

**Campagne ESSMVP  
N/O Téthys II  
6-8 mai 2016**

**Rapport de Campagne**

**A.Doglioli, G.Rougier**

**Embarquants:**

**GENAVIR:**

Franck Rosazza (chef de Mission),  
Julien Fenouil (actuel responsable du MVP),  
Olivier Fauvin (Futur responsable MVP)

**MIO:**

Andrea Doglioli  
Louise Rousselet  
Alain de Verneil  
Frederic Cyr

**Planning de la campagne :**

La mobilisation a eu lieu le vendredi 6 Mai 2016 à 7h30 (heure locale), l'appareillage à 11h30.

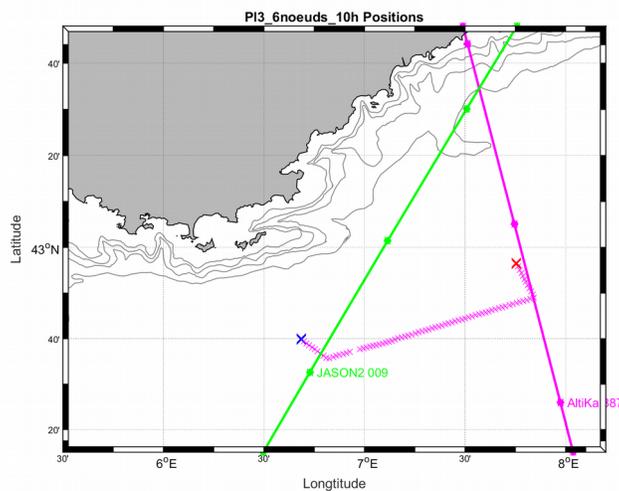
Une météo pas trop favorable, nous a permis de travailler correctement le 6 et le 7 mai.

Nous sommes finalement rentrés à la Seyne le 7 à 20h30 sachant que nous n'aurions pas pu travailler correctement le dimanche 8 et que le chef de mission avait estimé que les objectifs de la campagne pouvaient être considérés comme atteints.

Le dimanche 8 mai matin la démobilisation a été effectuée par le personnel Genavir.

**Protocole des tests :**

Une centaine de profils ont été effectués avec le gros poisson à différentes vitesses: 4, 6 et 8 nœuds avec des remises à bord régulières pour vérifier l'état du câble. Une radiale de 10h sans interruption à 6 nœuds a aussi été effectuée pendant la nuit du 6 au 7 mai.

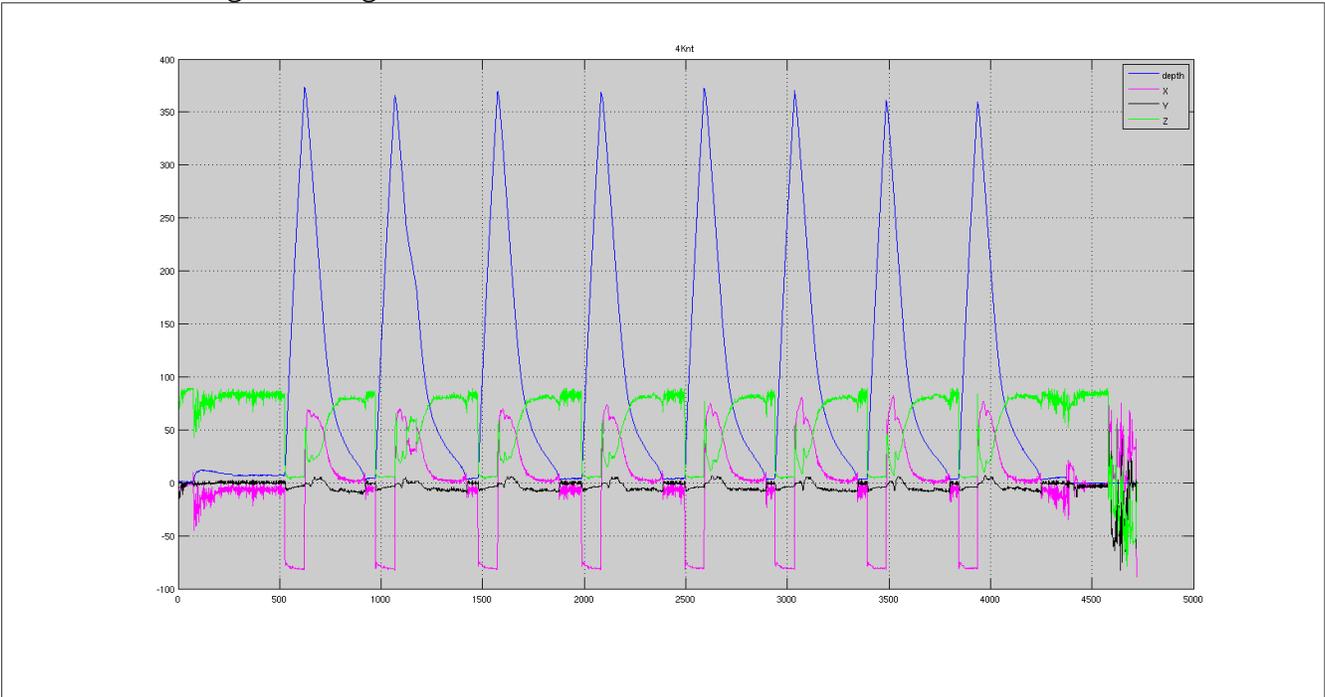


Positions des plongées MVP effectuées à 6 nœuds

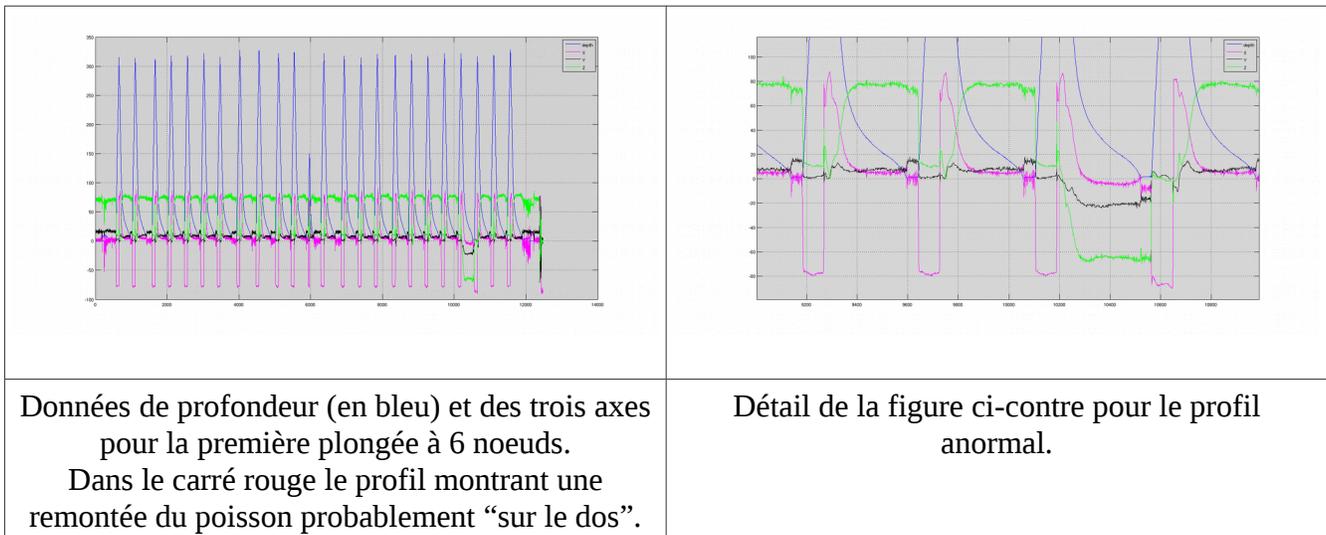
Le capteur de DST-tilt a été positionné à l'intérieur du poisson, fixé au câble du LOPC (voir photo ci-dessous). Ce capteur peut être programmé à la fréquence d'acquisition de 1 Hz ou 5Hz (mode burst). Il enregistre les données de profondeur, température et accélération suivant trois axes: X dans l'axe du poisson, Y et Z perpendiculaires à l'axe du poisson.



Les premiers dépouillements en temps réel des données du capteur d'attitude n'ont montré aucun comportement "anormal" du poisson, sauf pour un seul profil pendant une plongée à 6 noeuds. Les observations visuelles du câble effectuées à chaque remontée n'ont pas montré non plus de rotation anormale ou de signe de fatigue sur le câble.



Données de profondeur (en bleu) et des trois axes pour la deuxième une plongée à 4 noeuds



Des données d'attitude à plus haute fréquence (mode burst, 5Hz) ont été aussi acquises pendant les deux dernières plongées à 8 noeuds et sont en cours d'analyse.

Toutes les données de la campagne sont archivées sur le plusieurs disques externes et seront mises à disposition sur le serveur du laboratoire.

### Matériel:

Le pc “LOPC” et la carte PCI ont été rangés au SAM le 9 mai.

Le pc “SCAMP” où sont installés les logiciels SeaStar et PatternFinder pour le traitement des données du capteur DST-tilt est confié à A.Costa le 9 mai.

Le boîtier DST-tilt a été rendu au CPPM le lundi 9 mai.

Le capteur DST-tilt et son support est confié à A.Doglioli le 9 mai.

Le vecteur “gros poisson” reste confié à Genavir avec le reste du “hardware” MVP (treuil, câbles, petit poisson). Une nouvelle fixation pour un capteur de TILT/Compas est envisagée dans l’”oeil” du gros poisson qui n’est pas utilisé.

Les capteurs LOPC, fluo et AML\_uCTD seront récupérés à la Seyne par L.Rousselet et/ou Dorian Guillemain le 18 mai, ils seront ensuite nettoyés et rangés au SAM.