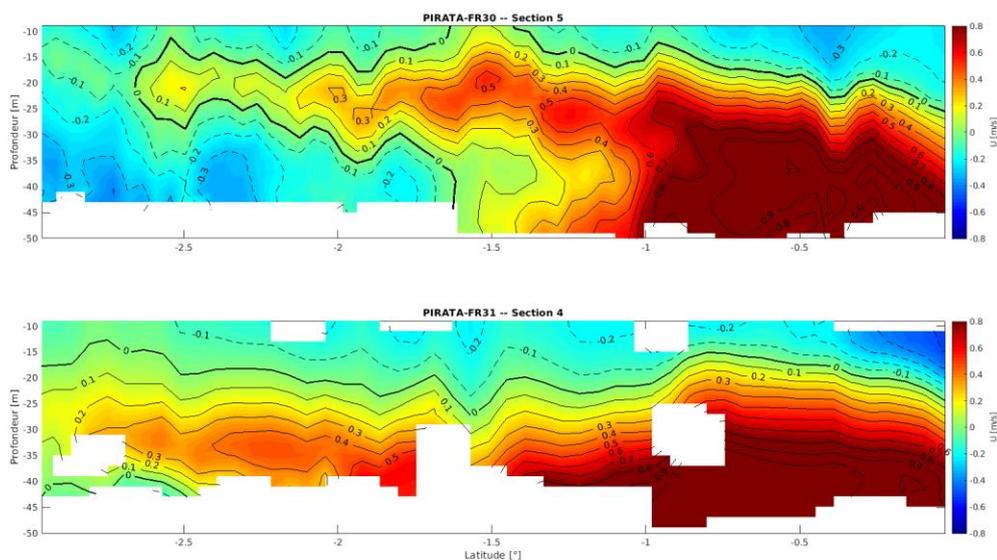


Figure 43: Comparaison des sections de courants absolus corrigés de la marée du DVL600 sur la radiale 0°W pendant PIRATA-FR31 (section 4, en bas) et PIRATA-FR30 (section 5, en haut).

Une comparaison des mesures effectuées avec le DVL600kHz et l'OS150kHz a également été effectuée au niveau de chacune des radiales Equatoriale et 10°W (figures 46 et 47). Il apparaît que les mesures correspondent bien entre elles. La précision plus élevée du DVL600kHz apporte toutefois des intensités de courant plus fortes.

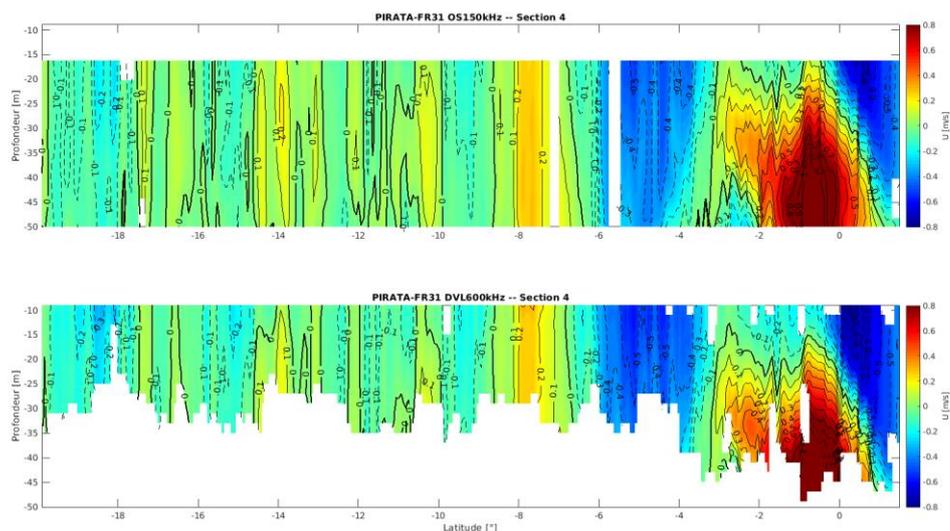


Figure 44 : Comparaison des sections de courants absolus corrigés de la marée sur la radiale 10°W du DVL600kHz (section 4, en bas) et de l'OS150kHz (section 4, en haut).

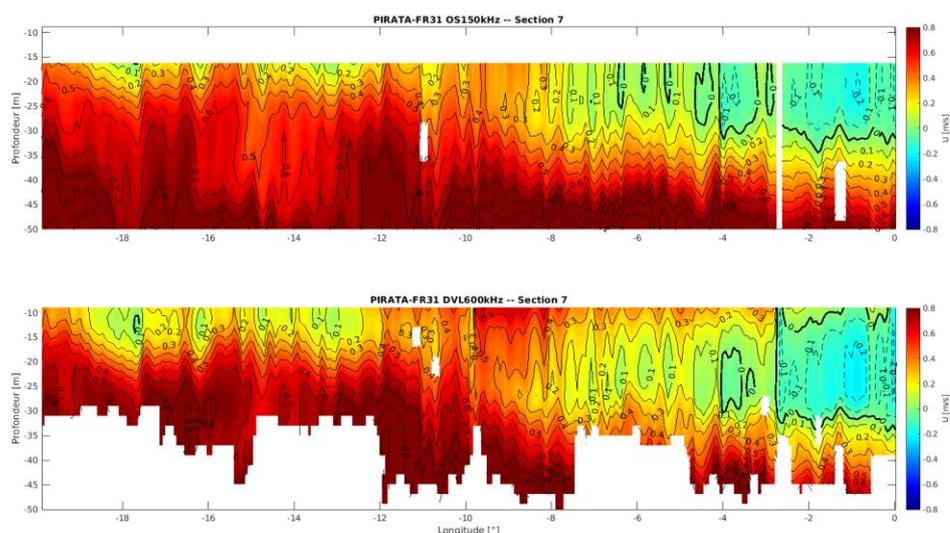


Figure 45 : Comparaison des sections de courants absolus corrigés de la marée sur la radiale 0°W du DVL600kHz (section 5, en bas) et de l'OS150kHz (section 5, en haut).

4. Références

- Firing E., Ranada J. et Caldwell P. (1995). *Processing ADCP Data with the CODAS Software System Version 3.1*. JIMAR, University of Hawaii; NOAA.
- Firing E. et Hummon J.M. (2010). *Shipboard ADCP Measurements*. IOCCP Report No.14, ICPO Publication Series No. 134, Version 1.
- Herbert G., Kermabon C., Grelet J. et Bourlès B. (2015). *French PIRATA Cruises S-ADCP Data processing*. Mercator Ocean – Coriolis Quaterly Newsletter – Special Issue, 22.
- Kermabon C., Lherminier P., Le Bot P. et Gaillard F. (2018). *CASCADE V7.2 : Logiciel de validation et de visualisation des mesures ADCP de coque. Documentation utilisateur et maintenance*. LOPS-IFREMER.
- Kolodziejczyk N., sous la direction de Bourlès B. et Marin F. (2008). *Analyse de la circulation de subsurface et de sa variabilité dans le Golfe de Guinée*. Thèse de Doctorat à l'Université de Bretagne Occidentale, IUEM.
- Kolodziejczyk N., Bourlès B., Marin F., Grelet J. et Chuchla R. (2014). *Seasonal variability of the Equatorial Undercurrent and the South Equatorial Undercurrent at 10°W as inferred from recent in situ observations*. J. Geophys. Res., 114, C06014, doi: 10.1029/2008JC004976.
- Pollard R. et Read J. (1989). *A method for Calibrating Shipmounted Acoustic Doppler Profilers and the Limitations of Gyro Compasses*. JAOT, Vol.6, No 6.

5. Annexe 1 – Convention du fichier NetCDF généré par CASCADE

TX_FREQUENCY :	Fréquence de l'ADCP
SCALE_FACTOR :	Facteur d'échelle, permet la conversion des données de coordonnées BEAM en coordonnées terrestres
BEAM_ANGLE :	Angle des faisceaux de l'ADCP
ADCP_ANGLE :	Angle de l'ADCP par rapport à l'axe du navire
BIN_LENGTH :	Taille des cellules
MIDDLE_BIN1_DEPTH :	Profondeur milieu de la 1 ^{ère} cellule
HEAD_MISLG :	Désalignement de l'ADCP pris en compte dans le calcul des vitesses de courant
PITCH_MISLG :	Assiette de l'ADCP pris en compte dans le calcul des vitesses de courant
AMPLI_CORFAC :	Amplitude prise en compte dans le calcul des vitesses de courant
XOFF :	Profondeur de l'ADCP par rapport à la coque du navire
CORR_PR :	Indique si les vitesses de courant sont corrigées du roulis/tangage
REFERENCE_DATE_TIME :	Jour julien de référence pour toutes les dates du fichier
JULD :	Jour julien GPS associé à chaque ensemble (la date affectée à un ensemble de données est la moyenne entre les deux dates associées au premier et dernier pings de l'ensemble)
JULD_ADCP :	Jour julien issu du PC ADCP associé à chaque ensemble
JULD_j1 :	Jour julien GPS de début de chaque ensemble
JULD_j2 :	Jour julien GPS de fin de chaque ensemble
DATE_TIME_UTC :	Date grégorienne de chaque ensemble
CAS_DATE_FLAG :	Flag associé à des dates (à -999999 par défaut, à 2 lorsque les données associées ont été invalidées par l'utilisateur)
LATITUDE :	Latitude de chaque ensemble
LONGITUDE :	Longitude de chaque ensemble
UVEL_SHIP :	Vitesse du navire zonale associée à chaque ensemble
VVEL_SHIP :	Vitesse du navire méridienne associée à chaque ensemble
MODE :	Précise si l'acquisition ADCP est en BroadBand (1) ou NarrowBand(10)

DEPH :	Profondeur du milieu de la cellule
TEMP_ADCP :	Température au niveau des transducteurs de l'ADCP
HDG :	Cap du navire associé à chaque ensemble
HDG_G1 :	Autre cap éventuellement disponible
HDG_G2 :	Autre cap éventuellement disponible
PTCH :	Tangage du navire associé à chaque ensemble
ROLL :	Roulis du navire associé à chaque ensemble
NB_ENS_AVE :	Nombre de pings moyennés pour chaque ensemble
U_BOTTOM :	Vitesse zonale du navire par rapport au fond
V_BOTTOM :	Vitesse méridienne du navire par rapport au fond
W_BOTTOM :	Vitesse verticale du navire par rapport au fond
RNG_BOTTOM :	Profondeur du fond déterminée par bottom-ping
UVEL_ADCP :	Vitesses absolues zonales du courant
VVEL_ADCP :	Vitesses absolues méridiennes du courant
WVEL_ADCP :	Vitesses verticales du courant
EVEL_ADCP :	Erreur sur les vitesses verticales du courant
UVEL_ADCP :	Vitesses zonales du courant relatives au navire
VVEL_ADCP :	Vitesses méridiennes du courant relatives au navire
PGOOD_ADCP :	% de données avec 4 faisceaux pris en compte pour le calcul des vitesses absolues de courant
PGOOD_ADCP_B2 :	% de données avec 3 faisceaux pris en compte pour le calcul des vitesses absolues de courant
PGOOD_ADCP_B3 :	% de données rejetées, lors de l'acquisition, sur un critère sur l'erreur sur la vitesse verticale. Il dépend donc de la configuration d'acquisition.
PGOOD_ADCP_B4 :	% de données avec au moins 2 faisceaux incorrects
ECI :	Moyenne de l'écho d'intensité sur les 4 faisceaux
ECI_B1 :	Moyenne, sur tous les pings de chaque ensemble, de l'écho d'intensité pour le faisceau 1
ECI_B2 :	Moyenne, sur tous les pings de chaque ensemble, de l'écho d'intensité pour le faisceau 2
ECI_B3 :	Moyenne, sur tous les pings de chaque ensemble, de l'écho d'intensité pour le faisceau 3

ECI_B4 :	Moyenne, sur tous les pings de chaque ensemble, de l'écho d'intensité pour le faisceau 4
CORR :	Moyenne de la corrélation sur les 4 faisceaux
CORR_B1 :	Moyenne, sur tous les pings de chaque ensemble, de la corrélation du faisceau 1
CORR_B2 :	Moyenne, sur tous les pings de chaque ensemble, de la corrélation du faisceau 2
CORR_B3 :	Moyenne, sur tous les pings de chaque ensemble, de la corrélation du faisceau 3
CORR_B4 :	Moyenne, sur tous les pings de chaque ensemble, de la corrélation du faisceau 4
CAS_CURRENT_FLAG :	Flag de qualité associé aux vitesses absolues de courant
FILT_TYPE :	Indique le filtrage des données (horizontal, vertical ou les 2)
VError :	Précision des vitesses absolues de courant horizontales (std/sqrt(nb_données))
VRMS_ADCP :	Ecart-type des vitesses absolues de courant sur un ping (donnée constructeur)
REF_LAYER_ILIM :	Couche de référence
FLAG3_HALF_WINDOW :	Taille de la demi-fenêtre pour le test d'écart à la médiane lors du nettoyage des données
FLAG3_SCF_MED_DEV :	Nombre d'écart-type pour le test d'écart à la médiane lors du nettoyage des données
FLAG3_MAX_WVEL :	Maximum de vitesses horizontales absolues de courant autorisé lors du nettoyage des données
FLAG5_PGOOD_MIN :	Minimum de % de données avec 4 faisceaux autorisé lors du nettoyage de données
FLAG4_MAX_VSHEAR :	Cisaillement de vitesses absolues de courant maximum autorisé lors du nettoyage de données
FLAG8_BOTTOM :	Critère de détection des données sous le fond utilisé lors du nettoyage de données
FLAG2_SCF_VSHEAR :	Facteur d'échelle du cisaillement vertical
FLAG2_MAX_DEV :	Déviations maximale relative au profil moyen (cm/s)

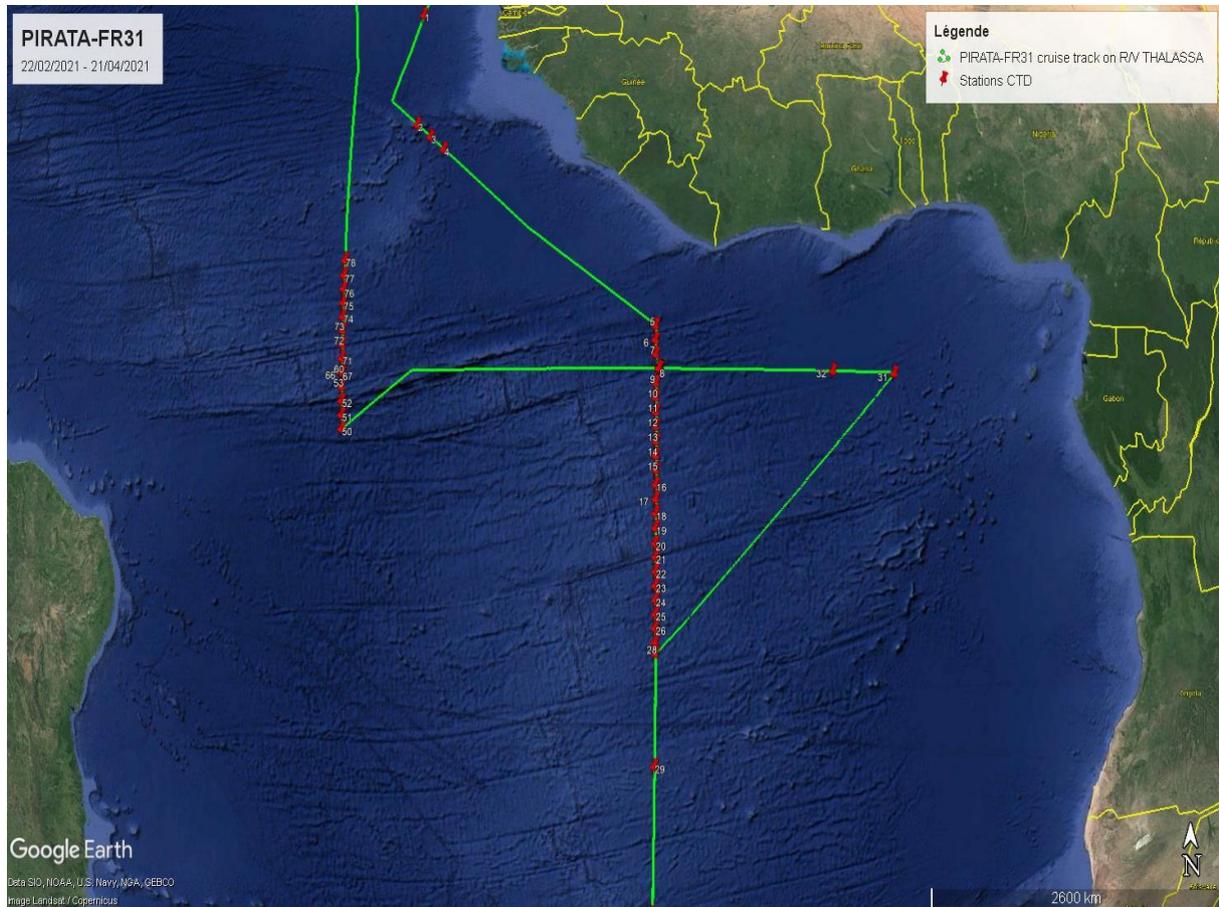
FLAG6_MAX_VVEL :	Vitesse verticale maximale autorisée lors du nettoyage de données
FLAG6_INTERF :	Maximum d'interférence autorisé lors du nettoyage de données
FLAG6_MIN_CORR :	Minimum de corrélation autorisé lors du nettoyage de données
BATHY :	Profondeur issue de la bathymétrie ajoutée par l'utilisateur
U_TIDE :	Vitesses zonales associées à la marée
V_TIDE :	Vitesses méridiennes associées à la marée
UVEL_ADCP_CORTIDE :	Vitesses absolues du courant zonales corrigées de la vitesse de la marée
VVEL_ADCP_CORTIDE :	Vitesses absolues du courant méridiennes corrigées de la vitesse de la marée
TU_TIDE :	Transport zonal associé à la marée
TV_TIDE :	Transport méridien associé à la marée

6. Annexe 2 – Date, positions et carte des stations effectuées pendant PIRATA-FR31

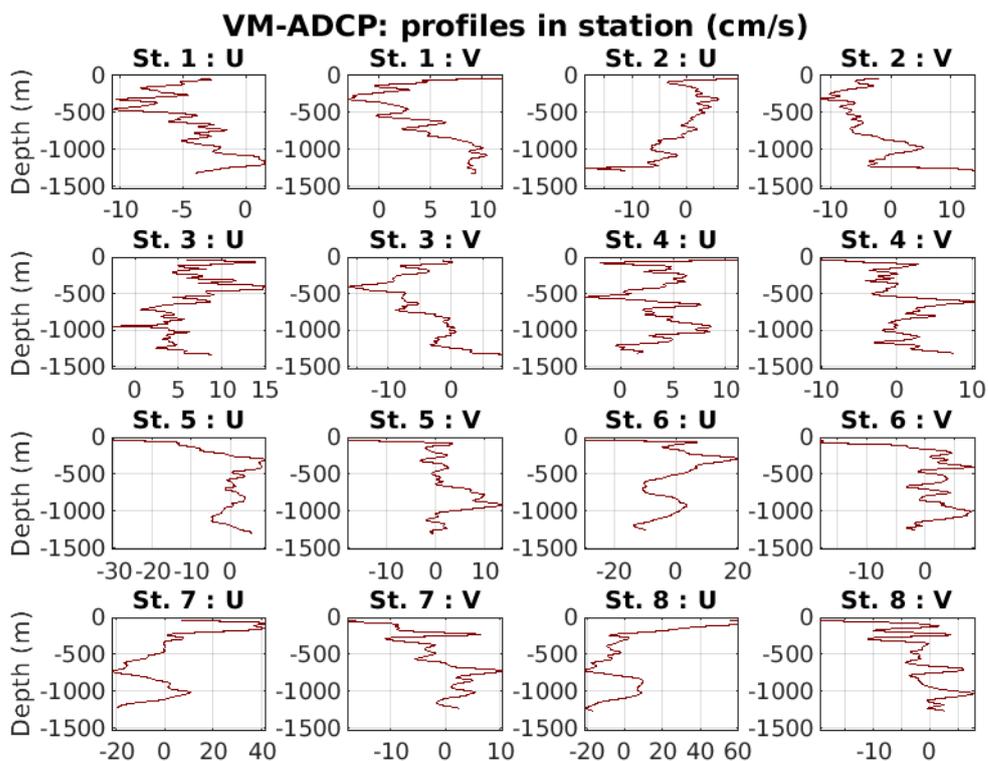
Station	Date Heure	Latitude	Longitude	Pres. max. [dbar]	Fond
1	04/03/2021 15:49:06	13°30.05 N	020°07.52 W	2025	4464
2	05/03/2021 20:34:53	08°59.93 N	020°03.84 W	2023	3651
3	06/03/2021 03:10:08	08°29.93 N	019°27.16 W	1010	4486
4	06/03/2021 08:44:18	07°59.90 N	018°50.87 W	1010	4312
5	08/03/2021 18:51:29	01°29.95 N	010°00.19 W	2023	5200
6	08/03/2021 23:37:19	00°59.99 N	010°00.21 W	2021	4642
7	09/03/2021 04:25:16	00°29.96 N	010°00.13 W	2023	4563
8	09/03/2021 19:25:36	00°00.39 N	009°52.32 W	2022	5168
9	10/03/2021 01:28:09	00°30.27 S	010°00.00 W	2022	4200
10	10/03/2021 06:01:06	00°59.96 S	010°00.02 W	2022	4268
11	10/03/2021 10:35:41	01°29.94 S	009°59.93 W	2023	4769
12	10/03/2021 15:30:27	01°59.95 S	010°00.22 W	2022	4370
13	10/03/2021 20:06:09	02°30.01 S	009°59.94 W	2021	4303
14	11/03/2021 00:31:40	03°00.05 S	009°59.92 W	2024	3795
15	11/03/2021 05:03:48	03°29.96 S	010°00.04 W	2021	3813
16	11/03/2021 09:38:49	04°00.05 S	010°00.00 W	2023	3580
17	11/03/2021 14:24:29	04°29.93 S	010°00.15 W	2023	3685
18	11/03/2021 19:06:22	04°59.88 S	010°00.08 W	2022	3309
19	11/03/2021 23:41:04	05°29.92 S	010°00.12 W	2022	3385
20	12/03/2021 04:34:09	06°02.24 S	010°00.99 W	2022	3532
21	12/03/2021 20:06:25	06°29.87 S	010°00.05 W	2022	4008
22	13/03/2021 00:36:30	07°00.00 S	010°00.00 W	2023	3588
23	13/03/2021 05:10:01	07°29.95 S	009°59.98 W	2023	3456
24	13/03/2021 09:50:46	07°59.96 S	009°59.91 W	2022	3895
25	13/03/2021 14:21:37	08°29.93 S	009°59.97 W	2022	3573
26	13/03/2021 18:52:21	08°59.96 S	010°00.03 W	2023	3270
27	13/03/2021 23:15:55	09°29.98 S	010°00.04 W	2024	3506
28	14/03/2021 04:04:47	09°54.02 S	009°59.43 W	3851	3848
29	15/03/2021 15:48:23	14°02.13 S	009°58.42 W	504	3011
30	17/03/2021 04:07:31	19°56.13 S	009°58.25 W	3878	3878
31	23/03/2021 06:20:48	00°01.68 S	000°00.62 W	504	4905
32	24/03/2021 16:53:08	00°00.01 N	002°41.31 W	2021	5072
33	26/03/2021 16:04:18	00°00.57 N	009°50.54 W	202	5168
34	26/03/2021 19:04:29	00°00.74 N	009°50.57 W	202	5168
35	26/03/2021 22:05:47	00°00.76 N	009°50.29 W	205	5168
36	27/03/2021 01:02:25	00°00.77 N	009°50.25 W	204	5168
37	27/03/2021 04:06:11	00°00.89 N	009°50.37 W	202	5168

Laboratoire : US191 RAPPORT DE CALIBRATION
 Implantation : Brest Version 01
 Page 51/84

38	27/03/2021 07:04:10	00°00.80 N	009°50.30 W	202	5168
39	27/03/2021 10:06:31	00°01.03 N	009°50.16 W	206	5168
40	27/03/2021 13:03:22	00°00.83 N	009°50.10 W	204	5168
41	27/03/2021 16:07:52	00°01.27 N	009°50.33 W	206	5168
42	27/03/2021 19:07:08	00°01.14 N	009°50.29 W	201	5168
43	27/03/2021 22:03:44	00°00.91 N	009°50.64 W	202	5168
44	28/03/2021 01:00:36	00°00.97 N	009°50.40 W	203	5168
45	28/03/2021 04:04:55	00°01.01 N	009°50.42 W	201	5168
46	28/03/2021 07:04:37	00°01.00 N	009°50.39 W	204	5169
47	28/03/2021 10:09:00	00°01.19 N	009°50.23 W	206	5168
48	28/03/2021 13:02:45	00°01.12 N	009°50.21 W	203	5168
49	28/03/2021 15:10:13	00°01.12 N	009°50.31 W	5192	5168
50	31/03/2021 14:25:04	02°00.07 S	023°00.01 W	2022	5193
51	31/03/2021 19:03:50	01°30.02 S	023°00.02 W	2021	4838
52	31/03/2021 23:31:58	00°59.96 S	023°00.08 W	2022	4107
53	01/04/2021 04:14:43	00°29.98 S	023°00.10 W	2022	4605
54	01/04/2021 17:22:55	00°00.41 S	022°59.60 W	505	3954
55	01/04/2021 20:10:20	00°00.57 S	023°00.14 W	203	3953
56	01/04/2021 23:03:22	00°00.41 S	023°00.18 W	204	3953
57	02/04/2021 02:05:39	00°00.42 S	022°59.54 W	202	3955
58	02/04/2021 05:05:45	00°00.46 S	022°59.23 W	203	3955
59	02/04/2021 08:01:58	00°00.55 S	022°59.35 W	204	3957
60	02/04/2021 11:34:09	00°00.51 S	022°59.07 W	204	3957
61	02/04/2021 14:00:03	00°00.41 S	022°59.26 W	204	3956
62	02/04/2021 17:11:12	00°00.42 S	022°59.26 W	202	3955
63	02/04/2021 20:08:02	00°00.49 S	022°59.31 W	203	3956
64	02/04/2021 23:00:26	00°00.09 N	022°59.28 W	202	3956
65	03/04/2021 02:04:24	00°00.08 N	022°59.19 W	202	3956
66	03/04/2021 05:05:50	00°00.43 S	022°59.12 W	202	3955
67	03/04/2021 08:10:40	00°00.50 S	022°59.22 W	202	3956
68	03/04/2021 11:12:37	00°00.34 N	022°59.60 W	202	3954
69	03/04/2021 14:01:10	00°00.06 N	022°59.20 W	203	3956
70	03/04/2021 15:05:16	00°00.12 N	022°59.16 W	3962	3955
71	03/04/2021 21:32:18	00°30.09 N	023°00.01 W	2021	3758
72	04/04/2021 02:45:26	01°00.18 N	023°00.08 W	2024	3207
73	04/04/2021 07:42:17	01°30.21 N	023°00.03 W	2024	4332
74	04/04/2021 12:55:33	02°00.06 N	023°00.04 W	2023	4321
75	04/04/2021 17:50:58	02°30.11 N	023°00.02 W	2022	4553
76	04/04/2021 22:49:57	03°00.19 N	022°59.89 W	2024	4626
77	05/04/2021 03:59:46	03°30.13 N	022°59.91 W	2022	4374
78	05/04/2021 10:35:37	04°02.65 N	022°58.57 W	2023	4205

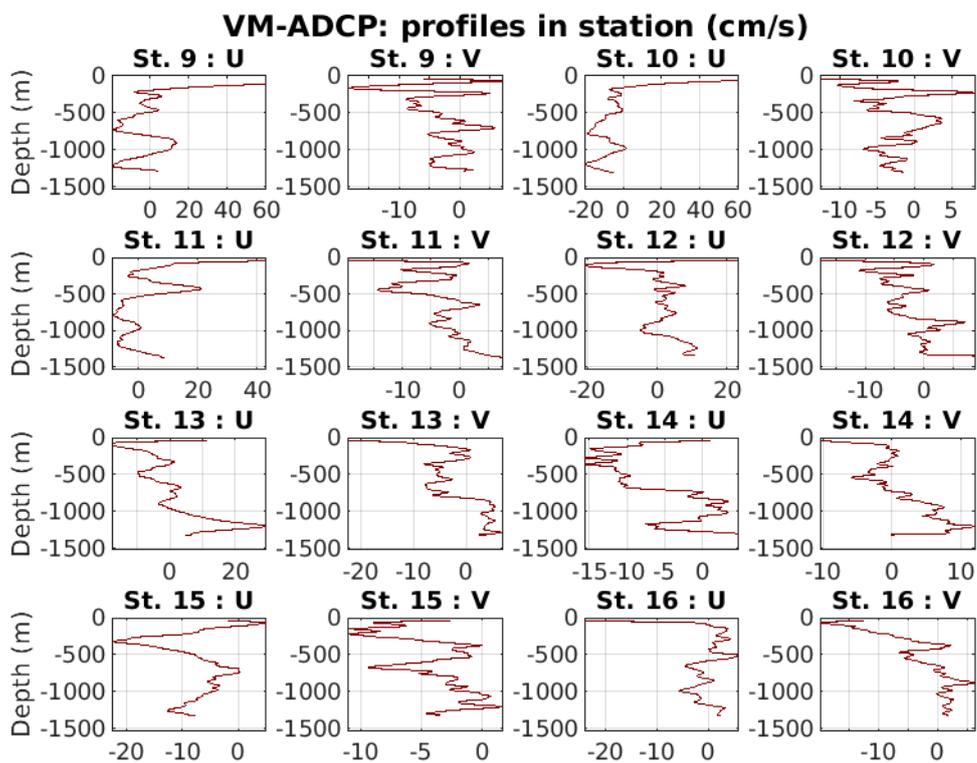


7. Annexe 3 – Profils de vitesses absolues du courant moyen pour chaque point de station



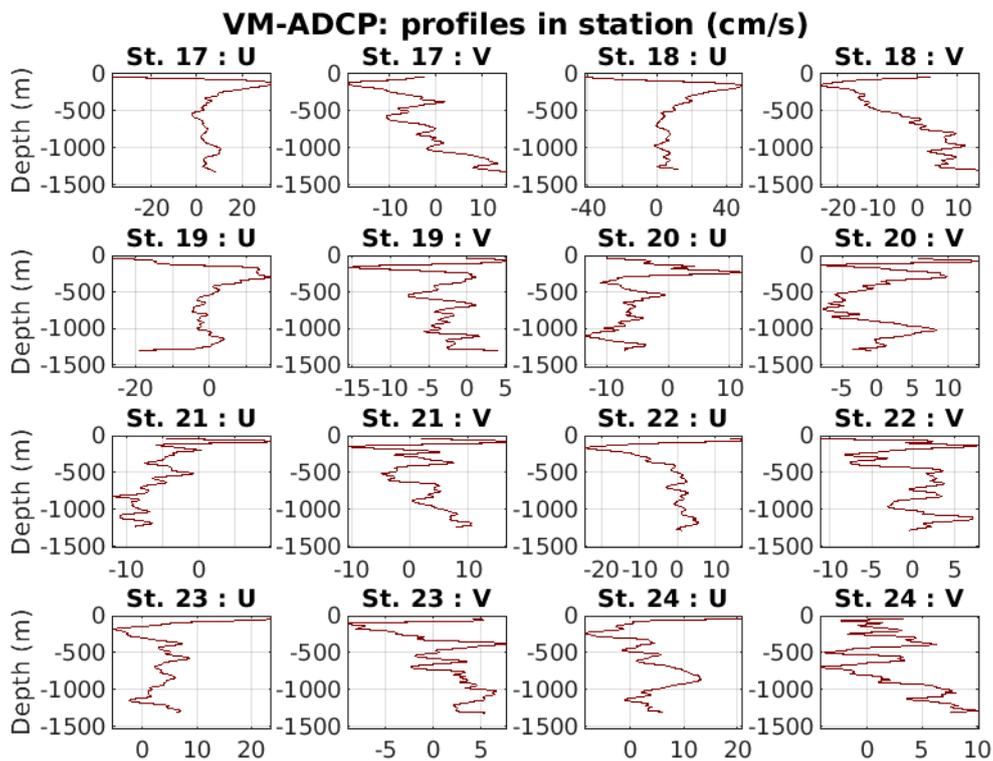
Cascade exploitation V7.2-29/11/2021

FR31-OS38_osite_mat20_corr_fhv1_sta_99999m1



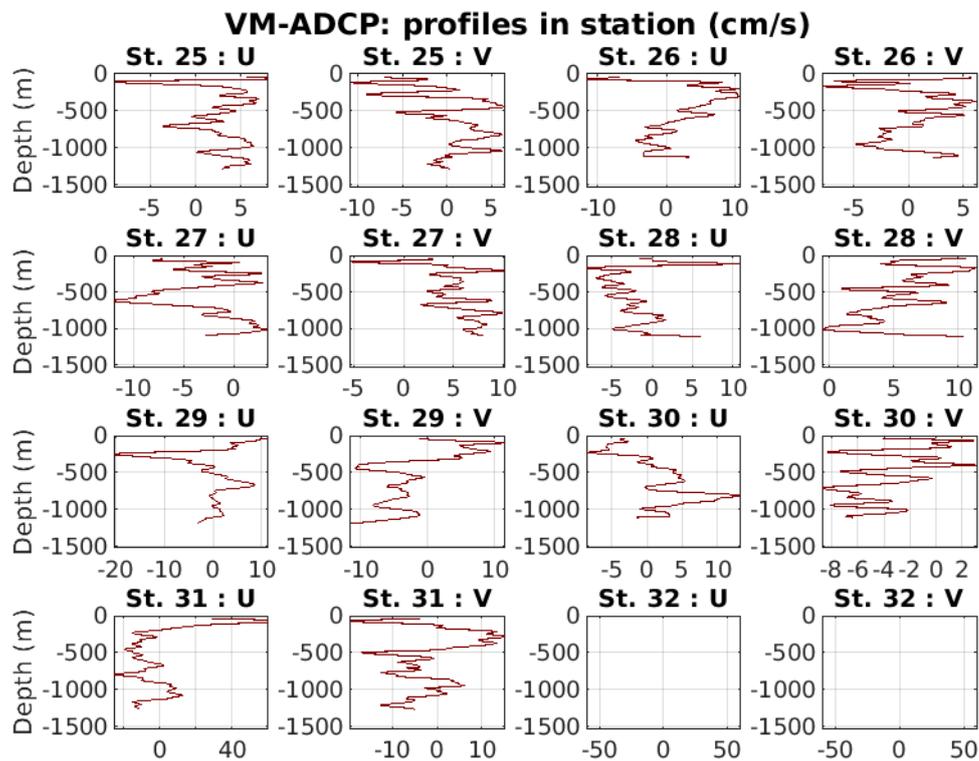
Cascade exploitation V7.2-29/11/2021

FR31-OS38_osite_mat20_corr_fhv1_sta_99999m1



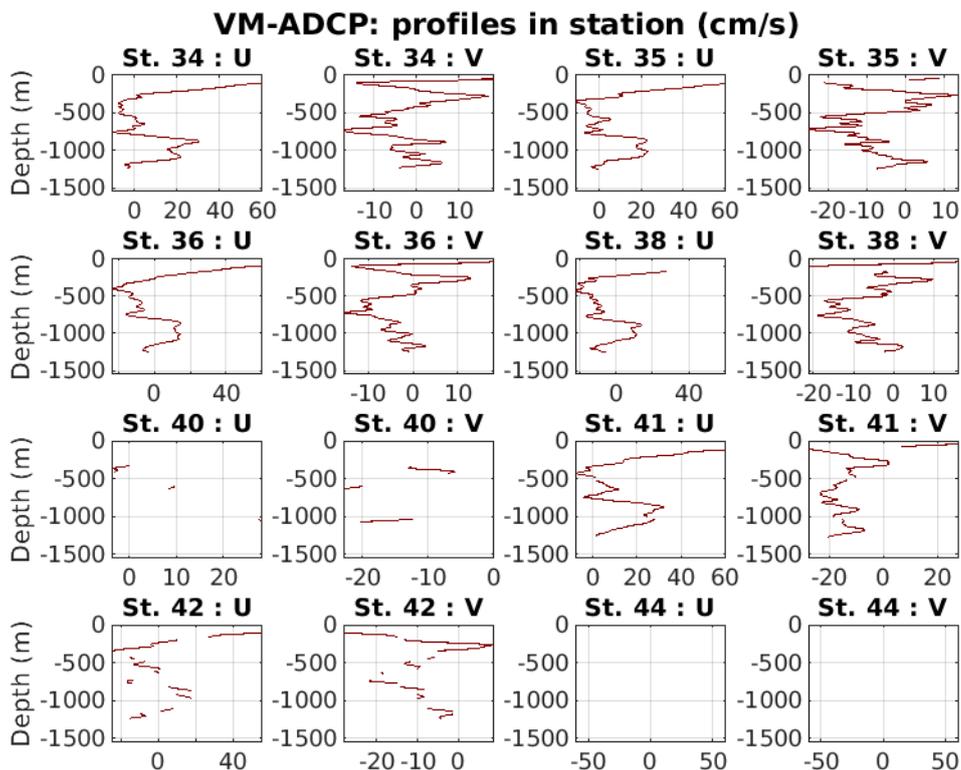
Cascade exploitation V7.2-29/11/2021

FR31-OS38_osite_mat20_corr_fhv1_sta_99999m1



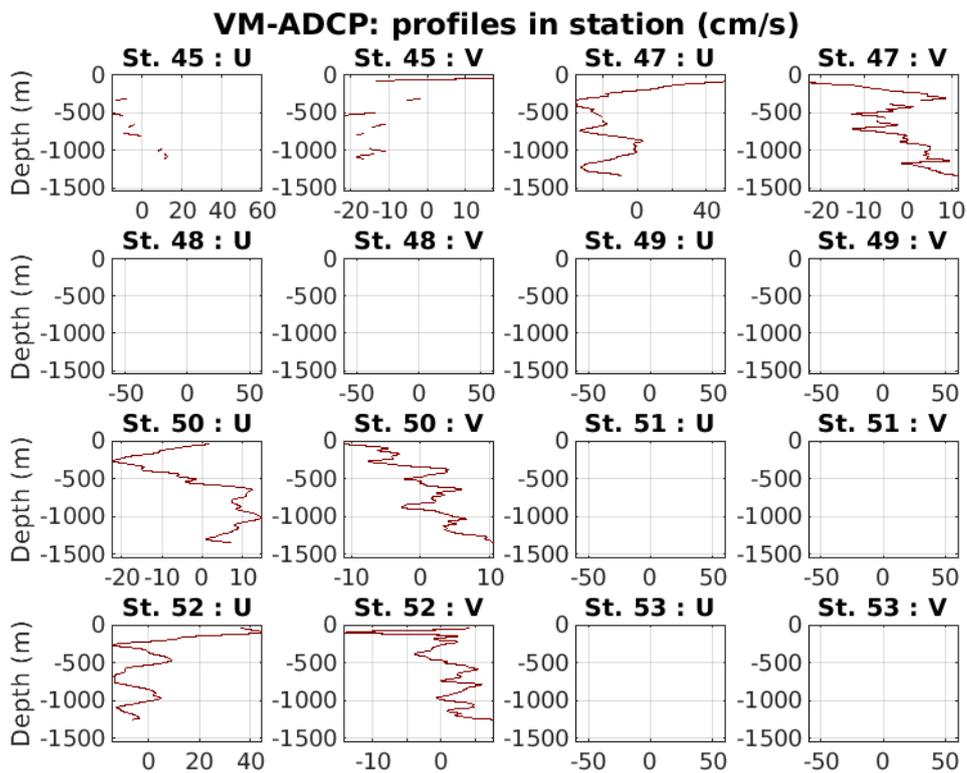
Cascade exploitation V7.2-29/11/2021

FR31-OS38_osite_mat20_corr_fhv1_sta_99999m1



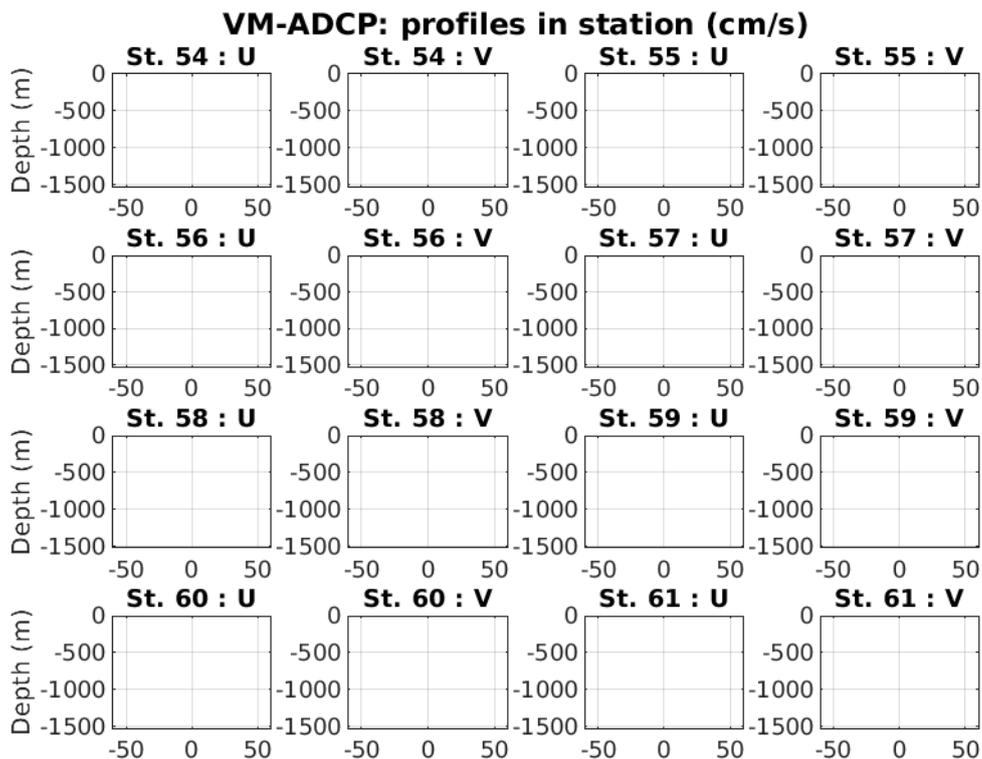
Cascade exploitation V7.2-29/11/2021

FR31-OS38_osite_mat20_corr_fhv1_sta_99999m1



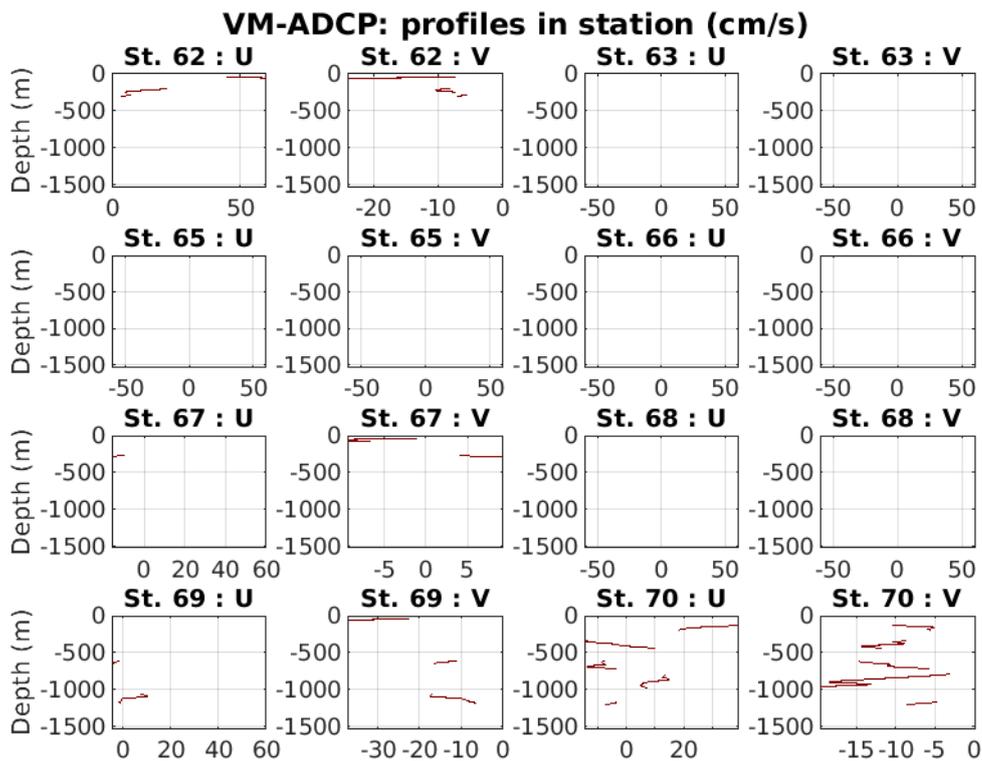
Cascade exploitation V7.2-29/11/2021

FR31-OS38_osite_mat20_corr_fhv1_sta_99999m1



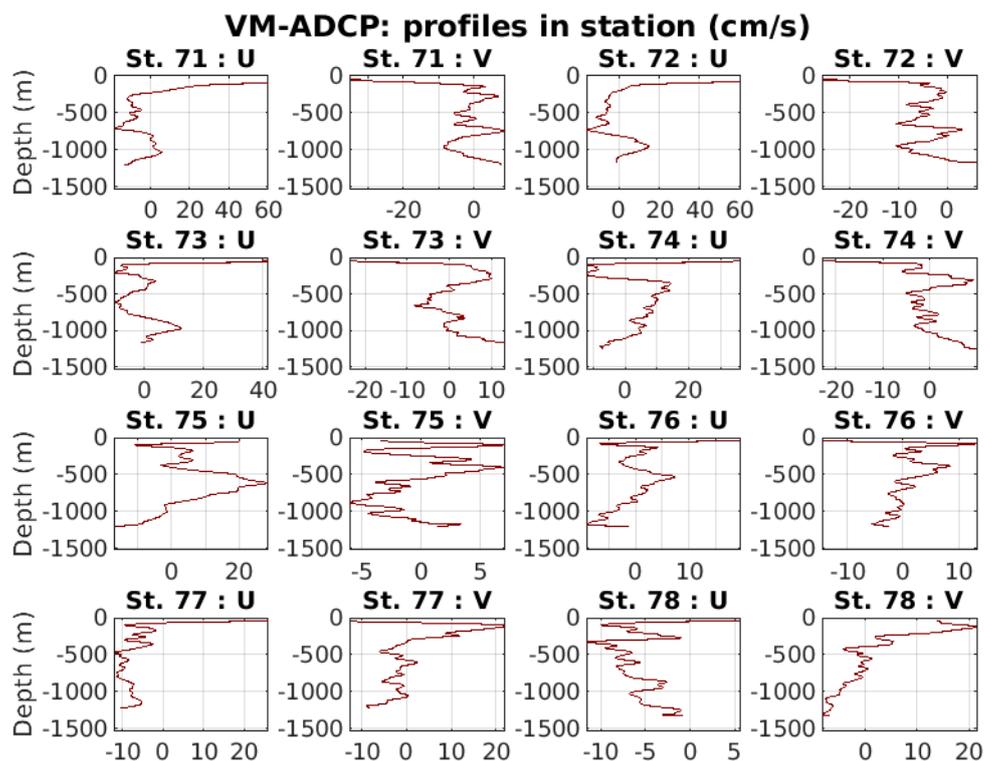
Cascade exploitation V7.2-29/11/2021

FR31-OS38_osite_mat20_corr_fhv1_sta_99999m1



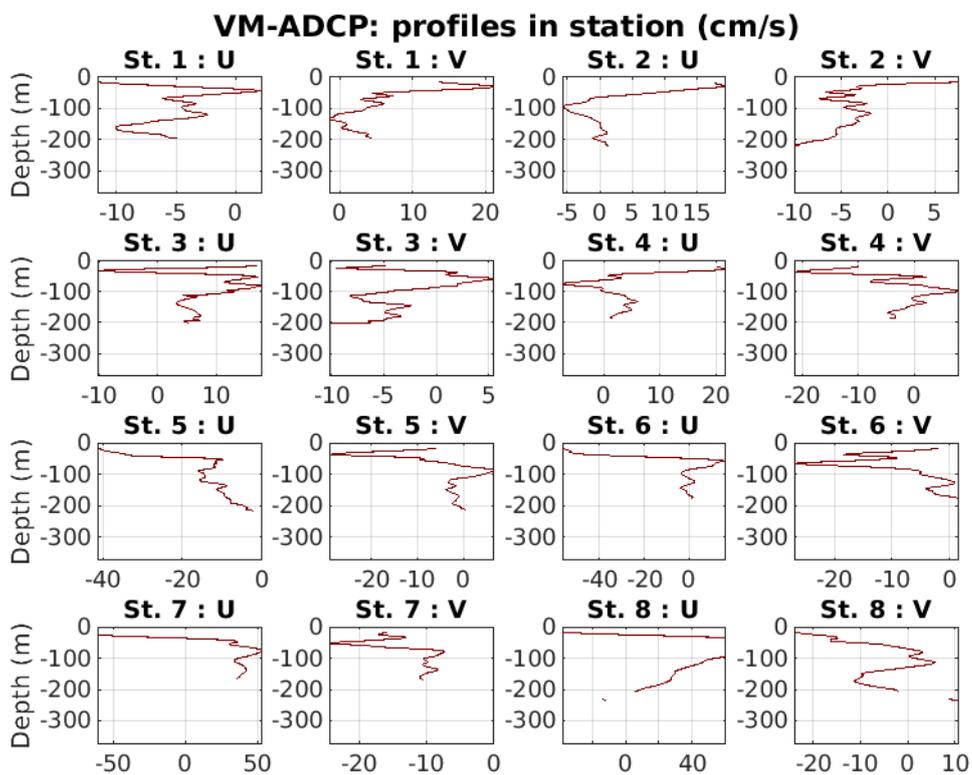
Cascade exploitation V7.2-29/11/2021

FR31-OS38_osite_mat20_corr_fhv1_sta_99999m1



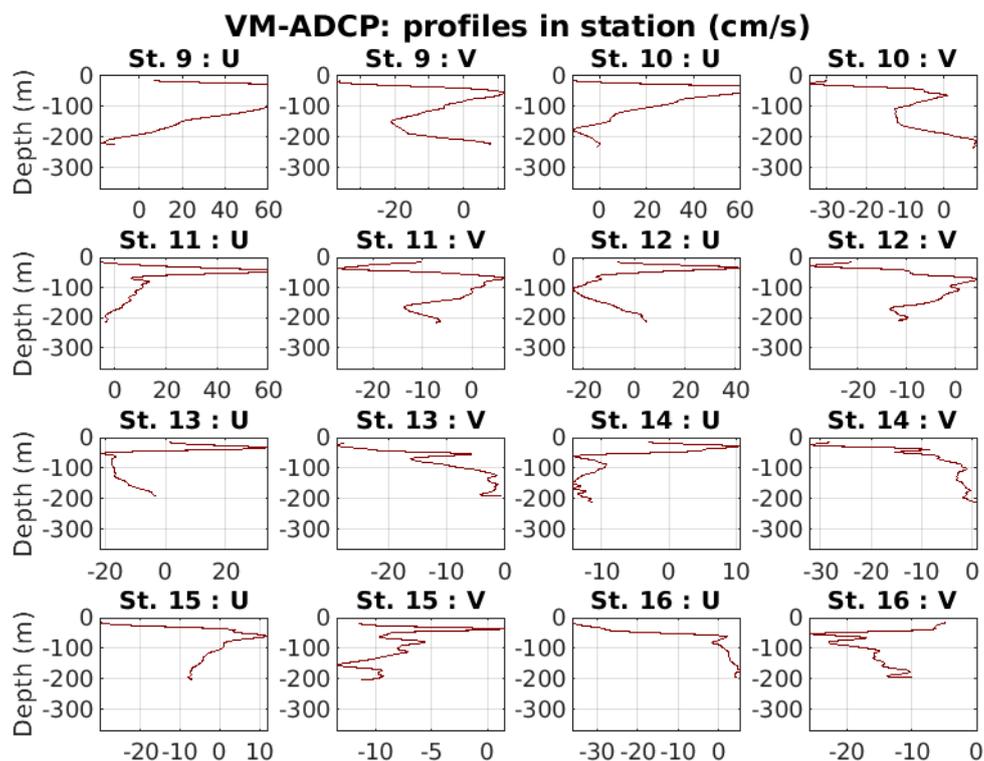
Cascade exploitation V7.2-29/11/2021

FR31-OS38_osite_mat20_corr_fhv1_sta_99999m1



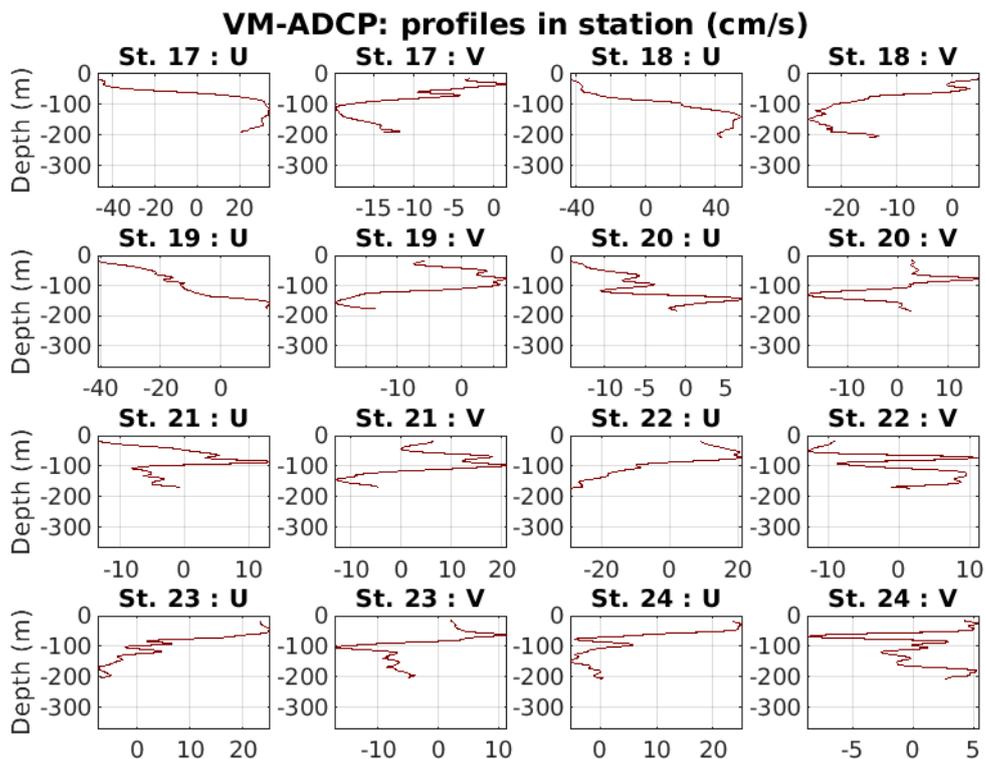
Cascade exploitation V7.2-29/11/2021

FR31-OS150_osite_mat20_corr3_fhv1_sta_99999m1



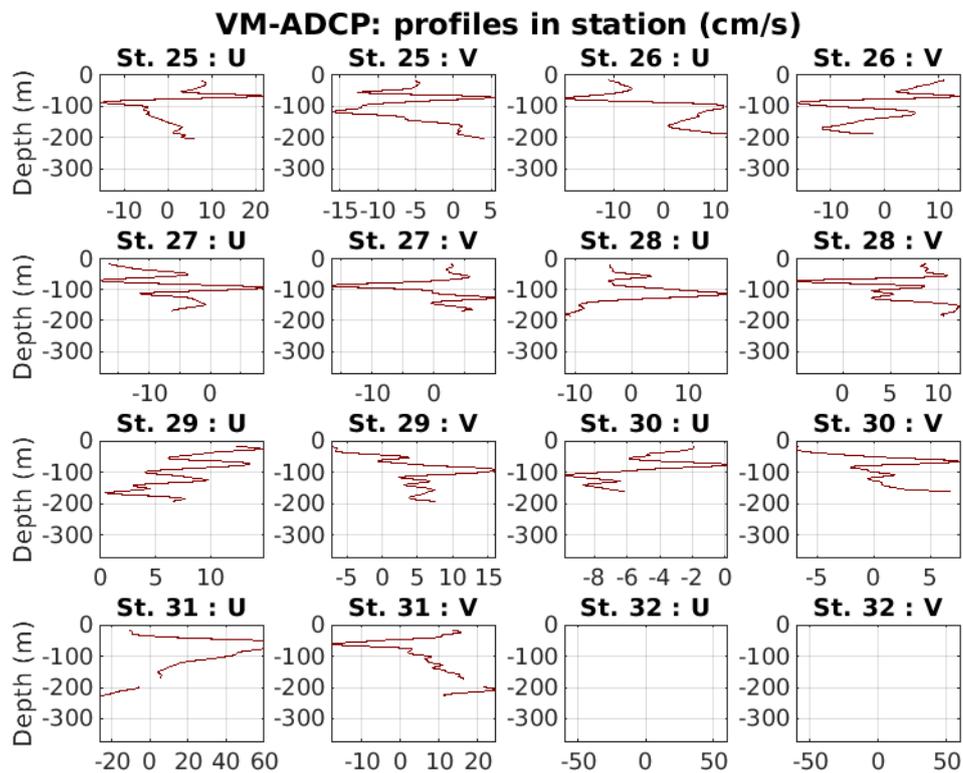
Cascade exploitation V7.2-29/11/2021

FR31-OS150_osite_mat20_corr3_fhv1_sta_99999m1



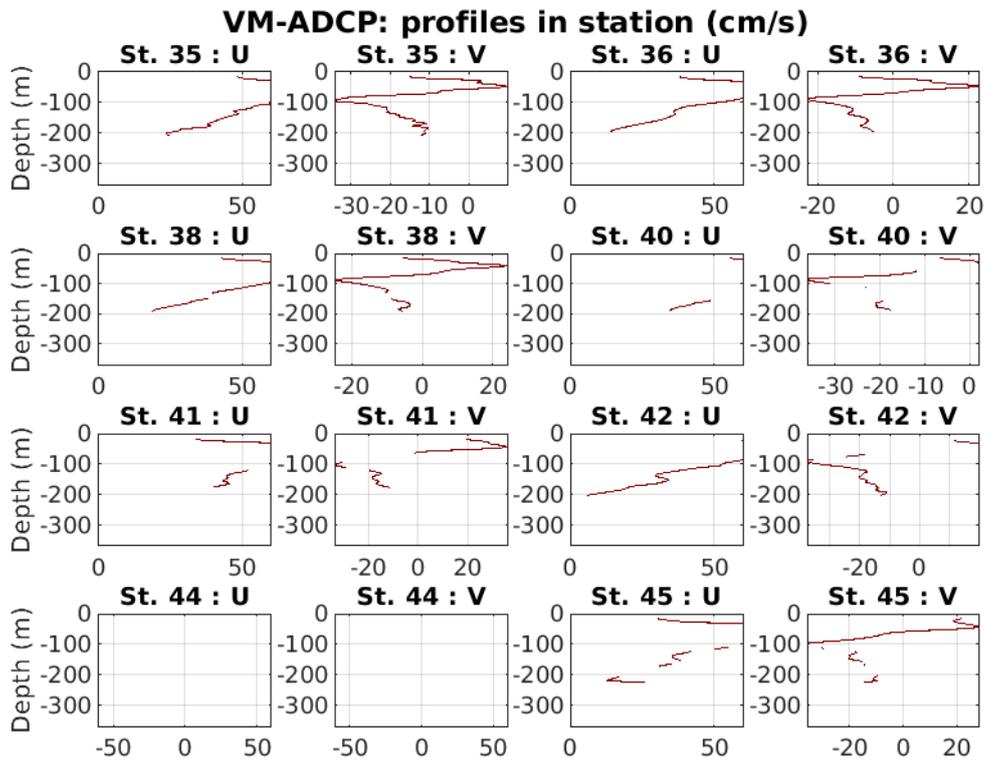
Cascade exploitation V7.2-29/11/2021

FR31-OS150_osite_mat20_corr3_fhv1_sta_99999m1



Cascade exploitation V7.2-29/11/2021

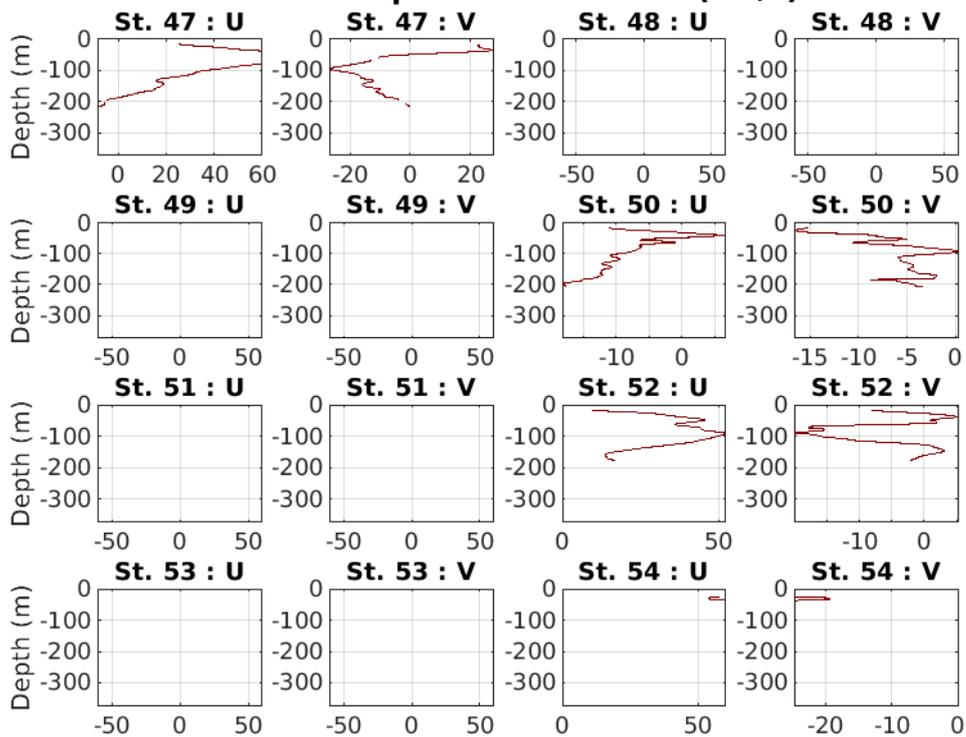
FR31-OS150_osite_mat20_corr3_fhv1_sta_99999m1



Cascade exploitation V7.2-29/11/2021

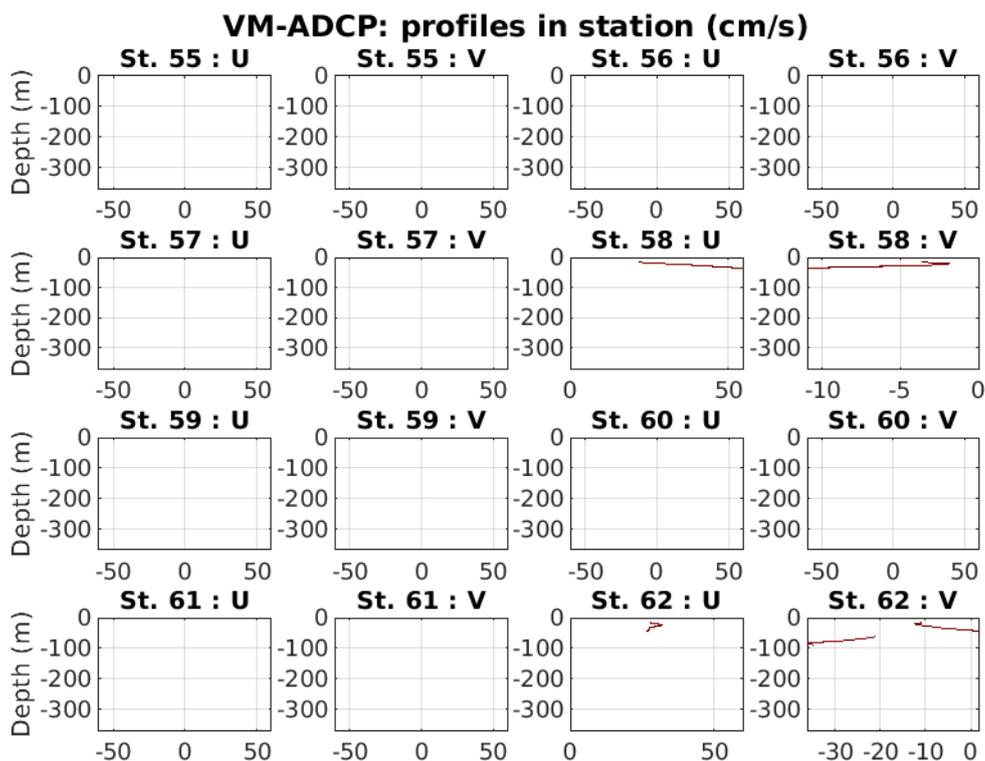
FR31-OS150_osite_mat20_corr3_fhv1_sta_99999m1

VM-ADCP: profiles in station (cm/s)



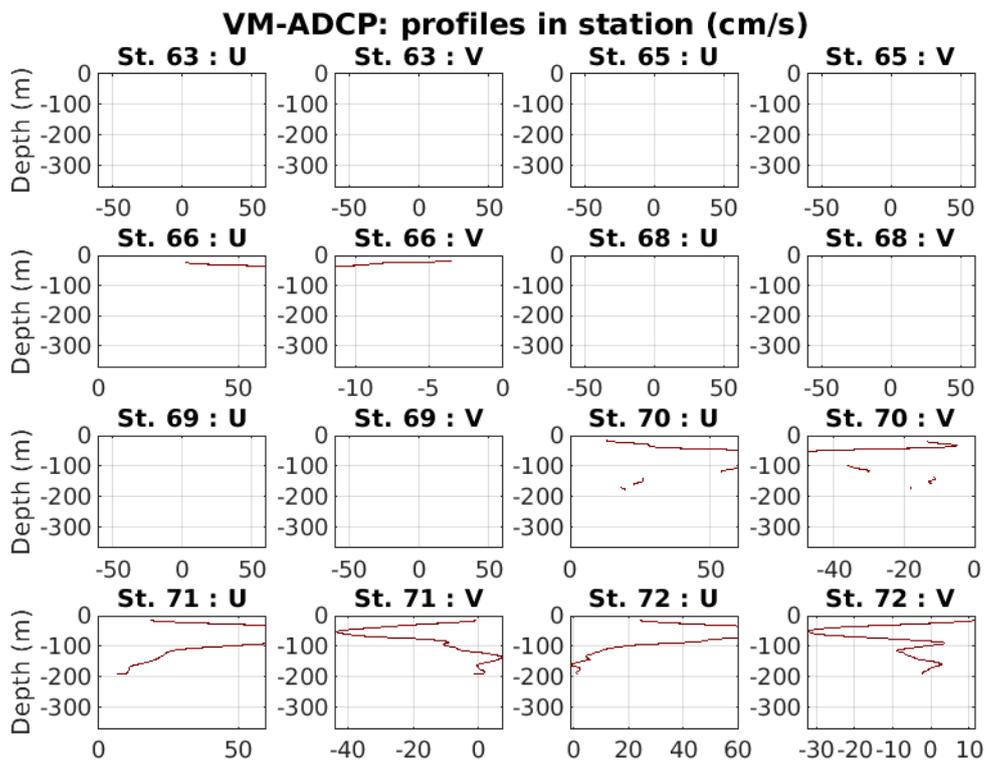
Cascade exploitation V7.2-29/11/2021

FR31-OS150_osite_mat20_corr3_fhv1_sta_99999m1



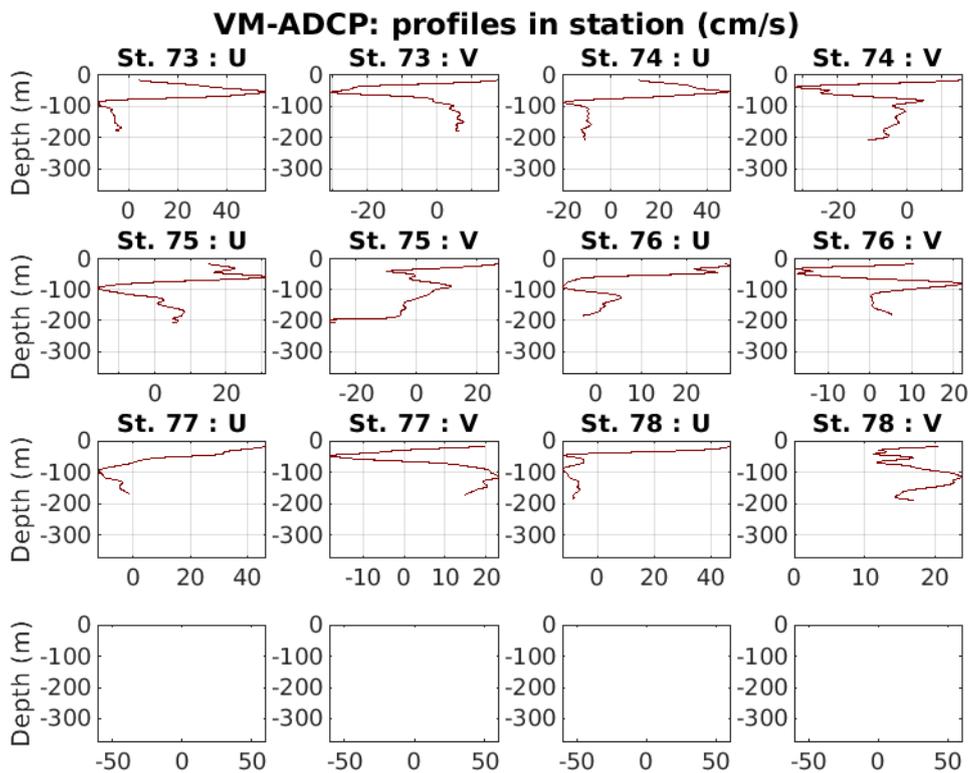
Cascade exploitation V7.2-29/11/2021

FR31-OS150_osite_mat20_corr3_fhv1_sta_99999m1



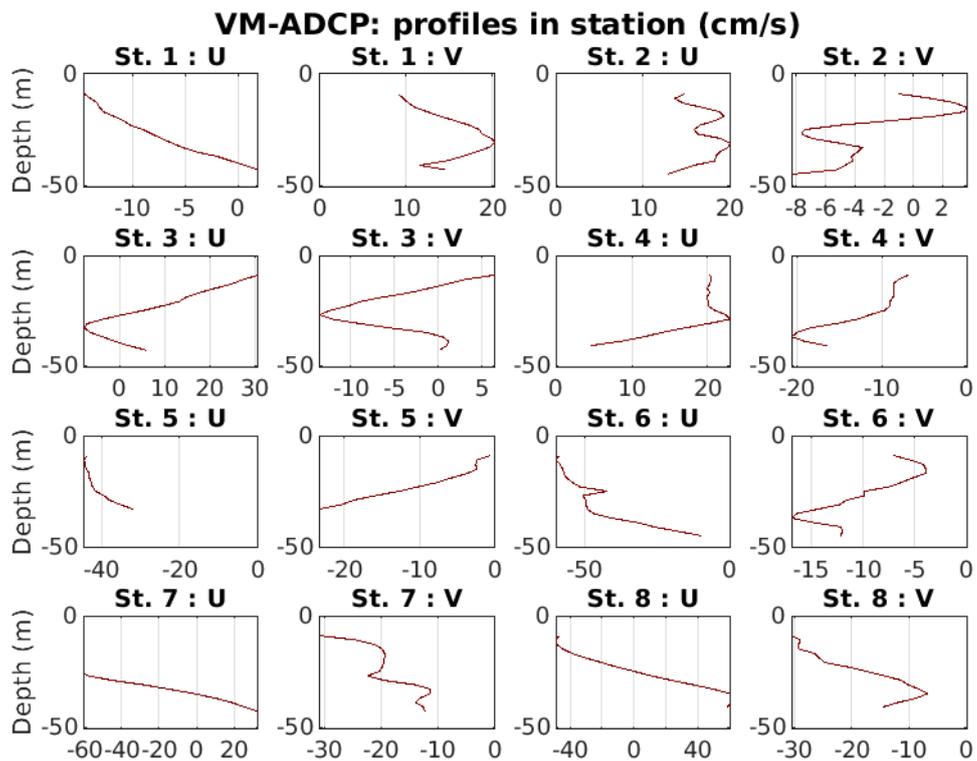
Cascade exploitation V7.2-29/11/2021

FR31-OS150_osite_mat20_corr3_fhv1_sta_99999m1



Cascade exploitation V7.2-29/11/2021

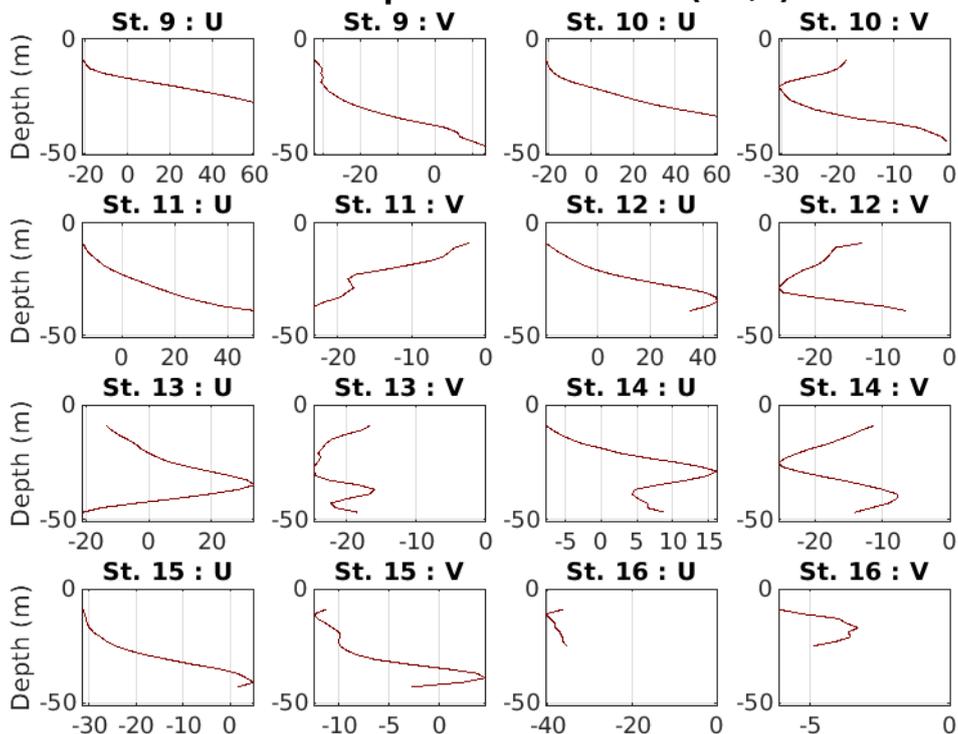
FR31-OS150_osite_mat20_corr3_fhv1_sta_99999m1



Cascade exploitation V7.2-29/11/2021

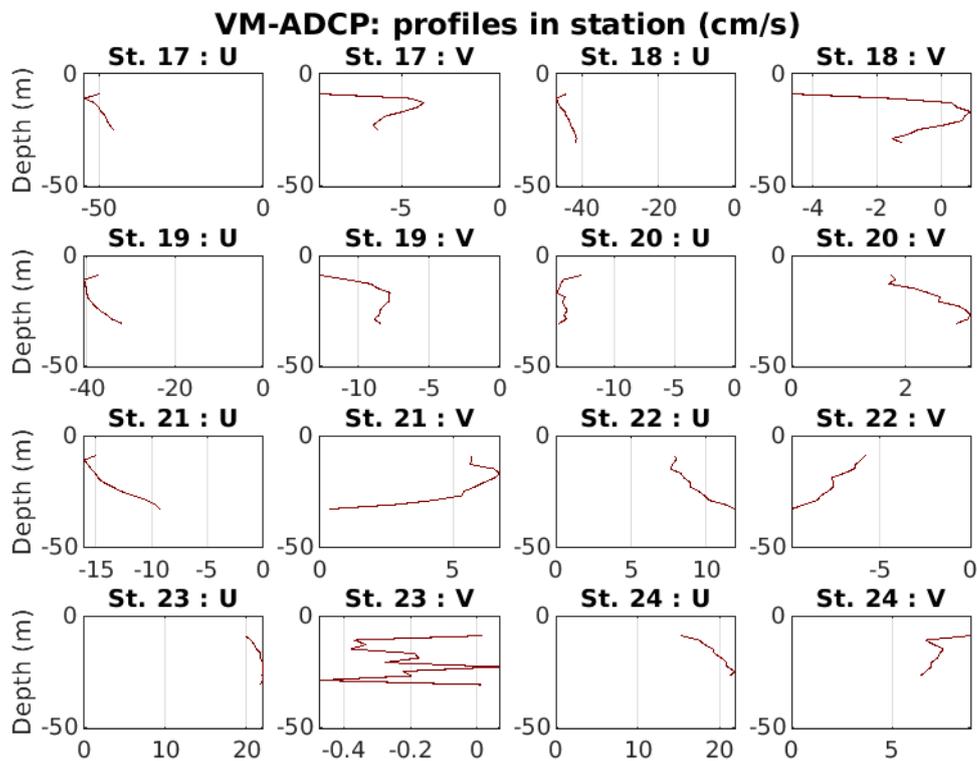
FR31-DVL600_osite_final_sta_99999m1

VM-ADCP: profiles in station (cm/s)



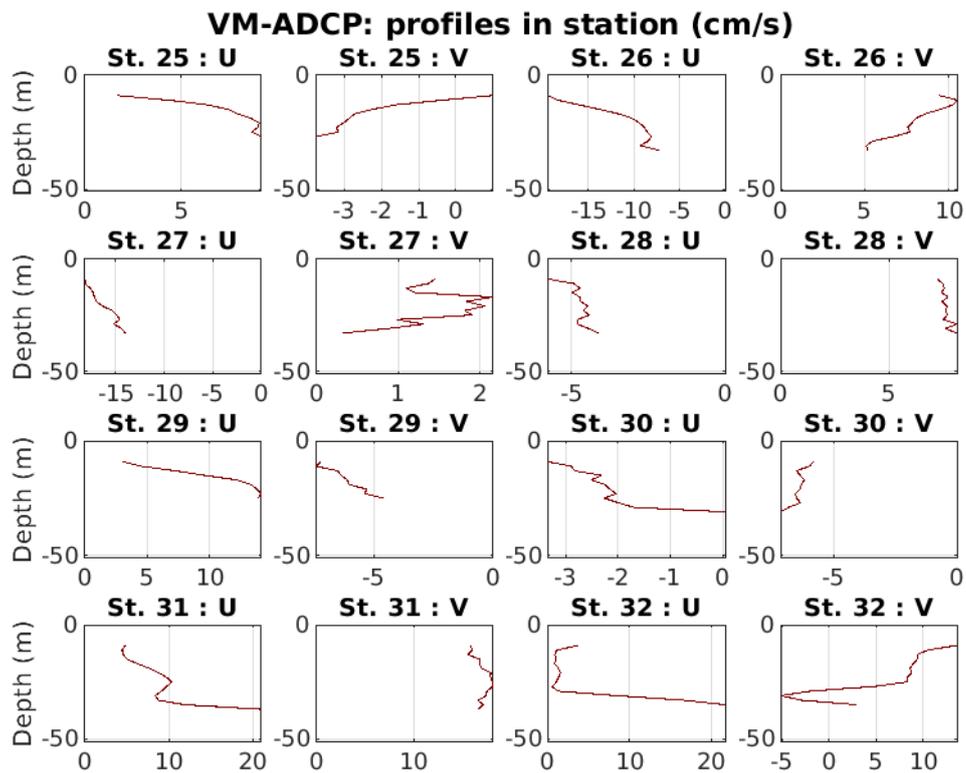
Cascade exploitation V7.2-29/11/2021

FR31-DVL600_osite_final_sta_99999m1



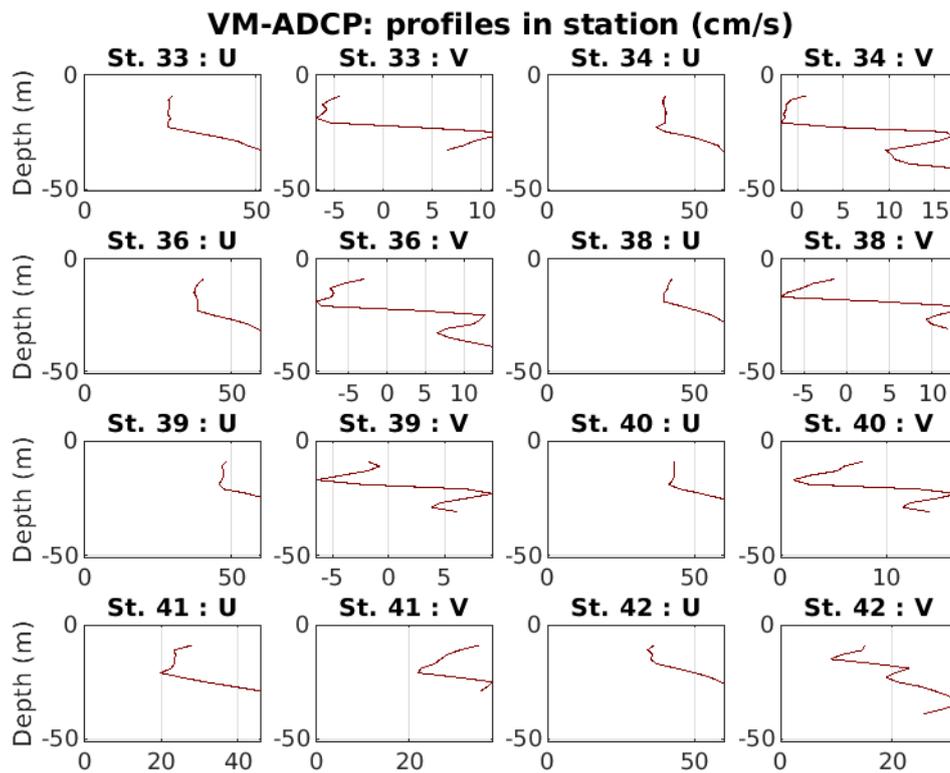
Cascade exploitation V7.2-29/11/2021

FR31-DVL600_osite_final_sta_99999m1



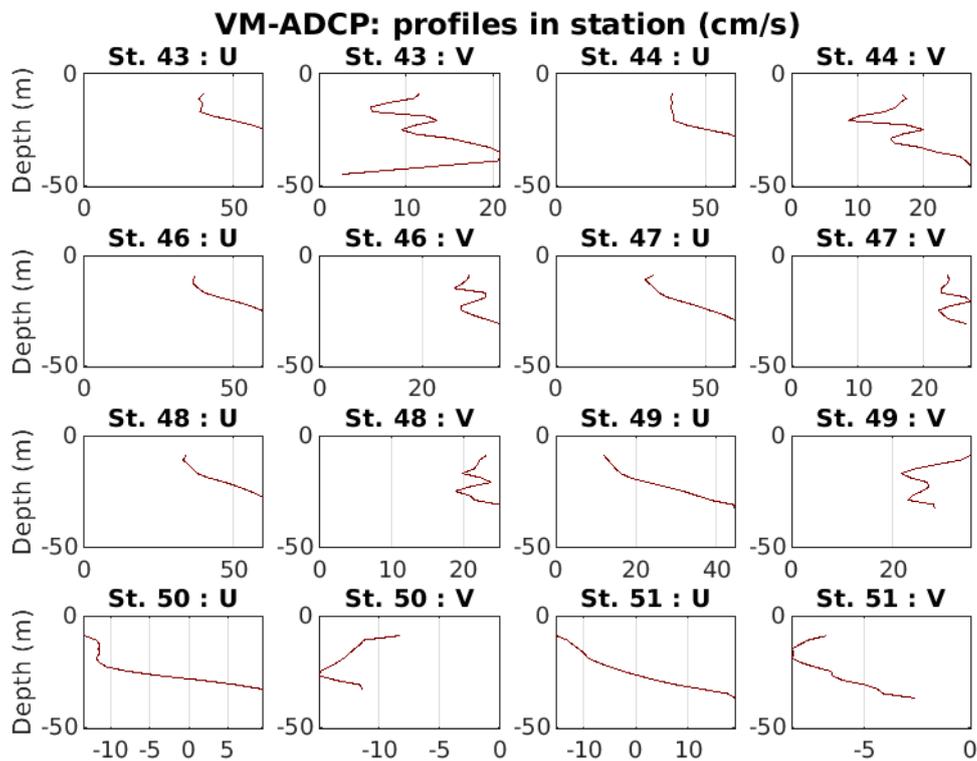
Cascade exploitation V7.2-29/11/2021

FR31-DVL600_osite_final_sta_99999m1



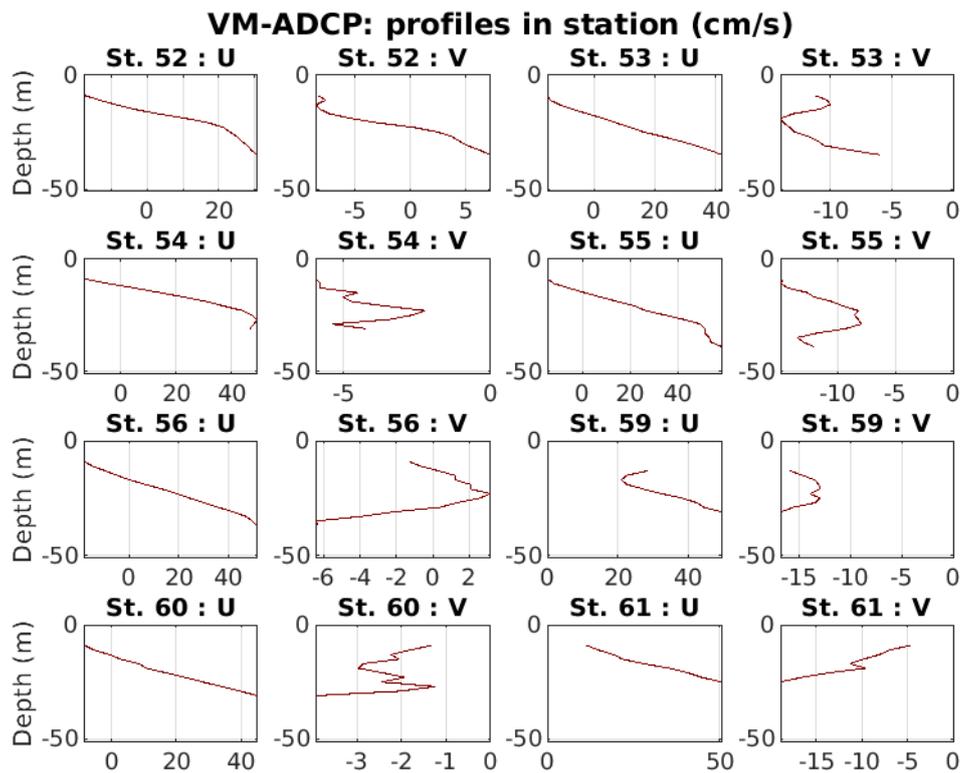
Cascade exploitation V7.2-29/11/2021

FR31-DVL600_osite_final_sta_99999m1



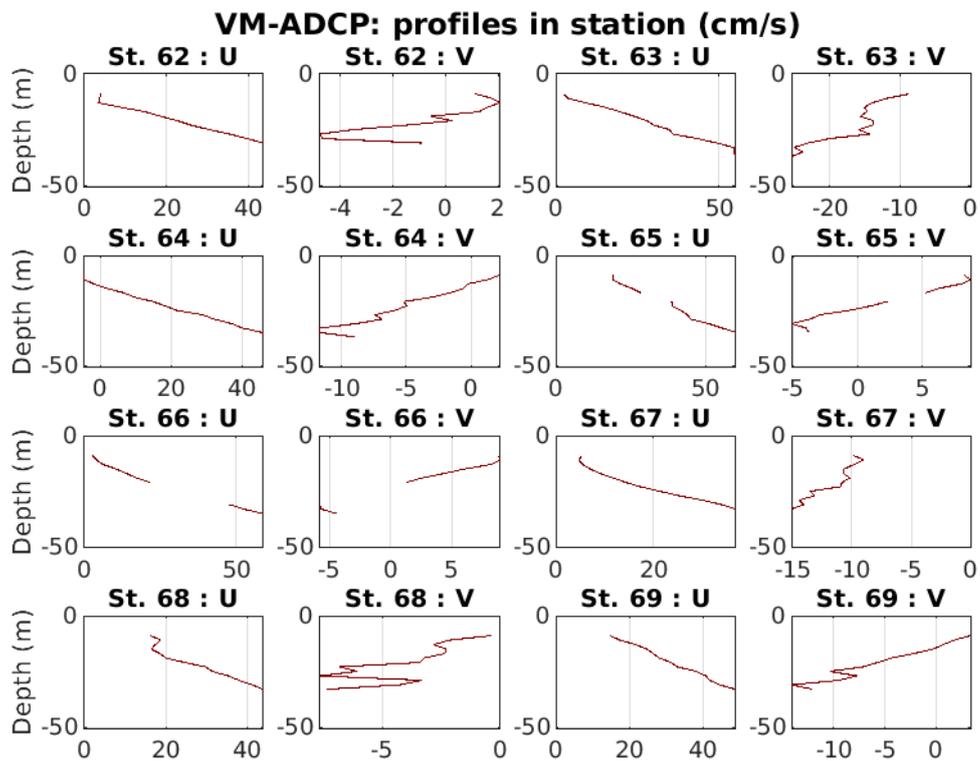
Cascade exploitation V7.2-29/11/2021

FR31-DVL600_osite_final_sta_99999m1



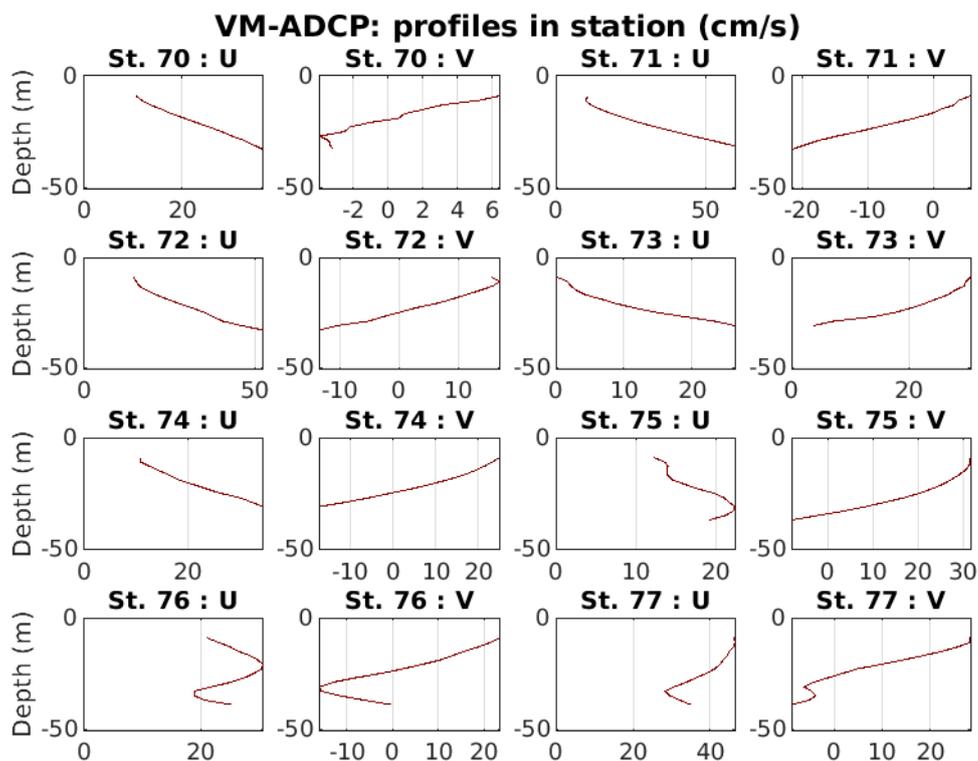
Cascade exploitation V7.2-29/11/2021

FR31-DVL600_osite_final_sta_99999m1



Cascade exploitation V7.2-29/11/2021

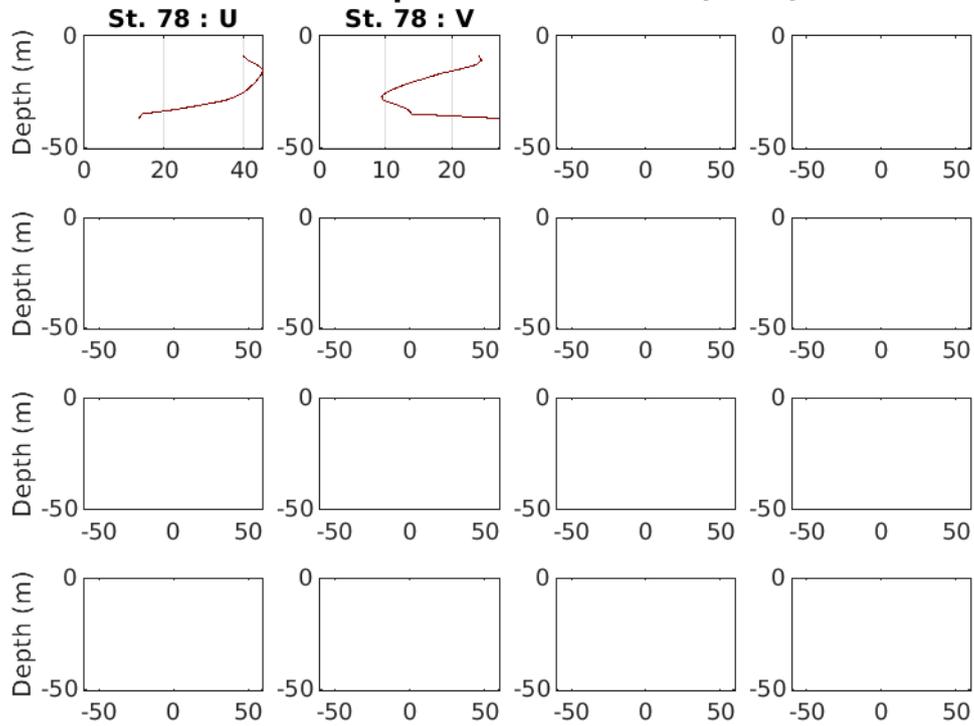
FR31-DVL600_osite_final_sta_99999m1



Cascade exploitation V7.2-29/11/2021

FR31-DVL600_osite_final_sta_99999m1

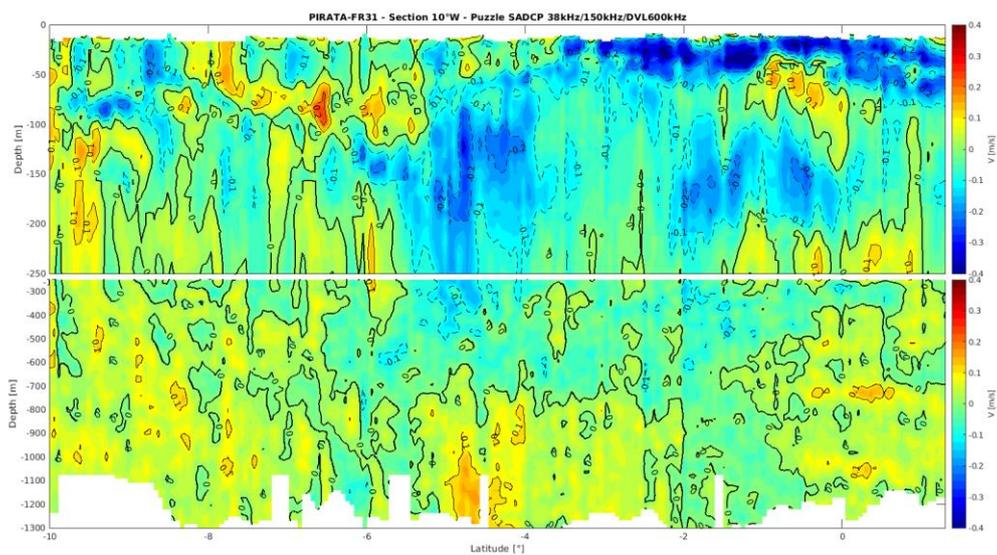
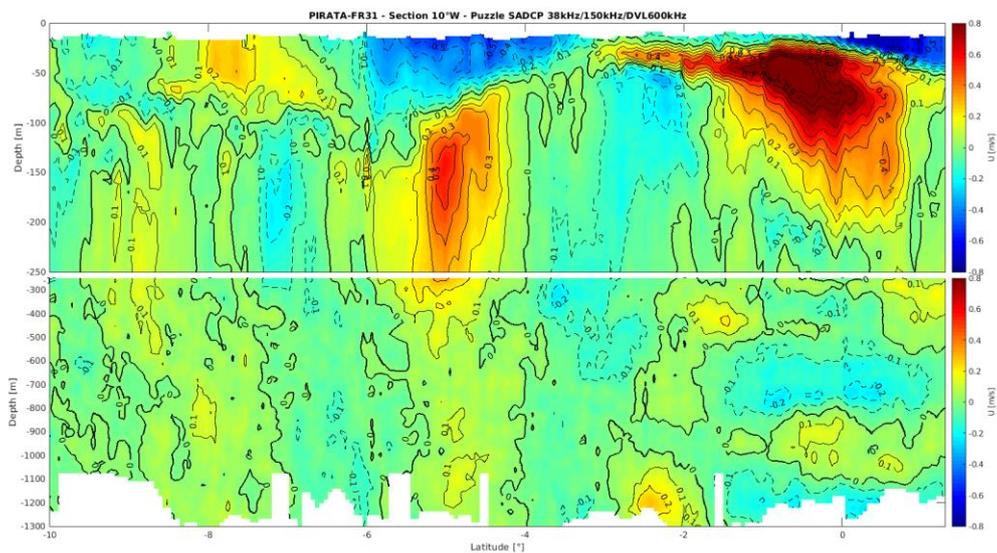
VM-ADCP: profiles in station (cm/s)

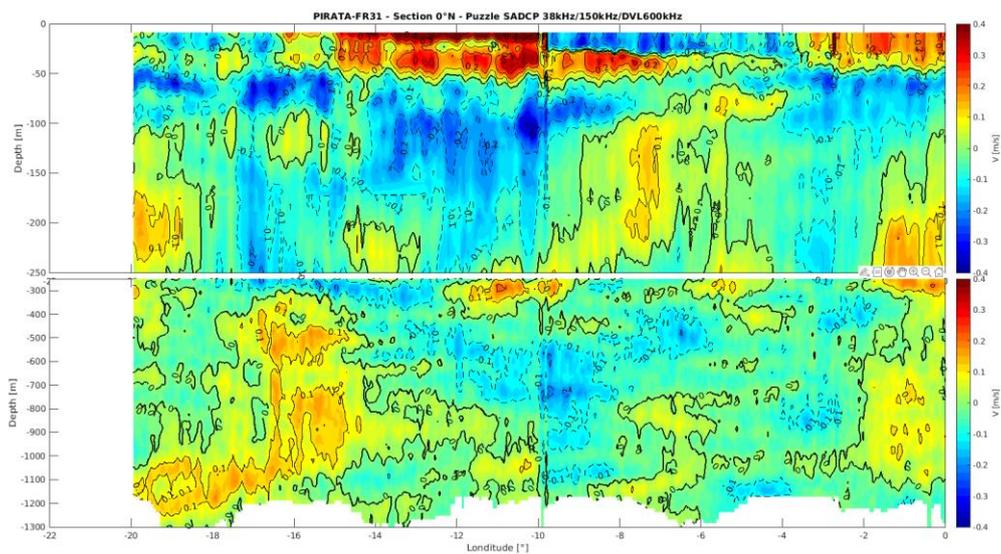
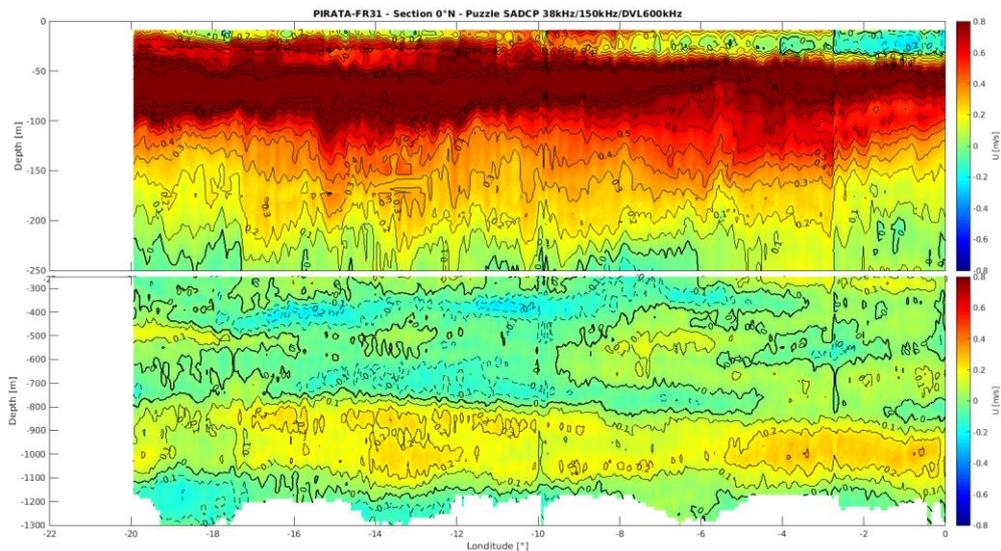


Cascade exploitation V7.2-29/11/2021

FR31-DVL600_osite_final_sta_99999m1

8. Annexe 4 – Sections principales effectuées pendant PIRATA-FR31





Laboratoire : US191 RAPPORT DE CALIBRATION
 Implantation : Brest Version 01
 Page 83/84

9. Suivi des versions de ce document

Rédacteur		Approbateur	
Nom :	Pierre Rousselot	Nom :	
Fonction :	Ingénieur d'étude en acquisition et traitement de données	Fonction :	

Date	Version	Commentaires et modifications
29/11/2021	01	Création

Relecteur	Date