



PROVOR-T2
Manuel d'utilisation

N° DE PROJET : C120060f

Rédacteurs : S.LE RESTE, P.ROUSSEAU
IFREMER TMSI/TST/ME

Edition : 14.09.01

PROJET : PROVOR

IMPUTATION ANALYTIQUE : 381412

TITRE DU DOCUMENT : PROVOR T2, Manuel d'utilisation.

REFERENCE PROJET : C120061a

REDACTEURS: S.Le Reste, P.Rousseaux

ETAT DE MISE A JOUR

Indice	Date	Description des modifications	Remarques
a	-	-	obsolete
b	-	-	obsolete
c	-	-	obsolete
d	06/2000	Document de référence	LOGICIEL V2.6
e	-	-	obsolete
f	09/2001	- Mesure de la température de surface avant chaque émission argos du message technique. - critère d'écart de pression par défaut pour décimation à 10cbar au lieu de 5. - vérification de la cohérence de la trame et de 2 mesures successives renvoyées par le module PT Seascan.	LOGICIEL V2.7

AVERTISSEMENT

Cet appareil contient des piles au Lithium (environ 130 g de Lithium par flotteur) ; l'utilisateur doit se conformer aux précautions d'usage et aux recommandations en vigueur. Notamment :

- ne pas chauffer l'équipement au-dessus de 100°C, ni le jeter au feu.
- ne pas démonter les piles, ni essayer de les recharger,
- ne pas les mettre en court-circuit.

En ce qui concerne le transport, l'utilisateur doit consulter et se conformer aux conditions spéciales de sécurité établies par le transporteur (équipement incompatible du transport en soute des avions de lignes passagers).

Les modifications améliorant le produit et sa mise en œuvre pouvant intervenir à tout moment, les informations contenues dans ce manuel sont susceptibles d'être modifiées sans préavis.

Les noms des produits qui figurent dans ce document sont mentionnés à des fins d'identification et peuvent être des marques et/ ou des marques déposées de leurs sociétés respectives.

TABLE DES MATIERES

AVANT-PROPOS	6
1. LE FLOTTEUR PROVOR-T2	7
1.1. PRÉSENTATION GÉNÉRALE	7
1.2. SOUS-ENSEMBLES PRINCIPAUX	7
1.3. CARACTERISTIQUES.....	9
1.3.1. Stockage	9
1.3.2. Utilisation Opérationnelle	9
1.3.3. Dimensions - Caractéristiques mécaniques	9
1.3.4. Performances des chaînes de mesure	9
2. PROFIL DE VIE DU PROVOR	9
3. LA MISSION.....	10
3.1. DESCRIPTION GENERALE DE LA MISSION	11
3.2. PLONGEE	12
Première étape :	12
Deuxième étape :	12
3.3. SEJOUR EN PROFONDEUR	13
3.5 EMISSION DES MESSAGES ARGOS.....	14
4. PREPARATION AVANT LA MISE A L'EAU	15
5. ENVIRONNEMENT DE TEST ET DE PROGRAMMATION.....	15
5.1. INSTRUMENTATION.....	15
5.2. CONFIGURATION DE LA LIAISON SERIE RS 232.....	16
5.3. CONNEXIONS	17
5.3.1. Liaison P.C. - interface SAIL	17
6. VERIFICATION DU BON FONCTIONNEMENT	18
6.1. ADRESSAGE DU FLOTTEUR.....	18
6.2. CONSULTATIONS DES GRANDEURS MESURÉES OU CALCULÉES	19
6.3. ACTIONNEURS HYDRAULIQUES	19
6.4. LIAISON ARGOS.....	20
7. HORLOGE CALENDRIER.....	20
7.1. LECTURE DE L'HEURE.....	20
7.2. PROCÉDURE DE REMISE À L'HEURE	21
8. PROGRAMMATION.....	21
8.1 PROGRAMMATION DE LA MISSION	22
8.2. LANCEMENT DU MODE ESPION	24
8.3. MODIFICATION DES PARAMETRES.....	24
8.4. PROGRAMMATION ARGOS	30
9. LANCEMENT DE LA MISSION ET MISE A L'EAU	31

9.1. LANCEMENT DE LA MISSION.....	31
9.2. MONTAGE DE LA COLLERETTE	32
9.3. MISE A L'EAU.....	32
10. RECUPERATION DES DONNEES.....	32
11. EMISSION DES MESSAGES ARGOS	33
11.1. FORMAT DES MESSAGES	34
11.2. MESSAGE T,P PROFIL EN DESCENTE	35
11.3. MESSAGE T,P DÉRIVE EN IMMERSION.....	36
11.4. MESSAGE T,P PROFIL EN REMONTÉE.....	37
11.5. MESSAGE TECHNIQUE : TYPE 0	38
11.6 MESSAGE DE FIN DE VIE	40
12. COMMANDES INTERPRETEUR	40
12.1. SYNTAXE GÉNÉRALE.....	40
12.2. SÉQUENCE D'ADRESSAGE DU FLOTTEUR.....	40
12.3. MODIFICATION DE L'ADRESSE FLOTTEUR.....	41
12.4. MODIFICATION DE LA VITESSE DE TRANSMISSION	41
12.5 COMMANDE DE DEBUG	41
12.6 COMMANDES RELATIVES À LA GESTION DE L'HEURE	41
12.7. MISE EN ŒUVRE DU MODE TRANSPARENT.....	41
12.8. COMMANDES GESTION EMETTEUR ARGOS	42
12.9. EMISSION ARGOS.....	42
12.10. COMMANDES ORGANES HYDRAULIQUES	43
12.11. COMMANDES SYSTÈMES	44
12.12. MODIFICATION DES PARAMÈTRES DU SYSTÈME	44
12.13. CHECK-UP DU FLOTTEUR	46
12.14. MESURES DE GRANDEURS PHYSIQUES	46
12.15. PROGRAMMATION DE LA MISSION.....	46
12.16. LANCEMENT DE LA MISSION	47
12.17. RÉCUPÉRATION DES JEUX DE DONNÉES MISSION	47
12.18. MODE ESPION	48
12.19. ACCÈS AU MODE DIRECT.....	48
A N N E X E 1 - RECAPITULATIF DES COMMANDES INTERPRETEUR.....	50
A N N E X E 2 - FEUILLE DE PROGRAMMATION DES PARAMETRES	51
MISSION	51
ARGOS	51
PARAMETRES TECHNIQUES	52
GLOSSAIRE.....	54

AVANT-PROPOS

PROVOR est un flotteur de subsurface développé conjointement par l'Institut Français pour la Recherche et l'Exploitation de la Mer (IFREMER) et la Société MARTEC.

Ce manuel présente succinctement l'appareil, indique la manière de programmer une mission, et rappelle les précautions d'usage à respecter lors de la mise à l'eau.

Le récapitulatif des commandes et des informations échangées en mode "interpréteur" est joint en fin de document, ainsi que le glossaire des termes spécifiques.

Nous vous en souhaitons une bonne lecture.

1. LE FLOTTEUR PROVOR-T2

1.1. PRESENTATION GENERALE

PROVOR est un flotteur de "subsurface" dédié à la réalisation répétée de profils verticaux. La conception du produit est compatible de surcroît du fonctionnement dérivant lagrangien pour l'étude du déplacement des mouvements des masses d'eau en profondeur. L'équilibre durant cette phase de dérive est garanti par un système de ballastage qui ajuste automatiquement la densité globale du vecteur à celle de l'eau de mer environnante.

Pendant son séjour sous la surface, PROVOR prélève les doublets de mesures "température – pression et les conserve dans sa mémoire. Cette saisie d'informations est effectuée selon le choix de l'opérateur et à la cadence programmée, lors de la descente du flotteur (profil de descente), lors de la période de dérive en profondeur (fonctionnement lagrangien usuel), ou lors de la remontée à la surface (profil en remontée).

Après chaque retour à la surface, PROVOR émet les informations mémorisées vers les satellites du système ARGOS. Un algorithme de compression est mis en œuvre afin de réduire le temps nécessaire à la transmission. La localisation du flotteur est assurée par le système ARGOS lors du séjour en surface.

1.2. SOUS-ENSEMBLES PRINCIPAUX

Enveloppe

Extérieurement (cf. Figure ci-après), le flotteur PROVOR se présente sous la forme d'un tube de 17 cm de diamètre et de 1,20 m de hauteur, fermé à chaque extrémité par une tige, le tout usiné en alliage d'aluminium. Un traitement de surface garantit la tenue dans le temps en retardant efficacement l'effet de la corrosion. L'ensemble est étudié de façon à présenter un fluage négligeable et une compressibilité inférieure à celle de l'eau de mer, conditions indispensables à la stabilité du système dans le temps pour un fonctionnement nominal spécifié jusqu'à 2000 dbar.

L'effet de pilonnement de l'instrument causé par la houle en surface est considérablement atténué par l'implantation d'une collerette au niveau de la tige supérieure.

Système de propulsion vertical

Plongée et remontée dépendent de la flottabilité. PROVOR est en équilibre lorsque sa masse volumique est égale à celle de la couche d'eau environnante.

Le flotteur est à masse constante ; un système de variation volumique de précision est utilisé pour ajuster la densité. Ce système gonfle ou dégonfle une vessie extérieure (ballast), en échangeant de l'huile avec un réservoir intérieur. Cet échange est géré par un bloc hydraulique constitué de deux organes principaux : une micro pompe haute pression et une électrovanne à débit restreint. Le bloc hydraulique, le réservoir, le ballast et les accessoires connexes constituent le sous-ensemble tige inférieure.

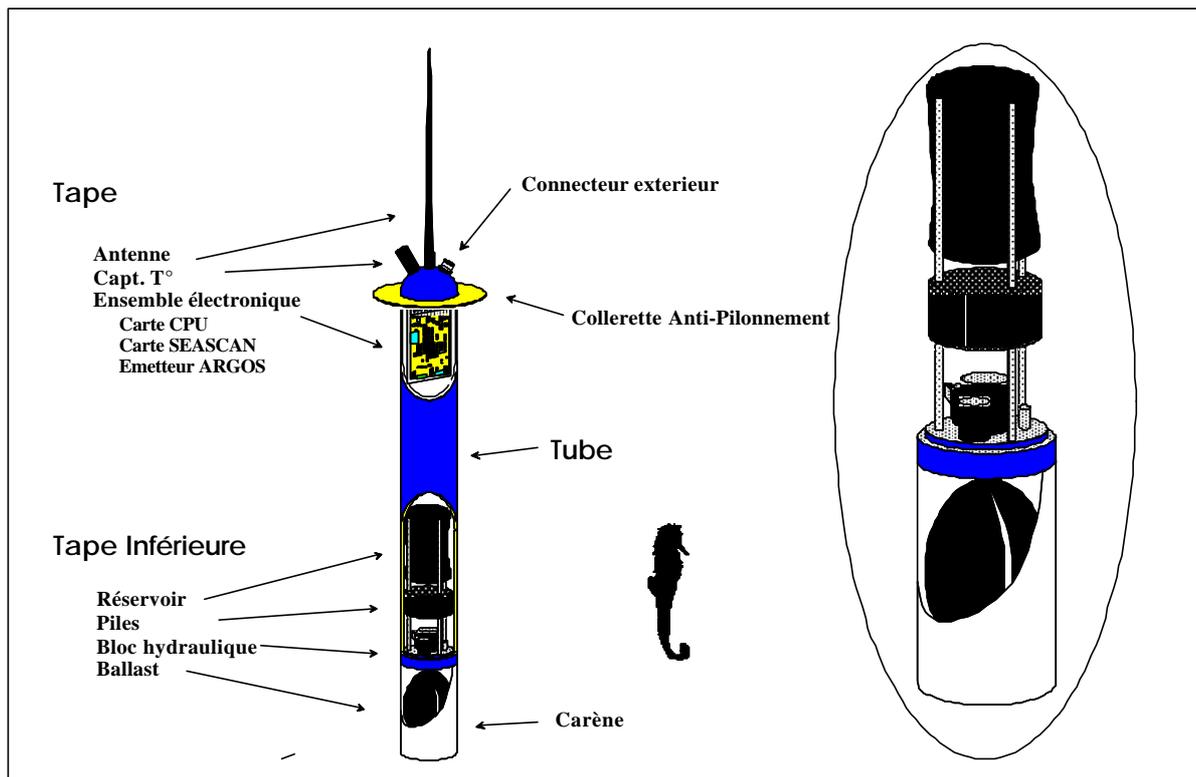


fig. 1 : présentation d'ensemble.

Chaînes de mesure des paramètres physiques

PROVOR est équipé d'une instrumentation de précision pour la mesure de la température et de la pression. Ce sous-ensemble est composé d'un capteur de pression, d'un capteur de température, d'une carte électronique référencée SEASCAN dans ce document.

Émetteur & Antenne ARGOS

Lors des séjours en surface, les informations acquises sont transmises vers les satellites du système ARGOS par un émetteur et une antenne spécifiques.

Carte CPU

Une carte micro contrôleur (appelée usuellement "carte CPU") assure la gestion de l'ensemble, notamment l'entretien du calendrier et de l'horloge interne, la supervision du déroulement des cycles, la gestion du mode interpréteur, celle de l'émission ARGOS, la commande et le contrôle du groupe hydraulique.

Cette carte assure le dialogue avec l'extérieur à des fins de test et de programmation. Elle met à disposition un mode interpréteur qui exploite les informations échangées sur une ligne de communication conforme au standard SAIL. Ces données transitent via le connecteur submersible implanté sur la tape supérieure.

Piles

L'énergie suffisante à l'alimentation de l'ensemble est fournie par un bloc de 32 piles lithium.

1.3. CARACTERISTIQUES

Les caractéristiques et les performances principales de PROVOR sont énumérées ci-après. Elles sont sujettes à modification et sont données à titre indicatif. Le lecteur vérifiera si les produits dont il dispose n'ont pas fait l'objet d'évolutions plus récentes.

1.3.1. Stockage

- Gamme de température : -5°C à +50°C,
- Période de stockage avant utilisation : jusqu'à 1 an.

1.3.2. Utilisation Opérationnelle

- Gamme nominale de l'immersion en dérive : 500 dbar à 2000 dbar,
- Précision sur le maintien à profondeur de consigne : ± 30 dbar typique (ajustable),
- Durée de vie à la mer : 3 ans,
- Nombre de cycles : programmable entre 1 & 255.

1.3.3. Dimensions - Caractéristiques mécaniques

- Longueur (avec antenne) : #217 cm,
- Diamètre :
 - corps : 17 cm,
 - collerette : 35 cm,
- Poids : #33 kg,
- Constitution : corps en aluminium anodisé.

1.3.4. Performances des chaînes de mesure

- Température :
 - gamme : -3°C à +32°C,
 - précision : $\pm 0.05^\circ\text{C}$,
 - résolution : 0.01°C .
- Pression :
 - gamme : 0 dbar à 2047 dbar,
 - précision : ± 10 dbar,
 - résolution : 1 dbar.

2. PROFIL DE VIE DU PROVOR

A partir de la sortie d'usine, la vie du flotteur est répartie en différentes phases, conventionnellement identifiées de la manière suivante :

- **Stockage, Transport , attente de mise en œuvre :**

C'est la période où le flotteur emballé dans sa caisse de transport, est stocké dans un local abrité et attend la mise en œuvre. L'électronique est hors tension. Le fonctionnement est totalement stoppé. Cet état est également celui spécifié pour les opérations de transport.

- **Mise en œuvre – déploiement**

Les opérations de test et de configuration du flotteur avant la mise à l'eau caractérisent la phase de fonctionnement dite "Mode Interpréteur". Celui-ci se définit par la mise sous tension de l'électronique, et à la connexion de la liaison de communication "SAIL". Lorsque cette liaison est déconnectée et que le flotteur demeure sous tension sans avoir été préalablement lancé en "Mode Mission", le fonctionnement qui s'instaure est celui du "Mode Sommeil" (état de moindre consommation). L'exploitation du "Mode Interpréteur" permet notamment de réaliser les actions suivantes :

- mise à jour du calendrier et de l'horloge interne
- programmation de la mission
- éventuellement test succinct de bon fonctionnement
- lancement en mode mission (lancement de la commande et déconnexion de la liaison "SAIL")

- **Mission :**

Elle **début**e par la mise à l'eau du flotteur, opération qui est exécutée à l'aide du dispositif prévu à cet effet selon les moyens adéquats du bord.

- **Fin de vie :**

Ce mode de "Fin de Vie" s'instaure automatiquement à l'issue de l'exécution du dernier cycle. Il consiste à laisser dériver le flotteur en surface, tout en lui faisant émettre périodiquement des messages vers ARGOS. La réception de ces messages permet de localiser et de suivre les mouvements du flotteur, et, éventuellement, de le récupérer (cette opération n'est toutefois pas à considérer comme faisant partie du profil de vie nominal).

3. LA MISSION

La mission concrétise la vie opérationnelle du flotteur. Fonctionnellement, le mode mission s'oppose au mode interpréteur, au mode sommeil, au stockage, et au mode de fin de vie pendant lequel sont émis les messages de localisation.

On appelle "mission" la période qui s'écoule entre le moment où le flotteur est mis à l'eau sur la zone d'expérience et le moment où, de retour en surface, l'émission des données relatives au dernier cycle en profondeur est terminée. La mission est précédée par le déstockage, le transit sur zone, la programmation et la mise à l'eau effective ; elle est suivie par une période de fin de vie où le flotteur dérivant en surface, émet périodiquement des messages de localisation jusqu'à épuisement des piles.

3.1. DESCRIPTION GENERALE DE LA MISSION

Ce chapitre présente les différentes étapes de la mission du flotteur. Au fil des explications qui vont suivre, les termes présentés en majuscule et en gras sont les appellations exactes des paramètres et des variables du logiciel de la carte CPU. Ils sont repris dans les paragraphes :

- 8.1 PROGRAMMATION DE LA MISSION (Cf. page 22), et
- 8.3. MODIFICATION DES PARAMETRES (Cf. page 24).

Le "Mode Mission" est le mode opérationnel du flotteur ; il se compose de plusieurs cycles identiques, chaque cycle comprenant (Cf. figure ci-dessous) :

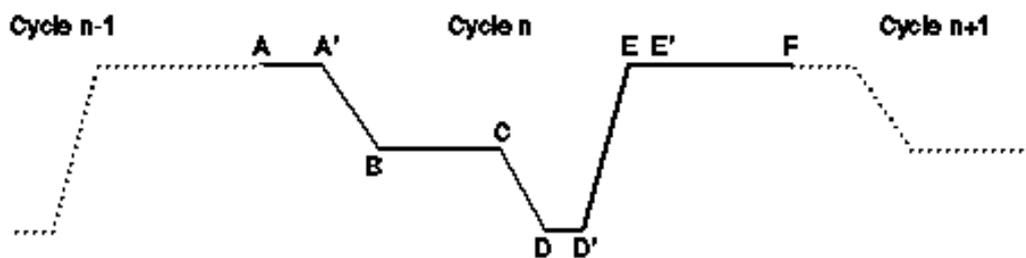


fig. 2 : représentation du cycle.

- la descente (section A'B) à la pression ou isobare de consigne de la masse d'eau à suivre en mode "dérivant" ; au cours de cette phase qui typiquement dure quelques heures, la réalisation d'un profil est possible. Le flotteur sait détecter un éventuel échouage sur un haut fond et sait manœuvrer face à cette situation selon le choix retenu par l'opérateur,. Notons que cette descente est précédée par une phase d'attente (section AA'), pendant laquelle l'instrument réduit progressivement la flottabilité de surface.
- la dérive lagrangienne sur l'isobare de consigne (section BC) ; au cours de cette période qui s'étend de quelques jours à quelques semaines, les couples Pression – Température sont régulièrement échantillonnés. Une correction automatique de repositionnement sur l'isobare de consigne est effectuée si un écart significatif est constaté.
- La réalisation du profil de remontée ; cette phase dure quelques heures. Le profil pouvant démarrer à une pression supérieure à l'isobare de dérive (de consigne), 3 périodes composent ce profil :
 - la première (section CD) est allouée au temps que met le flotteur pour quitter l'isobare de consigne et atteindre la pression de début de profil. La détection d'un échouage éventuel au cours de cette descente est prise en compte et déclenche une action particulière,
 - la seconde (section DD'), est une attente sur la pression de début de profil, au cas où le flotteur l'aurait atteinte avant l'heure prévue de début de remontée. Ceci rend le PROVOR compatible de l'utilisation dans un réseau de mesures synoptiques, alors que les instruments sont déployés à des instants très différents,
 - la troisième (section D'E) correspond à la remontée en pleine eau avec prélèvements des mesures PT, soit la fonction essentielle de l'instrument.
- le retour à la surface, composé en premier lieu de la phase d'émergence (section EE') pendant laquelle le flotteur retrouve une flottabilité suffisante pour assurer la qualité de la transmission, et

de la phase effective de transmission (section E'F). La durée de cette phase dépend du volume à émettre et de la latitude à laquelle elle a lieu. Le flotteur est localisé par le système de satellites pendant la transmission.

3.2. PLONGEE

La plongée a pour but de faire passer le flotteur de l'état émergeant de surface à l'état stabilisé en immersion sur l'isobare de consigne. Elle se divise en 2 étapes distinctes afin de sécuriser le fonctionnement.

Première étape :

Il s'agit de perdre la flottabilité en un minimum de temps ; elle est active tant que le flotteur reste dans une couche d'eau proche de la surface. Elle est provoquée par l'ouverture de l'électrovanne selon deux éventualités fonction de la pression :

- avant toute action de l'électrovanne, le flotteur étant en surface, l'offset du capteur de pression est évalué. Cet offset corrige ensuite toutes les mesures de pression effectuées. L'offset est également transmis dans le message technique ARGOS. Ensuite, tant que le flotteur mesure une pression inférieure à un seuil appelé "FIRST GAP" (typiquement égal à 4 dbar), l'électrovanne est ouverte périodiquement pendant un temps fixe (dénommé "HFLACT", de valeur nominale égale à 600 ds).
- puis, le palier "FIRST-GAP" étant franchi, marquant ainsi l'abandon de la surface, le temps d'ouverture de l'électrovanne est calculé de façon à atteindre un deuxième palier de pression dénommé "GAP", typiquement égal à 8 dbar. Le calcul du temps est effectué selon la règle :

$$\text{Temps d'Ouverture} = \left(\frac{\text{GAP} - \text{Pression Actuelle}}{\text{GAP}} \right) \times \text{HFLACT}$$

- si cette première étape conduit à un nombre d'ouverture de l'électrovanne trop important, ce qui indique que le flotteur s'est échoué, la mission est abandonnée, la flottabilité maximale est récupérée et le flotteur bascule en mode de "Fin de Vie".

Deuxième étape :

Enfin, le seuil de pression "**GAP**" étant franchi, un contrôle précis de la plongée est réalisé par l'ouverture de l'électrovanne. Celle-ci est commandée si une stabilisation du flotteur indiquant l'arrêt de la plongée est constatée entre deux périodes consécutives de contrôle. Le temps d'ouverture est alors fonction :

- de l'écart de pression entre le palier actuel et celui où a été effectué la dernière ouverture,
- de la valeur du dernier temps d'ouverture,
- le calcul étant pondéré par la pression actuelle,
- sachant que le temps d'ouverture est compris entre le maximum donné par "LFL-ACT" et le minimum donné par "TLF-MIN".

Cette étape se termine lorsque le flotteur atteint la pression programmée (appelée usuellement "isobare de consigne"), à plus ou moins l'intervalle de précision près nommé "DELTA" (nominalement égal à ± 30 dbar).

- En cas d'échouage détecté par la non évolution de la pression après un temps maximum d'ouverture cumulée de l'électrovanne, deux modes de corrections sont proposés (à choisir par l'opérateur lors de la programmation de la mission) :
 - **MODE ECHOUAGE = 0:** L'isobare de consigne est modifiée à la valeur de la pression lors de l'échouage moins un écart (valeur 26: "**DECAL**", 50 dbar typique). Le flotteur corrige en suite sa position (action de la pompe) pour atteindre cette nouvelle consigne. Cette tentative de déséchouage n'est effectuée qu'une seule fois. Toutefois, si la pression d'échouage est inférieure à "SEUILECHOUAGE" 200 dbar typique, le flotteur reste posé sur le fond. La pression de consigne pour le début du profil de remontée reste inchangée.
 - **MODE ECHOUAGE = 1:** Le flotteur reste posé à l'endroit de l'échouage pour la durée de la phase de dérive. La pression de consigne et celle de début de profil sont forcées à la pression d'échouage, pour le cycle en cours. Elles reprennent les valeurs programmées pour les cycles suivants.

Les mesures PT démarrent après avoir détecté le franchissement de FIRST GAP/2 et s'arrêtent lorsque le flotteur a atteint la pression d'immersion programmée.

3.3. SEJOUR EN PROFONDEUR

Au cours du séjour en profondeur, le contrôle de la pression extérieure est maintenu afin de juger de l'opportunité :

- du repositionnement à la pression de consigne dans l'intervalle de précision. Dans ce cas, la période de mesure de la pression est donnée par "SCRUTATION-PER". Si les valeurs successives relevées sont en dehors de la tolérance spécifiée (donné par +/-"GDELTA"), un nombre de fois supérieur ou égal à la valeur "NUMBER-OVER-TOLERANCE", une demande de repositionnement est formulée.
- du déclenchement de la remontée d'urgence. Si l'un des relevés successifs de la pression, effectués périodiquement (la valeur de cette période étant donnée par "SCRUTATION-PER-WARNING"), dépasse le seuil de danger (dénommé "MAX-DEPTH"), la remontée à la surface est entreprise immédiatement.

Les mesures PT ont lieu aux heures rondes, avec la périodicité programmée référencée à 0 heure.

3.4 PROFIL & REMONTEE A LA SURFACE

Lorsque la pression de début de profil est différente de la pression de dérive, le flotteur doit rejoindre dans un premier temps cette pression de début de profil. En cas d'échouage détecté comme précédemment, la pression actuelle devient pour le cycle en cours celle de début de profil.

La pression de début de profil étant atteinte, le flotteur attend l'heure programmée pour commencer la remontée. Si cette heure est atteinte et que le flotteur n'est pas encore arrivé à l'isobare de début de profil, la descente est stoppée et le profil commence.

La remontée est réalisée par mise en œuvre répétée de la pompe. Lorsque l'écart de pression entre 2 mesures successives (espacées de RISE-PUMP-WAIT) est inférieur à 10 dBar, la pompe est activée pendant un temps égal à "RISE-PUMP-ACT". De cette façon, la pompe produit un minimum d'effort sous pression, ce qui assure une consommation électrique minimale. La vitesse moyenne de remontée est environ de 5,5 m/mn, ou encore 9 cm/s. Pour un profil de 2000 m, la remontée dure ainsi 6 heures.

Lorsque la pression est inférieure à 30 dbar (fin de la remontée), la pompe est activée après un délai de 10mn suivant le passage à 30dbar, afin de vider le réservoir et obtenir la flottabilité maximale en surface ; elle est activée pendant un temps minimum de 300 secondes avant que le système de détection du réservoir vide soit consulté. Si ce système détecte alors le réservoir vide, la pompe est stoppée. Sinon, elle est alors remise en fonctionnement pendant un temps maximal donné par "SURF-RISE-PUMP-ACT" durant lequel le niveau du réservoir est scruté. La pompe est stoppée si le système détecte que le réservoir est vide.

Les mesures PT démarrent à l'heure de début de profil et s'arrêtent 10mn après le passage à 30dbar. La période d'acquisition des doublets PT est celle programmée par l'opérateur pour la mission. A titre d'exemple, pour un profil qui débute à 2000 m et une période d'acquisition de 10 s, 2200 triplets seront saisis.

Le début de la phase de profil est fixé par la période du cycle P_c et le jour de référence J_r , valeurs entrées par l'opérateur lors de la programmation de la mission. Les jours de début de profil sont donc tels qu'ils vérifient :

$$J_p = N * P_c + J_r$$

J_p : jour de début du profil de remontée

Toutes choses restant égales par ailleurs, les phases de dérive ont donc toutes la même durée, exceptée la première qui peut être plus courte. J_r est choisi dans le repère temporel du calendrier du flotteur ; P_c , exprimé en jour, est choisi entre 1 et 366. Il est toutefois possible d'obtenir des périodes de remontée variables à plus ou moins un jour en programmant la variable BI-PERIODE.

3.5 EMISSION DES MESSAGES ARGOS

L'émission des données vers les satellites du système ARGOS obéit à une algorithmie qui prend en compte les contraintes spécifiques à ce type de liaison, notamment :

- la fréquence de passage des satellites au dessus de la zone d'expérience,
- l'incertitude de l'émergence de l'antenne du flotteur dans le mauvais temps,
- les aléas de transmission dus aux conditions météorologiques, à l'état opérationnel des satellites.

Le traitement mis en place forme les messages à émettre à partir des données mémorisées, en réduisant le volume selon l'amplitude des intervalles de mesures. L'émission de l'ensemble des

messages est répétées jusqu'à ce que le temps global de la phase d'émission soit supérieure au temps minimal programmé.

Le détail de l'émission ARGOS est indiqué dans le paragraphe 11 de ce document : EMISSION DES MESSAGES ARGOS.

4. PREPARATION AVANT LA MISE A L'EAU

4.1. Température de l'environnement

Les gammes de température spécifiées sont rappelées ci-dessous :

- pour le stockage : de -5°C à +50°C,
- pour l'utilisation : de -3°C à +32°C.

4.2. Précautions de manutention

PROVOR est conçu pour supporter une immersion à grande profondeur pendant de longues périodes (trois ans spécifiés). Cette caractéristique remarquable en instrumentation océanographique a conduit à protéger le flotteur par un revêtement anticorrosion. Toutefois, ce revêtement est sensible aux chocs et une destruction localisée peut provoquer une accélération du processus de corrosion.

Il convient donc de prendre les précautions nécessaires à la conservation du revêtement lors de la manutention. La précaution première consiste à ne sortir le flotteur de son emballage qu'en cas d'absolue nécessité.

5. ENVIRONNEMENT DE TEST ET DE PROGRAMMATION

5.1. INSTRUMENTATION

La liste de l'outillage nécessaire à la vérification du bon fonctionnement et à la programmation de la mission est jointe ci-dessous :

- un P.C. émulé en mode terminal VT52 ou VT100,
- un interface RS232,
- un dispositif de mise à l'heure,
- un interface SAIL,
- une valise goniométrique Argos
- un lot de câbles
- un dispositif de mise à l'eau (caisse).

Une communication de type boucle de courant établit le dialogue entre un terminal alphanumérique et le ou les flotteurs. La boucle de courant fonctionne selon la norme SAIL.

L'emploi d'un PC émulé en mode terminal étant le plus courant et le plus pratique (mémorisation possible des caractères échangés et des commandes principales), il est nécessaire d'insérer une interface entre la liaison SAIL qui relie les flotteurs, et le COM1 ou COM2 (de type RS232-C) du PC. Cette interface génère également le courant (20 mA) sur la boucle.

5.2. CONFIGURATION DE LA LIAISON SERIE RS 232

A la mise sous tension, le débit des informations est fixé à 9 600 bits/s.

Configuration de la liaison RS 232 (ou du COM1 COM2 du PC) :

- série asynchrone
- 7 bits
- 1 stop
- parité paire
- half duplex

5.3. CONNEXIONS

5.3.1. Liaison P.C. - interface SAIL

Connecteur type RS 232 (25 points) - 3 points seulement sont utilisés :

P.C.	INTERFACE SAIL
Rxd 3 _____	3 Txd
Txd 2 _____	2 Rxd
GND 7 _____	7 GND

5.3.1.1. Connexion de la liaison SAIL sur le flotteur

• La connexion de la liaison SAIL est réalisée via un connecteur submersible implanté sur la tape supérieure ; il est de type XSJ-5-BCR. Le câblage de la FICHE correspondante, de type XSJ-5-CCP, est le suivant (cf. figure ci-dessous) vu du coté de la connexion) :

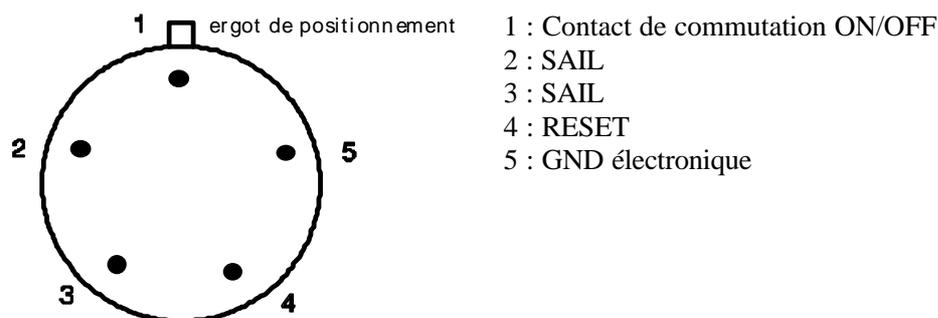


fig. 3: câblage du connecteur SAIL.

Contacts du connecteur	Potentiel appliqué	Commande effectuée
entre 1 et 5	+ 6V à + 9V	Mise sous tension
entre 1 et 5	- 6V à - 9V	Mise hors tension
entre 1 et 5	Non connecté	Etat précédent
entre 4 et 5	+ 6V à + 9V	Ré-initialisation (reset)
entre 4 et 5	Non connecté	Fonctionnement établi

Connecteur SAIL : tableau des commandes externes.

6. VERIFICATION DU BON FONCTIONNEMENT

L'objectif est de vérifier le bon fonctionnement des différents sous-ensembles du flotteur, notamment en comparant les réponses obtenues à celles notées avant le stockage (à l'issue de l'intégration en usine).

- A l'ouverture de la caisse de transport, contrôler l'état général du flotteur :
 - Container
 - Ballast (tendu)
 - Capteur T
 - Connecteur
- Connecter l'ensemble du matériel nécessaire au dialogue via la liaison SAIL (Cf. paragraphe 5.),
- Enlever le bouchon et introduire le connecteur SAIL,

Remarque : Avant introduction, bien vérifier que l'ergot de détrompage du connecteur correspond avec l'encoche de l'embase, plutôt que de procéder par rotation (ce qui pourrait entraîner la détérioration des contacts).

- Commutation Marche/ Arrêt (ON/Off) de l'équipement :

Une application brève d'un potentiel +9V sur l'entrée On/Off provoque la mise sous tension du flotteur ; une application brève d'un potentiel - 9V sur l'entrée On/ Off provoque la mise hors tension (Cf. **tableau des commandes externes** p.17).

N.B. : la réglementation impose que le système soit mis hors tension pendant le transport.

- Mettre en marche la chaîne de dialogue SAIL,
- Faire un RESET du flotteur PROVOR :

Une application brève d'un potentiel +9 V sur l'entrée RESET provoque la réinitialisation du système. Cette réinitialisation interrompt le fonctionnement et commute le flotteur en attente d'adressage pour accéder au mode interpréteur. Les paramètres et les coefficients ne sont pas effacés pour autant ; ils sont conservés en mémoire (le RESET n'est pas un correctif des erreurs de programmation),

- Procéder aux consultations et vérifications détaillées ci-après.
- Après sa mise sous tension, **attendre le temps nécessaire avant de l'adresser** (durée = 1.6s* adresse Seascan, soit environ 144s si adresse #90). Vérifier que dans le message d'accueil, l'adresse de la carte SEASCAN corresponde à celle prévue.

6.1. ADRESSAGE DU FLOTTEUR

L'utilisateur accède au flotteur par le caractère "#" suivi de l'adresse du flotteur et d'un retour chariot [↵].

Exemple : #PV005[↵] → accès au flotteur n° 5

Le "prompt" ou "invite" retourné par le flotteur qui a répondu à la demande d'adressage est le caractère "]". Par la suite, l'affichage de ce caractère marque l'acceptation ou la fin de l'exécution de la commande précédente.

N.B. : à la mise sous tension (cde On/ Off), tous les flotteurs démarrent avec l'adresse PV000. Dans ce cas initialiser l'adresse du flotteur.

- Mettre le flotteur à l'heure (par rapport à la référence bord UTC). (Exemple: si le jour 1 est le 1/1/2001, le jour 257 est le 14/09/2001.

6.2. CONSULTATIONS DES GRANDEURS MESUREES OU CALCULEES

- Après envoi de l'invite, il est possible de consulter la valeur des grandeurs qui sont mesurées, calculées ou entretenues par le système, soit :

- l'heure et la date] ?TI[␣]
- les tensions de batteries] ?B[␣]
- la température] ?TE[␣]
- la pression externe] ?PR[␣]
- la dépression interne] ?V[␣]
- le niveau du réservoir] ?LE[␣]

Accès direct à l'électronique de mesure pour les PROVOR PT

- Mise en mode transparent] !D[␣]
 - de la même manière qu'il existe un mode interpréteur implanté dans le logiciel de la carte CPU (afin d'instaurer le dialogue entre flotteur et opérateur), un mode interpréteur est implanté dans le logiciel de la carte SEASCAN. La commande dite d'installation du mode transparent permet d'accéder à cet interpréteur, par "transparence" de la carte microcontrôleur.
- Adressage : #PTXX[sp][␣]
 - XX est le numéro de série de la carte de mesure, indiqué sur l'écran lors de l'adressage du flotteur,
 - [sp] est la touche espace du clavier.

Le prompt retourné par la carte de mesure en réponse à une commande est le caractère ":".

- Lancement des mesures !S[␣]
- Lecture des résultats de la mesure
 - la température : ?T[␣]
 - la pression externe : ?P[␣]

Ces vérifications terminées, retourner au mode interpréteur de la carte CPU en réitérant la commande !D[␣], ce qui met fin au mode transparent.

6.3. ACTIONNEURS HYDRAULIQUES

La vérification du bon fonctionnement des éléments hydrauliques n'est significative que si le flotteur est en position verticale, antenne vers le haut. Elle ne doit pas être entreprise si ces conditions ne sont pas satisfaites.

- Niveau d'huile dans le réservoir

La commande] ?LE[**z**] indique l'état du réservoir :

Réservoir vide	Valeur mesurée : $V < 15 \text{ cm}^3$
Réservoir non vide	Valeur mesurée : $V > 1200 \text{ cm}^3$

- Electrovanne

La première vérification se fait en actionnant l'électrovanne par période de 10 décisecondes (Cf. syntaxe de la commande page 43). Le claquement sonore perçu indique le bon fonctionnement.

La vérification suivante consiste à ouvrir l'électrovanne pendant 1200 décisecondes environ, jusqu'à ce que le niveau du réservoir ne soit plus minimal.

- Pompe

Actionner la pompe tout en vérifiant fréquemment si le niveau réservoir est revenu au minimum (Cf. syntaxe de la commande page 43). A ce moment là, stopper la pompe par la commande] !ST[**z**].

NOTA : La consultation du niveau réservoir se fait par action répétée de la commande] ?LE[**z**]. Il peut arriver que le dialogue avec le flotteur s'interrompe alors que l'un des actionneurs hydrauliques est toujours excité (Time Out de la liaison SAIL dépassé). Un nouvel adressage du flotteur permet dans ce cas de reprendre rapidement le dialogue et le contrôle du flotteur.

6.4. LIAISON ARGOS

Le bon fonctionnement du sous-ensemble d'émission est vérifié par la réception et la reconnaissance sur un système local (valise goniométrique ARGOS) des messages émis par la commande :

Emission des données mémorisées :

] !SE[**z**]

Les paramètres de la commande !PT sont pris en compte pour l'exécution de cette commande

L'émission peut être interrompue par un RESET du flotteur (voir p.18).

Vérifier que les adresses ou numéros PTT - ARGOS reçus sur le système local sont ceux indiqués par la commande] ?PT[**z**].

7. HORLOGE CALENDRIER

7.1. LECTURE DE L'HEURE

] ?TI[**z**]

TIME is 133d 12h 56mn 23s@

133 correspond au numéro du jour du calendrier relatif.

12 h 56 mn 23 s est l'heure en mode 24h.

Le caractère de synchronisation @ s'affiche quelques secondes après la date. Cette dernière est donc effective à l'instant d'apparition du @.

7.2. PROCEDURE DE REMISE A L'HEURE

La remise à l'heure est assurée par l'opérateur selon la syntaxe des ordres suivants :

```
] !U[z]  
] !TI[z]  
] !TIME OK? Y[SP]192[SP]13[SP]25[SP]00[SP]  
Exemple de mise à l'heure le jour 192 à 13 h 25 mn
```

A ce moment, le flotteur est en attente du caractère @ qui est fourni à l'heure exacte par l'opérateur.

La mise à l'heure s'applique à tous les flotteurs présents sur la boucle, et qui auraient été adressés et mis en attente avant de lancer l'ordre de mise à l'heure. Pour mémoire, l'émission du caractère @ sur la liaison SAIL a également pour effet de désadresser tous les flotteurs.

Exemple : mise à l'heure des flotteurs 1 & 2 par le flotteur 3 :

```
#PV0001[z]  
] PROVORT-V2.7 # PV001/XY IFREMER  
] !U[z]  
] !TI[z]  
] !TIME OK? Y[SP]#PV002[z]  
] PROVORT-V2.7 # PV002/ZZ IFREMER  
] !U[z]  
] !TI[z]  
] !TIME OK? Y[SP]#PV003[z]  
] PROVORT-V2.7 # PV003/VV IFREMER  
] !U[z]  
] !TI[z]  
] !TIME OK? Y[SP]192[SP]13[SP]25[SP]00[SP]@
```

- Jusqu'à la réception du caractère @, les flotteurs 1 & 2 restent en attente de l'heure et gardent en mémoire les 4 derniers nombres reçus en les associant au jour, heure, minute et seconde.
- Vérifier la mise à l'heure effective par une lecture de l'heure (cf. ci- avant).

8. PROGRAMMATION

Ce chapitre décrit les différentes actions à effectuer pour programmer la mission du flotteur ; soient :

- l'initialisation du séquençement de la mission par la commande] !MI[*z*] ,
- la modification éventuelle des paramètres de la propulsion et du mode espion,

- l'initialisation de l'émetteur ARGOS.

8.1 PROGRAMMATION DE LA MISSION

Sous interpréteur de commandes, l'opérateur programme les caractéristiques de la mission à entreprendre à l'aide de la commande] !MI[z].

Sont repris dans ce chapitre, les différents paramètres à fournir par cette commande.

NOMBRE DE CYCLES

- * Nombre de cycles de descente - maintien en profondeur - remontée - émission Argos
- * Compris entre 1 et 255 (valeur par défaut 1)

PERIODICITE DES CYCLES

- * Périodicité Pc des cycles de descente - maintien en profondeur - remontée - émission Argos
- * Compris entre 1 et 60 (valeur par défaut 1)
- * Exprimé en jours

JOUR DE REFERENCE DES PROFILS

- * Ce paramètre indique le jour absolu de l'exécution du premier profil, par rapport à la date du calendrier interne (début du profil de remontée).
- * Compris entre 0 et 366 (valeur par défaut = 0)
- * Calcul du jour de référence (Jref) lorsque BI_PERIODE = 0

Deux éventualités à envisager :

- le flotteur est arrivé sur l'isobare d'attente avant le jour programmé ; le flotteur attend ce jour Jp pour débiter le profil,
- le flotteur arrive sur l'isobare d'attente après le jour spécifié ; le premier profil débute au jour Jp tel que :

$$Jp = N * Pc + Jref$$

avec N entier,

Pc période de profil (Cf. ci-avant).

- * Calcul du jour de référence (Jref) lorsque BI_PERIODE = 1 selon le jour de 1ère remontée :
La méthode de calcul de Jref prend en compte la période de base: J 1ère remontée = Jref + N * période.

Contrainte liée à la validation du paramètre "BI PERIODE = 1"

- La période fictive précédent la 1ère remontée fait n jours (c'est la valeur programmée dans la mission).
- L'alternance démarre à la 2ème remontée. La durée séparant donc la 1ère remontée de la 2ème est n+1 jour, celle séparant la 2ème de la 3ème est n jours, et ainsi de suite.

Exemple :

Dans le cas d'une période de base de 10 jours et de débuts de remontées voulus le mercredi et le dimanche, il faut impérativement programmer la première remontée un mercredi, ainsi la remontée suivante se fera 10+1 jours plus tard, soit un dimanche.

Rem : La mise à l'eau des flotteurs doit se faire à une date éloignée de moins de la période de base programmée (soit 10 jours max. dans notre cas) de la date de la 1ère remontée.

Ex : Si 1ère remontée le J103, alors la mise à l'eau doit être effectuée après le J93.

- Si 1ère remontée le mercredi 12/04 (J103) :

$$\text{Jref} = 103 - \text{Int} (103/10) * 10 \rightarrow \text{Jref} = 3$$

- Si 1ère remontée le mercredi 19/04 (J110) :

$$\text{Jref} = 110 - \text{Int} (110/10) * 10 \rightarrow \text{Jref} = 0$$

Une méthode simple est de programmer Jref au jour de la 1ère remontée. Ainsi la 2ème remontée se fera le jour $\text{Jref} + n + 1$

HEURE DE REMONTEE

- * Ce paramètre indique l'heure de début de profil de remontée.
- * Compris entre 0 et 23 (valeur par défaut = 0)

DELAI AVANT MISSION

- * Temporisation activée entre le début effectif de la mission (déconnexion SAIL) et le début de la phase de descente du premier cycle.
- * Permet de prendre en compte le temps matériel de la mise à l'eau du flotteur.
- * Exprimé en minutes, entre 0 et 99 (valeur par défaut = 0).

PERIODE ACQUISITION EN PROFIL DE DESCENTE

- * périodicité d'acquisition des doublets PT en phase de descente.
- * Exprimée en secondes, entre 0 et 120 (valeur par défaut 10).
- * si égale à 0, pas d'acquisition effectuée.

PERIODE ACQUISITION EN DERIVE

- * périodicité d'acquisition des doublets PT en phase de dérive.
- * Exprimée en heures, entre 0 et 45 (valeur par défaut 12).
- * si égale à 0, pas d'acquisition effectuée..

PERIODE ACQUISITION REMONTEE

- * périodicité d'acquisition des doublets PT en phase de remontée.

- * Exprimée en secondes, entre 0 et 120 (valeur usuelle : 10).
- * si égale à 0, pas d'acquisition effectuée.

PROFONDEUR DERIVE

- * Pression de consigne en décibars.
- * Compris entre 0 et 2000 dbars.
- * N.B. : si la valeur programmée est nulle, l'indication de test CPU sera déclarée "FAIL" lors de l'exécution de la commande !C. La valeur opérationnelle est choisie dans l'intervalle [400 , 2000] dbar. (valeur par défaut 400).

PROFONDEUR PROFIL

- * Pression de début de profil à la remontée, en décibars.
- * Compris entre 200 et 2000 dbars. (valeur par défaut 2000).

MODE ECHOUAGE

- * si égale à 0 : la pression de consigne est diminuée de la valeur du paramètre N° 26 DECAL
- * si égale à 1 : le flotteur reste posé sur le fond. Valeur par défaut 0

8.2. LANCEMENT DU MODE ESPION

Le mode espion est un mode d'enregistrement optionnel qui s'exécute en parallèle au mode opérationnel (Cf. paragraphe 12.18). L'exécution de ce mode est lancée par la commande : **!SP**.

Lorsqu'il est activé, les temps d'action de chaque organe hydraulique, temps qui sont cumulés sur la période dénommée ("DELTA-SPY"), sont mémorisés. Ceci permet de connaître et d'interpréter ultérieurement le comportement hydrodynamique du flotteur à des fins de maintenance ou de contrôle. Les données acquises demeurent en mémoire jusqu'à relecture après récupération de l'engin.

Les informations prélevées sont stockées jusqu'à la fin de la mission ou jusqu'à la saturation de la mémoire allouée au mode espion (720 échantillons disponibles au maximum).

La période "DELTA-SPY" est interprétée en minutes pour les phases autres que la dérive en immersion (où elle est interprétée en heures).

Le mode espion est inactif par défaut.

8.3. MODIFICATION DES PARAMETRES

Une commande particulière permet la modification des paramètres de configuration. **La modification de ces paramètres essentiels est réservée aux experts.** L'opérateur doit être conscient que **des modifications inconsidérées peuvent conduire à la perte du flotteur.**

Syntaxe de la commande :

!U[*z*]

] !PA[]

• **VALÆ : MAX-TIME**

Exprime la mise en œuvre d'un time out provoquant la remontée du flotteur au bout de MAX TIME minutes après le lancement effectif de la mission.

- Exprimé en minutes,
- Non pris en compte si égal 65535 (valeur par défaut),
- Valeur nominale : 65535,
- Valeur comprise entre 1 et 65534.

• **VAL1 : DELTA-SPY**

- Période d'échantillonnage des mesures du mode espion,
- Exprimée en minutes en phase profil et en heure en phase dérive,
- Valeur nominale : 2,
- Valeur comprise entre 1 et 65535.

• **VAL2 : inutilisé**

• **VAL3 : HFL-ACT**

- Durée d'ouverture maximale de l'électrovanne en surface.
- Exprimée en décisecondes,
- Valeur comprise entre 1 et 32767,
- Valeur nominale : 600.

• **VAL4 : LFL-ACT**

- Durée d'ouverture maximale de l'électrovanne en plongée et en repositionnement,
- Exprimée en décisecondes,
- Valeur comprise entre 1 et 32767,
- Valeur nominale : 30.

• **VAL5 : TPU-ACT**

- Durée d'action maximale de la pompe en repositionnement,
- Exprimée en décisecondes,
- Valeur comprise entre 1 et 32767,
- Valeur nominale : 100.

• **VAL6 : TLF-MIN**

- Durée d'ouverture initiale de l'électrovanne en plongée et repositionnement.
- Exprimée en décisecondes,
- Valeur comprise entre 1 et 32767,
- Valeur nominale : 4.

• **VAL7 : BI_PERIODE**

- Permet la programmation alternée de Jp et de Jp + 1 de manière à obtenir une période moyenne de Jp jours et demi. Le calcul de Jref reste le même car les N premières périodes précédant la mise à l'eau valent Jp. Le premier cycle entamé vaut Jp.
- Est validée si BI_PERIODE est à 1.

• **VAL8 : inutilisé**

• **VAL9 : RISE-PUMP-ACT**

- Durée d'action de la pompe en remontée entre 2000 dbars et 30 dbars,
- Exprimée en décisecondes,
- Valeur comprise entre 1 et 32767,
- Valeur nominale : 100.

• **VAL10 : SURF-RISE -PUMP-ACT**

- Durée d'action de la pompe en surface entre 30 dbars et la surface,
- Exprimée en décisecondes,
- Valeur comprise entre 1 et 32 767,
- Valeur nominale : 600.

Note : VAL10 correspond au temps pendant lequel le dispositif de détection du réservoir vide est scruté. Il est précédé par une période de pompage minimale fixe quelle que soit l'indication du système de détection. Si ce système de détection indique que le réservoir est vide avant la fin du temps VAL10 alloué, l'action de la pompe est immédiatement stoppée. L'action de pompe est également stoppée à l'issue de cette temporisation quelle que soit l'indication retournée par ledit système de détection.

• **VAL11 : RISE-PUMP WAIT**

- Périodicité de scrutation de la pression pour action éventuelle,
- Exprimée en minute
- Valeur comprise entre 0 et 65535
- Valeur nominale : 2

• **VAL12 : DIVE-HFL-WAIT**

- Périodicité de mesure de pression en phase de descente entre 0 dbar et GAP,
- Exprimée en minutes,
- Valeur comprise entre 0 et 65535,
- Valeur nominale : 1.

• **VAL13 : DIVE-LFL-WAIT**

- Périodicité de mesure de pression en phase de descente, au-delà de GAP,
- Exprimée en minutes,
- Valeur comprise entre 0 et 65535,
- Valeur nominale : 5.

• **VAL14 : DELTA**

- Ecart admissible autour de la pression de consigne lors de l'action de repositionnement en fin de plongée,
- Exprimée en décibars,
- Valeur comprise entre 10 et 500,
- Valeur nominale : 30

• **VAL15 : ENDIVEDELAY**

- Périodicité de mesure de pression avant stabilisation à la pression de consigne +/- DELTA lors de la descente ou lors d'action de repositionnement.
- Exprimée en minutes,
- Valeur comprise entre 0 et 65535,
- Valeur nominale : 2.

• **VAL16 : inutilisé**

• **VAL17 : MAX-DEPTH**

- Pression de remontée d'urgence,
- Exprimée en décibars,
- Valeur maximale : 2100,
- Valeur nominale : 2100.

• **VAL18 : FIRST-GAP**

- Seuil de pression pour démarrage de l'action proportionnelle de l'électrovanne.
- Exprimé en décibars,
- Valeur minimale : 1,
- Valeur maximale : GAP,
- Valeur nominale : 4.

• **VAL19 : GAP**

- Seuil de pression pour commuter l'action de l'électrovanne du mode surface au mode plongée.
- Exprimé en décibars,
- Valeur minimale : FIRST-GAP,
- Valeur nominale : 8.

• **VAL20 : inutilisé**

• **VAL21 : SCRUTATION-PER**

- Périodicité de mesure de la pression instantanée pour le repositionnement pendant la dérive.
- Exprimée en minutes.
- Valeur comprise entre 1 et 65535.
- Valeur nominale : 30.

• **VAL22 : SCRUTATION-PER-WARNING**

- Périodicité de scrutation de la pression instantanée pour la remontée d'urgence.
- Exprimée en minutes,
- Valeur comprise entre 1 et 65535,
- Valeur nominale : 30.

• **VAL23 : NUMBER-OVER-TOLERANCE**

- Nombre de détections de pression hors tolérances avant repositionnement
- Valeur minimale : 1
- Valeur nominale : 2

• **VAL24 : MAXHFLCOUNT**

- Nombre d'actions max. de l'électrovanne en surface (pour décision échouage en surface)
- Valeur comprise entre 1 et 65535,
- Valeur nominale : 300.

• **VAL25 : SEUILECHOUAGE**

- Seuil de pression pour la gestion des modes d'échouage.
- Exprimée en dbar,

- Valeur comprise entre 1 et 500,
- Valeur nominale : 200.

• **VAL26 : DECAL**

- Valeur de diminution de la pression de consigne en cas d'échouage (action de type 0). La nouvelle profondeur de consigne sera la pression lors de l'échouage moins DECAL.
- Exprimée en dbar
- Valeur comprise entre 1 et 500,
- Valeur nominale : 50.

• **VAL27 : GDELTA**

- Tolérance de pression sur la position du flotteur au delà duquel le repositionnement est effectué lors de la dérive.
- Exprimée en dbar
- Valeur comprise entre 1 et 500,
- Valeur nominale : 100.

• **VAL28 : DELAI**

- Temps alloué pour atteindre la profondeur de début de profil à partir de la pression de dérive.
- Exprimée en heure
- Valeur comprise entre 1 et 23,
- Valeur nominale : 12.

• **VAL29 : EP**

- A la descente, écart de pression pour la décimation (algorithme de réduction des données à transmettre)
- Exprimée en cbar
- Valeur comprise entre 1 et 500,
- Valeur nominale : 10.

• **VAL30 : PRSEP**

- A la descente, niveau de pression de séparation des zones Surface et fond pour la décimation (algorithme de réduction des données à transmettre)
- Exprimée en cbar
- Valeur comprise entre 1 et 65535,
- Valeur nominale : 5000.

VAL 31 : NTSMAX

- A la descente, nombre maximum de points de température en surface (algorithme de réduction des données à transmettre)
- Valeur comprise entre 1 et 65535,
- Valeur nominale : 25.

• **VAL32 : ETSMAX**

- A la descente, erreur maximale admissible sur la température en zone surface (algorithme de réduction des données à transmettre)

- Exprimée en m°C
- Valeur comprise entre 1 et 1000,
- Valeur nominale : 10.

• **VAL33 : PTSINC**

- A la descente, incrément sur l'erreur température en zone surface (algorithme de réduction des données à transmettre)
- Exprimée en m°C
- Valeur comprise entre 1 et 5000,
- Valeur nominale : 10.

• **VAL34 : NTFMAX**

- A la descente, nombre maximum de points de température en profil profond (algorithme de réduction des données à transmettre)
- Valeur comprise entre 1 et 65535,
- Valeur nominale : 10.

• **VAL35 : ETFMAX**

- A la descente, erreur maximale admissible sur la température en zone profil profond (algorithme de réduction des données à transmettre)
- Exprimée en m°C
- Valeur comprise entre 1 et 1000,
- Valeur nominale : 10.

• **VAL36 : PTFINC**

- A la descente, incrément sur l'erreur température en zone profil profond (algorithme de réduction des données à transmettre)
- Exprimée en m°C
- Valeur comprise entre 1 et 5000,
- Valeur nominale : 10.

• **VAL37 : EPPR**

- Ecart de pression pour la décimation lors du profil de remontée (algorithme de réduction des données à transmettre)
- Exprimée en cbar
- Valeur comprise entre 1 et 500,
- Valeur nominale : 10.

• **VAL38 : PRSEPPR**

- Niveau de pression de séparation des zones Surface et fond pour la décimation lors du profil de remontée (algorithme de réduction des données à transmettre)
- Exprimée en cbar
- Valeur comprise entre 1 et 65535,
- Valeur nominale : 4000.

VAL 39 : NTSMAXPR

- Nombre maximum de points de température en surface lors du profil de remontée (algorithme de réduction des données à transmettre)
- Valeur comprise entre 1 et 65535,
- Valeur nominale : 30.

• **VAL40 : ETSMAXPR**

- Erreur maximale admissible sur la température en zone surface lors du profil de remontée (algorithme de réduction des données à transmettre)
- Exprimée en m°C
- Valeur comprise entre 1 et 1000,
- Valeur nominale : 10.

• **VAL41 : PTSINCPR**

- Incrément sur l'erreur température en zone surface lors du profil de remontée (algorithme de réduction des données à transmettre)
- Exprimée en m°C
- Valeur comprise entre 1 et 5000,
- Valeur nominale : 10.

• **VAL42 : NTFMAXPR**

- Nombre maximum de points de température en profil profond lors du profil de remontée (algorithme de réduction des données à transmettre)
- Valeur comprise entre 1 et 65535,
- Valeur nominale : 70.

• **VAL43 : ETFMAXPR**

- Erreur maximale admissible sur la température en zone profil profond lors du profil de remontée (algorithme de réduction des données à transmettre)
- Exprimée en m°C
- Valeur comprise entre 1 et 1000,
- Valeur nominale : 20.

• **VAL44 : PTFINCPR**

- Incrément sur l'erreur température en zone profil profond lors du profil de remontée (algorithme de réduction des données à transmettre)
- Exprimée en m°C
- Valeur comprise entre 1 et 5000,
- Valeur nominale : 10.

8.4. PROGRAMMATION ARGOS

PROVOR permet le paramétrage complet de la "stratégie" d'émission ARGOS. L'utilisateur averti sait optimiser l'énergie et le temps dépensés en surface, compte tenu de la latitude d'évolution du flotteur, et de la probabilité de réception des messages qu'il juge acceptable vis à vis de l'expérience.

Ce paramétrage est entré à la console à l'aide de la commande :

] !U [z]	Déverrouillage
] !PT [z]	Accès à la programmation des paramètres ARGOS

PERIODE : 40 s ok? Y[.]	Période d'émission du flotteur
REPETITION : 25 ok? Y[.]	Taux de répétition des messages
DUREE MIN : 1 h ok? Y[.]	Durée minimale de la transmission ARGOS
NBRE PTT : 1 ok? Y[.]	Nombre de numéros PTT affectés au flotteur
ADR 0 : 0 0 0 0 0 ok? Y[.]	Numéro de PTT exprimé en Hexadécimal

- La période d'émission des messages sur chaque numéro de plate-forme est modifiable (bien que l'opérateur doive impérativement se conformer à la période attribuée par CLS-ARGOS)
- Si la période proposée est correcte, répondre par "Y[.]", sinon par "N[.]" suivi de la période correcte. Reconfirmer par "Y[.]" avant de passer à la suite ou de sortir

NB : si un flotteur a une période d'émission de 120 s et dispose de 4 numéros de plate-forme, il va émettre toutes les 30 s en rotation sur chaque numéro.

- la valeur du taux de répétition des messages est proposée ensuite. Si celle-ci convient, frapper "Y[.]", sinon frapper "N[.]" suivi de la valeur souhaitée. Reconfirmer par "Y[.]".
- Il est ensuite possible d'imposer une durée minimale des émissions Argos afin de garantir une bonne probabilité de réception des messages.
- à la question "NBRE PTT : X" répondre par "Y[.]" si le nombre proposé de numéros de balises est celui désiré ; sinon par "N[.]" suivi du nombre voulu. Reconfirmer par "Y[.]" puis
- lorsque les adresses proposées sont correctes, répondre par "Y[.]", sinon par "N[.]" suivi de l'adresse PTT en hexadécimal. Reconfirmer par "Y[.]" avant de passer à l'adresse suivante ou de sortir.

Il est ensuite possible de contrôler les valeurs programmées en frappant la commande :

] ?PT[.] Lecture des paramètres ARGOS

PERIODE : 40 s
REPETITION : 25
DUREE MIN : 01 h
ADR 0 : 0 0 0 0 0

Remarque : ces valeurs sont les valeurs par défaut.

9. LANCEMENT DE LA MISSION ET MISE A L'EAU

9.1. LANCEMENT DE LA MISSION

Le lancement de l'exécution du mode mission s'effectue par l'envoi de la commande verrouillée :

] !U[.]

] !G[.]

- déconnecter ensuite la liaison SAIL ; s'assurer alors du maintien du joint torique dans son logement, au fond de l'embase, et de l'absence d'humidité dans le connecteur (sécher dans le cas contraire). Mettre en place le bouchon sur le connecteur SAIL, puis le capuchon de protection sur le câble de liaison.

- la commande provoque le départ effectif en mode mission, qui est confirmé par 10 claquements successifs de l'électrovanne.

9.2. MONTAGE DE LA COLLERETTE

Effectuer le montage de la collerette anti-pilonnement :

- sortir la collerette de son conditionnement,
- retirer le film protecteur des adhésifs (prendre garde à ne pas créer de collage intempestif),
- glisser la collerette dans la gorge située sur la tape supérieure,
- presser les adhésifs une fois en place,
- terminer par la pose des rivets plastiques.

9.3. MISE A L'EAU

Il est vivement conseillé d'effectuer la mise à l'eau à l'aide d'un dispositif approprié, afin de prémunir le flotteur contre les chocs de manutention.

10. RECUPERATION DES DONNEES

En fin de mission, les données du mode espion (si celui-ci a été validé) et les données du dernier cycle effectué (température, pression) sont conservées en mémoire. En cas de récupération d'un flotteur après une campagne à la mer, ces données sont relues de la façon suivante :

• Procédure de récupération des données

A la sortie de l'eau, rincer le flotteur, bien assécher le connecteur externe (aucune goutte d'eau ne doit pénétrer à l'intérieur lors de l'extraction du bouchon).

Déposer le bouchon et connecter le câble SAIL.

Effectuer un RESET du flotteur suivant la procédure (Cf. paragraphe 6).

Adresser le flotteur grâce au P.C. configuré en mode capture de fichier (grâce au mode TERMINAL émulé sous "Windows" par exemple).

• Récupération des données

] ?SP[*z*] Le flotteur fournit toutes les données espion mémorisées durant la mission.

] ?DA[*z*] Le flotteur indique le nombre de doublets mémorisés au cours du dernier cycle, puis affiche les doublets.

] ?TI[*z*] Lecture de l'heure pour vérification horloge.

• Structure du fichier

Cf. ?DA[*z*].

11. EMISSION DES MESSAGES ARGOS

La phase dite d'émission des messages ARGOS inclut en premier lieu le traitement de réduction des données à transmettre (selon la méthode dite des cordes), la mise en forme des messages en respectant les caractéristiques du système ARGOS, et enfin l'émission. Cette phase démarre dès que la phase de profil est terminée

Le traitement de réduction des données à transmettre consiste à conserver les P points significatifs sur le profil T,P. P est programmable entre 10 et 200. Des doublets complets T,P sont conservés.

La mise en forme des données tient compte des caractéristiques du système ARGOS et des contraintes du logiciel de traitement.

Pour un cycle donné, la transmission des mesures peut nécessiter la formation et la transmission de plusieurs messages du même type.

Afin de répondre aux exigences de CLS-ARGOS et d'assurer un taux de réception satisfaisant vis-à-vis des conditions aléatoires de la transmission (passage de satellite, conditions météorologiques, désynchronisation par rapport à d'autres balises émettrices sur la même zone), un algorithme d'émission spécifique est mis en œuvre. Il se caractérise principalement par :

- la **Période** d'émission des messages, programmable par l'utilisateur (de 40 s à plus de 200 s) ; la **période** est attribuée par CLS-ARGOS,
- la **Gigue** qui introduit une wobulation de +/-10% sur la période d'émission. Cette gigue répond à une exigence spécifiée par CLS-ARGOS,
- afin d'améliorer la probabilité de réception, les données sont répétées τ fois, taux de répétition calculé selon le nombre de messages à transmettre N, le période d'émission P_e et la durée minimale d'émission **DUREE MIN** programmé à l'aide de la commande **!PT** :
- pour améliorer la probabilité de réception, les messages sont émis dans un ordre pseudoaléatoire.
- de plus, afin de garantir la réception d'un profil continu, les messages ne contiennent plus les doublets (échantillons P, T) à suivre mais uniquement un sur deux. Cet entrelacement des données répartit les points d'un même profil dans deux messages. Ceci permet de reconstituer le profil (avec une précision peu dégradée dans la tranche d'eau correspondante) lorsqu'un message est perdu.

Exemple :

Message N : (pair) { doublet 1 ; doublet 3 ; doublet 5 ; doublet 7 ; doublet 9 ; doublet 11, doublet 21 }

Message N+1 (impair) : {doublet 2 ; doublet 4 ; doublet 6 ; doublet 8....doublet 22}.

Des doublets de rang impair et pair peuvent cohabiter dans un même message (fin de la série paire, début de la série impaire).

Remarque : la pression du premier doublet de rang impair est codée en absolu.

- Les messages techniques sont émis avec une redondance de 1.5 et sont émis pseudoaléatoirement parmi les autres messages.
- La programmation de l'adresse ou numéro de PTT-ARGOS est effectuée par l'utilisateur. Il est possible d'affecter plusieurs adresses (1 à 4) à un flotteur particulier. Dans ce cas l'adresse ARGOS change à chaque message émis, l'algorithme d'émission restant inchangé par ailleurs.

11.1. FORMAT DES MESSAGES

Le format des messages est conforme aux spécifications de CLS - ARGOS :

- émission de la porteuse pure à 401,65 MHz pendant 160 ms (période T1 des spécifications ARGOS),
- émission de la porteuse modulée (période T2 des spécifications ARGOS). Cette émission est formée :
 - du préambule de 15 bits au niveau logique 1,
 - des 8 bits de la synchro de trame (00010111),
 - du bit d'initialisation (= 1),
 - du nombre N (4bits) de mots de 32 bits émis dans la trame ; dans le cas du PROVOR, les messages ont une longueur fixe de 256 bits (Cf. ci-après), donc $N = 1111$,
 - de l'identification du PTT (numéro de balise ou adresse ARGOS) sous 20 bits,
 - de la trame des données, formée de 8 mots de 32 bits, soit 256 bits émis, dont le contenu est décrit ci-après.

CONTENU DE LA TRAME DES MESSAGES ARGOS

Différents types de messages ARGOS sont générés selon les contenu informations transmises :

- type 0 : message technique flotteur
- type 1 : message données T,P profil en descente
- type 2 : message données T,P dérive en immersion
- type 3 : message données T,P profil en remontée
- type 4 : message données C,T,P profil en descente]
- type 5 : message données C,T,P dérive en immersion } concerne les PROVOR
C.T.P.
- type 6 : message données C,T,P profil en remontée]

Le type est indiqué dans le message par le champ formé des 4 bits : bits 1 à 4

CRC 16 bits

Le type de CRC utilisé est le CRC-CCITT dont le polynôme est $X^{16} + X^{12} + X^5 + 1$. Le "ou" exclusif du résultat est testé.

Le calcul du CRC est effectué sur les 256 bits du message, les 16 bits (5 à 20) réservés au CRC étant forcés à 0.

Remarque : La génération des messages ARGOS se fait en parcourant les doublets retenus dans l'ordre croissant du rang.

11.2. MESSAGE T,P PROFIL EN DESCENTE

Donnée (Data)	Format	Bits Nb
type message (type = 0001)	4 bits	1 à 4
CRC	16 bits	5 à 20
date 1 ^{er} PT	9 bits	21 à 29
pression 1 ^{er} échantillon :	11 bits	30 à 40
température 1 ^{er} échantillon	12 bits	41 à 52
échantillons P,T	204 bits	53 à 256

Nota :

1. Seul le premier échantillon 'Pression - Température' est daté (LSB = 1 mn) par rapport au début de profil ; les échantillons suivants correspondent à 1 point sur 2 du profil à coder.
2. Les échantillons PT à partir du bit 53 sont codés comme suit :
 - bit format P=0 > codage absolu, P=1 > codage relatif
 - codage de la pression sur 5 ou 11 bits
 - bit format T=0 > codage absolu, T=1 > codage relatif
 - codage de la température sur 6 ou 12 bits
3. Codage de la pression :
 - si la valeur absolue de la différence entre P_n et $P_n - 1$ est comprise dans l'intervalle $[0,31 \text{ dBar}]$, on code $|P_n - P_n - 1|$ sur 5 bits.
 - l'échantillon est codé en absolu sur 11 bits dans le cas contraire.
 - Le codage de la pression est limité à la valeur max. de 2047 dbars.
4. Codage de la température :
 - si la différence entre l'échantillon de température courant et l'échantillon de température précédent est comprise dans l'intervalle $[-32 (0,01^\circ\text{C}), +31 (0,01^\circ\text{C})]$, le codage de la différence est effectué sur 6 bits en complément à deux,
 - l'échantillon est codé en absolu sur 12 bits dans le cas contraire.

Le codage de la température est réalisé avec un offset de -5°C . cette valeur est limitée à 4095 ce qui ce traduit par une plage de codage de la température allant de -5°C à $+ 35.95^\circ\text{C}$.

11.3. MESSAGE T,P DERIVE EN IMMERSION

Donnée	(Data)	Format	Bits Nb
type message (type = 0010)	:	4 bits	1 à 4
CRC		16 bits	5 à 20
numéro du jour 1 ^{er} PT		6 bits	21 à 26
heure 1 ^{er} PT (heure dans le jour)		5 bits	27 à 31
pression 1 ^{er} échantillon :		11 bits	32 à 42
température 1 ^{er} échantillon		12 bits	43 à 54
échantillons P,T		202 bits	55 à 256

Nota :

- 1- Seul le premier échantillon PTC est daté (LSB = 1 mn). Le numéro de jour est référencé au jour de début de descente du 1^{er} cycle (qui vaut 0), l'heure étant celle de la 1^{ere} mesure. Les échantillons se succèdent ensuite alternativement (n°1, 3, 5 ...)
1. Les échantillons PT à partir du bit 55 sont codés comme suit :
 - bit format P=0 > codage absolu, P=1 > codage relatif
 - codage de la pression sur 5 ou 11 bits
 - bit format T=0 > codage absolu, T=1 > codage relatif
 - codage de la température sur 6 ou 12 bits
2. Codage de la pression :
 - Si la valeur absolue de la différence entre P_n et P_{n - 1} est comprise dans l'intervalle [+15, -16 dBar], on code $|P_n - P_{n-1}|$ sur 5 bits en complément à deux.
 - l'échantillon est codé en absolu sur 11 bits dans le cas contraire.
 - Le codage de la pression est limité à la valeur max de 2047 dbars.
3. Codage de la température :
 - si la différence entre l'échantillon de température courant et l'échantillon de température précédent est comprise dans l'intervalle [-32 (0,01°C), +31 (0,01°C)], le codage de la différence est effectué sur 6 bits en complément à deux,
 - l'échantillon est codé en absolu sur 12 bits dans le cas contraire.

Le codage de la température est réalisé avec un offset de -5°C . cette valeur est limité à 4095 ce qui se traduit par une plage de codage de la pression allant de -5°C à + 35.95°C.

11.4. MESSAGE T,P PROFIL EN REMONTEE

Donnée	(Data)	Format	Bits Nb
type message (type = 0011)	:	4 bits	1 à 4
CRC		16 bits	5 à 20
date 1 ^{er} PT		9 bits	21 à 29
pression 1 ^{er} échantillon :		11 bits	30à 40
température 1 ^{er} échantillon		12 bits	41 à 52
échantillons P,T		204 bits	53 à 256

Nota :

1. Seul le premier échantillon 'Pression – Température' est datée (LSB = 1 mn) par rapport au début de profil ; les échantillons suivants correspondent à 1 point sur 2 du profil à coder .
2. Les échantillons PT à partir du bit 55 sont codés comme suit :
 - bit format P=0 > codage absolu, P=1 > codage relatif
 - codage de la pression sur 5 ou 11 bits
 - bit format T=0 > codage absolu, T=1 > codage relatif
 - codage de la température sur 6 ou 12 bits
3. Codage de la pression :
 - si la valeur absolue de la différence entre P_n et P_{n-1} est comprise dans l'intervalle $[0,31 \text{ dBar}]$, on code $|P_n - P_{n-1}|$ sur 5 bits.
 - l'échantillon est codé en absolu sur 11 bits dans le cas contraire.
 - Le codage de la pression est limité à la valeur max. de 2047 dbars.
4. Codage de la température :
 - si la différence entre l'échantillon de température courant et l'échantillon de température précédent est comprise dans l'intervalle $[-32 (0,01^\circ\text{C}), +31 (0,01^\circ\text{C})]$, le codage de la différence est effectué sur 6 bits en complément à deux.
 - l'échantillon est codé sur 12 bits dans le cas contraire.
 - Le codage de la température est réalisé avec un offset de -5°C . cette valeur est limité à 4095 ce qui ce traduit par une page de codage de la pression allant de -5°C à $+ 35.95^\circ\text{C}$.

11.5. MESSAGE TECHNIQUE : TYPE 0

Donnée (Data)	Format Bits Nb	
type message 0000	4 bits	<i>1 à 4</i>
CRC	16 bits	<i>5 à 20</i>
heure début de plongée	8 bits	<i>21 à 28</i>
nombre d'actions EV en surface	7 bits	<i>29 à 35</i>
heure de première stabilisation	8 bits	<i>36 à 43</i>
pression de première stabilisation	8 bits	<i>44 à 51</i>
nombre d'actions EV pdt descente	4 bits	<i>52 à 55</i>
nbre d'actions de pompe en descente	4 bits	<i>56 à 59</i>
heure de fin de descente	8 bits	<i>60 à 67</i>
nombre de repositionnements	4 bits	<i>68 à 71</i>
heure de fin de remontée à la surface	8 bits	<i>72 à 79</i>
nbre d'actions de pompe en remontée	5 bits	<i>81 à 84</i>
nbre d'actions de pompe en surface	5 bits	<i>85 à 89</i>
Nbre de messages descente	5 bits	<i>90 à 94</i>
Nbre de messages dérive	5 bits	<i>95 à 99</i>
Nbre de messages montée	5 bits	<i>100 à 104</i>
PRSEP réel profil descente	11 bits	<i>105 à 115</i>
NTS descente	6 bits	<i>116 à 121</i>
ETS descente	5 bits	<i>122 à 126</i>
NTF descente	8 bits	<i>127 à 134</i>
ETF descente	5 bits	<i>135 à 139</i>
PRSEP réel profil montée	11 bits	<i>140 à 150</i>
NTS montée	6 bits	<i>151 à 156</i>
ETS montée	5 bits	<i>157 à 161</i>
NTF montée	8 bits	<i>162 à 169</i>
ETF montée	5 bits	<i>170 à 174</i>
Nombre de mesures CTD en dérive	8 bits	<i>175 à 182</i>
Heure du flotteur (hh+mm+ss)	17 bits	<i>183 à 199</i>
Offset capteur de pression	6 bits	<i>200 à 205</i>
pression interne	3 bits	<i>206 à 208</i>
température de surface	16 bits	<i>209 à 224</i>
Non affectés	32 bits	<i>225 à 256</i>

Format des Données Techniques

Informations de servitude :

- offset de pression mesurée en surface LSB = 1 dbar étendue -32 dbar à +31 dbar,
- pression interne (mesure effectuée en fin de remontée et avant le début d'émission,

Les mesures sont codées sur 3 bits par pas de 25 mbar à partir de 725 mbar :

0	≤725 mbar
1	726 mbar à 750 mbar
2	751 mbar à 775 mbar
3	776 mbar à 800 mbar
4	801 mbar à 825 mbar
5	826 mbar à 850 mbar
6	851 mbar à 875 mbar
7	> 875 mbar

- température de surface LSB = 1/1000° C

Informations relatives à la descente :

- Heure de début de plongée: exprimée en dixièmes d'heure dans le jour.
- nombre d'actions de l'électrovanne en surface jusqu'au franchissement du seuil GAP, nombre variant de 1 à 127, (modulo 128)
- heure de stabilisation du flotteur après le franchissement du seuil GAP, exprimée en dixièmes d'heure dans le jour.
- pression de stabilisation après franchissement du seuil GAP, codée sur 8 bits avec LSB= 1 bar
- nombre d'actions de l'électrovanne effectuées pour atteindre la pression de consigne après franchissement du seuil GAP, codé sur 4 bits :
- nombre d'actions de la pompe effectuées pendant la phase de descente, codé sur 4 bits :

Informations relatives à la remontée :

- heure de fin de remontée (fin d'action de la pompe en mode surface), exprimée en dixièmes d'heure dans le jour.
- durée d'action variable de la pompe pour acquérir la flottabilité en surface (après franchissement du seuil de 30 dbar), codé sur 5 bits avec LSB = 20 s (1/3 mn),

- nombre de mise en route de la pompe au cours de la première phase de remontée (de la pression de consigne au franchissement du seuil de 30dbar), codé sur 5 bits.

11.6 MESSAGE DE FIN DE VIE

Les messages de fin de vie sont émis lorsque le flotteur a fini de transmettre les données du dernier cycle de la mission et se transforme en bouée dérivante de surface. Ce mode de fonctionnement se poursuit jusqu'à la récupération éventuelle ou jusqu'à épuisement de l'énergie embarquée.

Cette émission se différencie de celle des données précédentes par une période propre (100 s). Le contenu du message de fin de vie est identique au message technique présenté ci-avant. Dans le cas d'une configuration en multi-balises ARGOS, seule la balise n° 1 est utilisée (cf. 8.4).

12. COMMANDES INTERPRETEUR

12.1. SYNTAXE GENERALE

Cette annexe répertorie l'ensemble des commandes qui constitue le mode interpréteur. Les données et les informations entrées par l'opérateur sont inscrites en gras. Les réponses retournées par le flotteur sont en police normale. Les commandes sont validées par un Retour Chariot [↵] entré par l'opérateur, Le caractère espace, noté [SP], doit être frappé lorsqu'il est mentionné. Le flotteur adressé renvoie l'invite à la commande qui est le caractère "]" .

Signification de quelques caractères spéciaux :

- # pour adresser ou désadresser
- ? pour questionner
- ! pour effectuer une commande

Note : le désadressage du flotteur est automatique 4 minutes après la dernière commande.

Commande de déverrouillage

Les commandes qui modifient les paramètres essentiels du flotteur ont un accès protégé par un verrou logiciel (afin d'éviter la modification d'une valeur par erreur). Ce verrou est inhibé en frappant la séquence suivante immédiatement avant toute commande protégée :

```
] !U[↵]
] !UNLOCK
```

Cette séquence sera répétée ci-après pour toutes les commandes concernées.

12.2. SEQUENCE D'ADRESSAGE DU FLOTTEUR

```
#PV000[↵]
] PROVORT-V2.7 # PV000/XY IFREMER
(XY est le numéro de série de la carte mesure SEASCAN
```

12.3. MODIFICATION DE L'ADRESSE FLOTTEUR

```
] !U[↵]
]UNLOCK
] !PV[↵]
]PV000 OK?N[↵]
]PVXXX[↵] OK?Y[↵]
```

12.4. MODIFICATION DE LA VITESSE DE TRANSMISSION

La vitesse de transmission (ou débit binaire) sur la liaison externe est initialement programmée à 9600 bits/s. Si nécessaire, cette vitesse de transmission peut être ajustée à 300 bits/s :

```
] #00[SP]300[↵]      ajuste la vitesse à 300 bits/s,
] #00[SP]9600[↵]     ajuste la vitesse à 9600 bits/s.
```

Cette commande est exécutée par tous les flotteurs connectés sur la liaison SAIL, qu'ils soient adressés ou non, et entraîne un désadressage systématique après exécution.

12.5 COMMANDE DE DEBUG

```
] !SH[↵]
] !SHOW MODE ON
] !SH[↵]
] !SHOW MODE OFF
```

Cette commande (commutateur) positionnée à OFF au reset, permet en position ON de générer des messages sur la liaison SAIL dans les cas suivants :

- Emission ARGOS,
- Commandes Hydrauliques,
- Gestion des Cycles et Phases en Mode Mission simulée sur plate-forme d'essais.

12.6 COMMANDES RELATIVES A LA GESTION DE L'HEURE

```
] !U[↵]
] UNLOCK
] !TI[↵]
] TIME OK? Y[SP]00[SP]14[SP]02[SP]40[SP]@
```

Cette commande désadresse le flotteur.

```
] ?TI[↵]
] ?TIME is 000d 14h 03mn 25s @
```

12.7. MISE EN ŒUVRE DU MODE TRANSPARENT

] !D[↵]
] !DIRECT MODE ON

!D[↵]
!DIRECT MODE OFF

12.8. COMMANDES GESTION EMETTEUR ARGOS

] !U[↵]	Déverrouillage
] !PT[↵]	Accès à la progr. des paramètres ARGOS
PERIODE : 100 s ok? Y[↵]	Période d'émission du flotteur
REPETITION : 001 ok? Y[↵]	Taux de répétition des messages
DUREE MIN : 00 h ok? Y[↵]	Durée minimale de la transmission ARGOS
NBRE PTT : 1 ok? Y[↵]	Nombre de numéros PTT affectés au flotteur
ADR 0 : H H H H H ok? Y[↵]	Numéro de PTT exprimé en Hexadécimal
] ?PT[↵]	Lecture des paramètres ARGOS
PERIODE : 100 s	
REPETITION : 001	
DUREE MIN : 01 h	
ADR 0 : 0 0 0 0 0	

12.9. EMISSION ARGOS

Emission des données mémorisées :

] !se[↵]
] !SEND ARGOS
Reduc descente
decimation P
reduction T surface nbr:69 err:50
reduction T fond nbr:129 err:50
reduction C surface nbr:0 err:50
reduction C fond nbr:0 err:50
marquage derive
decimation P
Reduc remontee
decimation P
reduction T surface nbr:43 err:50
reduction T fond nbr:136 err:50
reduction C surface nbr:0 err:50
reduction C fond nbr:0 err:50

Contenu du message technique :

117h 5 117h 14dbars 426 0 126h 0 145h 607 2
5000cbars 69 50md 0 50?? 129 50md 0 50??
5000cbars 43 50md 0 50?? 136 50md 0 50??
ttp der. 2
offs 0dbars int 992mbars tp 19486md

Comptage nbr triplets
379 triplets transmettre

```

calcul nbr messages
Pr trip.
N. Phase 1
12 triplets
message complet 11
crc : ce
12 triplets
-----
-----
message complet 11
crc : 68
14 triplets
message complet 13
crc : 98
14 triplets
message complet 13
crc : 67
13 triplets
message complet 12

33 messages

repeat 1
boucle 1/1
message 1
crc : 7f
07f00750aea1dc3f048fc47d3f28058128014fa56500b10500281337680e983c
ffe2ff0000007f00750aea1dc3f048fc47d3f28058128014fa56500b10500281337680e983c
transmit at 23d 12h 55mn 26s 0cs

message 2
Pr trip.
N. Phase 1
12 triplets
message complet 11
crc : ce
-----
-----

```

12.10. COMMANDES ORGANES HYDRAULIQUES

```

] !P[↵]
] !PUMP Activated for XXXX[↵]
] !PUMP Activated for XXXX decisec

] !L[↵]
] !LOW FLOW Activated for XXXX[↵]
] !LOW FLOW Activated for XXXX decisec

] ?ST[↵]
] ?STATUS

```

	PUMP	LFL	HFL
ON	0	0	1
CC	0	0	0

!ST[↵]
] !STOP Hydraulique command left time = XXXX

12.11. COMMANDES SYSTEMES

] ?LE[↵]
] ?LEVEL OF RESERVOIR : XXXX cm3

] ?V[↵]
] ?VACCUM LEVEL : XXXX mBars

] ?B[↵]
] ?BATTERY VOLTAGES :
ELECTRONIC SUPPLY : 14 000 mV
POWER SUPPLY : 14 000 mV

12.12. MODIFICATION DES PARAMETRES DU SYSTEME

**** ATTENTION **** ATTENTION **** ATTENTION **** ATTENTION ****

La modification de ces paramètres doit être faite par un expert ; la programmation de valeurs incorrectes pouvant conduire à la perte du flotteur.

] !U[↵]
] !UNLOCK
] !PA[↵]
] !PA
(MAX_TIME) OK? Y[↵]
(DELTA_SPY) OK? Y[↵]
(MINTLEVEL) OK? Y[↵]
(HFL_ACT) OK? Y[↵]
(LFL_ACT) OK? Y[↵]
(TPU_ACT) OK? Y[↵]
(TLF_MIN) OK? Y[↵]
(BI_PERIODE) OK? Y[↵]
(TPU_MIN) OK? Y[↵]
(RISE_PUMP_ACT) OK? Y[↵]
(SURF_RISE_PUMP_ACT) OK? Y[↵]
(RISE_PUMP_WAIT) OK? Y[↵]
(DIVE_HFL_WAIT) OK? Y[↵]
(DIVE_LFL_WAIT) OK? Y[↵]
(DELTA) OK? Y[↵]
(ENDIVEDELAY) OK? Y[↵]
(SINKPUMPACT) OK? Y[↵]
(MAX_DEPTH) OK? Y[↵]
(FIRST_GAP) OK? Y[↵]
(GAP) OK? Y[↵]
(ASSERT_COUNT) OK? Y[↵]
(SCRUTATION_PER) OK? Y[↵]
(SCRUTATION_PER_WARNING) OK? Y[↵]
(NUMBER_OVER_TOLERANCE) OK? Y[↵]
(MAXHFLCOUNT) OK ? Y[↵]

(SEUILECHOUAGE) OK ? Y[↵]
(DECALE) OK ? Y[↵]
(GDELTA) OK ? Y[↵]
(DELAI) OK ? Y[↵]
(EP) OK ? Y[↵]
(PRSEP) OK ? Y[↵]
(NTSMAX) OK ? Y[↵]
(ETSMAX) OK ? Y[↵]
(PTSINC) OK ? Y[↵]
(NTFMAX) OK ? Y[↵]
(ETFMAX) OK ? Y[↵]
(PTFINC) OK ? Y[↵]
(EPPR) OK ? Y[↵]
(PRSEPPR) OK ? Y[↵]
(NTSMAXPR) OK ? Y[↵]
(ETSMAXPR) OK ? Y[↵]
(PTSINCPR) OK ? Y[↵]
(NTFMAXPR) OK ? Y[↵]
(ETFMAXPR) OK ? Y[↵]
(PTFINCPR) OK ? Y[↵]

12.13. CHECK-UP DU FLOTTEUR

```
] !C[↵]
] !CHECK FLOAT :
CPU OK/FAIL
Vacuum xxx mbars : OK/FAIL
Tank level xxx cm3 : OK/FAIL
Elect voltage xxxxx mV : OK/FAIL
Power voltage xxxxx mV : OK/FAIL
ARGOS : OK/FAIL
PT board : OK/FAIL
```

12.14. MESURES DE GRANDEURS PHYSIQUES

```
] ?PR[↵]
] ?PRESSURE : XXXX dBars
] ?TE[↵]
] ?TEMPERATURE : XXXXX centi xc
```

12.15. PROGRAMMATION DE LA MISSION

Relecture de la mission

```
] ?MI[↵]
] ?MISSION :
NOMBRE DE CYCLES : 1
PERIODICITE DES CYCLES : 1 jours
JOUR DE REF. DES PROFILS : 0 jours
HEURE DE REMONTEE : 23 heures
DELAI AVANT MISSION : 0 mn
PERIODE PROFIL DESCENTE : 10 sec
PERIODE ACQ. DERIVE : 12 heures
PERIODE PROFIL REMONTEE : 10 sec
PROFONDEUR DERIVE : 400 dbars
PROFONDEUR PROFIL : 2000 dbars
MODE ECHOUAGE: 0
```

Programmation de la mission

```
] !MI[↵]
] !MISSION :
NOMBRE DE CYCLES : 001 OK? y[↵]
PERIODICITE DES CYCLES : 01 jours OK? y[↵]
JOUR DE REF. DES PROFILS : 000 jours OK? y[↵]
HEURE DE REMONTEE : 23 heures OK? y[↵]
DELAI AVANT MISSION : 00 mn OK? y[↵]
PERIODE PROFIL DESCENTE : 010 sec OK? y[↵]
PERIODE ACQ. DERIVE : 01 heures OK? y[↵]
PERIODE PROFIL REMONTEE : 010 sec OK? y[↵]
PROFONDEUR DERIVE : 400 dbars OK? y[↵]
PROFONDEUR PROFIL : 2000 dbars OK? y[↵]
MODE ECHOUAGE: 0 OK? y[↵]
```

Programmed Depth à 0 dBar inhibe les fonctions de propulsion et de repositionnement.

12.16. LANCEMENT DE LA MISSION

] !U[↵]
] !UNLOCK
] !G[↵]
] !GO ON OK DIVE AT 000 0h 20mm

12.17. RECUPERATION DES JEUX DE DONNEES MISSION

] ?DA[↵]
] ?DATAS 533 triplets

N°	Phase	Déci.	date &hour	P	T
0	1	1 1 0	11j 11h 44mn 6s	230	20648
1	1	0 0 0	11j 11h 44mn 10s	230	20728
2	1	1 1 0	11j 11h 44mn 22s	290	20384
3	1	0 0 0	11j 11h 44mn 30s	320	20809
4	1	1 1 0	11j 11h 44mn 40s	350	20772
5	1	1 1 0	11j 11h 44mn 53s	410	21364
6	1	0 0 0	11j 11h 45mn 0s	430	21353
325	2	1 1 1	11j 12h 59mn 0s	14450	23211
326	2	1 1 1	11j 13h 0mn 0s	14470	22572
327	5	1 1 0	11j 14h 0mn 31s	17980	26997
328	5	1 1 0	11j 14h 0mn 40s	17890	26136
329	5	1 1 0	11j 14h 0mn 50s	17800	26716
524	5	1 1 0	11j 14h 33mn 20s	910	25089
525	5	1 0 0	11j 14h 33mn 30s	820	24949
526	5	1 1 0	11j 14h 33mn 40s	730	24827
527	5	1 1 0	11j 14h 33mn 50s	640	25488
528	5	1 1 0	11j 14h 34mn 0s	570	24723
529	5	1 1 0	11j 14h 34mn 10s	480	25221
530	5	0 0 0	11j 14h 34mn 20s	450	25627
531	5	1 1 0	11j 14h 34mn 30s	420	24917
532	5	0 0 0	11j 14h 34mn 40s	420	24945

Interprétation des colonnes :

N° : rang de l'échantillon

Phases : phase correspondante :

1 : descente

2 : dérive

5 : remontée

Déci : indicateurs de conservation de l'échantillon après traitement : décimation

(colonne 1) : réduction de données sur la température (colonne 2).

(colonne 3) : (réservé pour PROVOR CTP)

Date et hour : Date de l'échantillon

P : pression en cBar

T : Température en m° C

12.18. MODE ESPION

Mise en service ou hors service du mode espion

```
] !SP[↵]
] !SPY MODE ON
ou
] !SP[↵]
] !SPY MODE OFF
OFF par défaut
```

Relecture des données

```
] ?SP[↵]
] ?SPY DISPLAY
xxxx xxh xxmn xxxxc3m3 xxxxLds xxxxHds xxxxPds
xxxx xxh xxmn xxxxc3m3 xxxxLds xxxxHds xxxxPds
```

Chaque ligne comporte 5 champs :

- 1 : date, heure, minutes
- 2 : état réservoir
- 3 : durée d'activation cumulée de l'électrovanne
- 4 : sans objet
- 5 : durée d'activation cumulée de la pompe

12.19. ACCES AU MODE DIRECT

```
] !D[↵]
] !DIRECT MODE ON
```

Adresses des Modules de mesure

```
#PTXY[SP][↵]
avec XY numéro de la carte ; ce numéro est indiqué lors de l'adressage du flotteur.
Le module adressé retourne l'invite qui est le caractère ":".
```

:#[↵] désadressage du module.

:H[↵] help ; retourne la liste des commandes disponibles.

Exemple :

```
] !d
] !DIRECT MODE ON
#pt02
:[sp]H
?PT(CR) TEMP POLY U
?PP(CR) PRESS POLY U
?N(CR) LAST CONV RESULT U
?T(CR) SDDDDD MDEG C
```

?P(CR) SDDDDD CBARS
?ID(CR) ID STRING U
!S(CR) SINGLE SCAN OF ALL CHANNELS U
!SX(CR) SCAN MODE (-) FOR DATA REQUEST U
!PT HHHHHH 4X.. (CR) L
!PP HHHHHH (2X3)X.. (CR) L
!ID [PTXX ...MAX 16 CHR](CR) L
!W(CR) SAVE PARAM TO EEPROM L
!U(CR) UNLOCK U

:[sp]?t
+034060
:[sp]?p
+000036
:[sp]!d
!DIRECT MODE OFF

ANNEXE 1 -

RECAPITULATIF DES COMMANDES INTERPRETEUR

Définition de la commande	Syntaxe	Cf. paragraphe
Check-up du flotteur	!C	12.13
Commutation du Mode Transparent	!D	12.19
Lancement de l'exécution du mode mission	!G	12.16
Activation de la commande d'électrovanne	!L	12.10
Programmation des caractéristiques de la mission	!MI	12.15
Modification de l'adresse	!PV	12.3
Activation de la commande de pompe	!P	12.10
Modification des paramètres	!PA	12.12
Modification des paramètres de l'émission ARGOS	!PT	12.8
Emission de messages ARGOS	!SE	12.9
Commutation du mode DEBUG (show mode)	!SH	12.5
Commutation du mode espion	!SP	12.18
Arrêt de la commande hydraulique en cours	!ST	12.10
Mise à l'heure	!TI	12.6
Déverrouillage des commandes protégées	!U	12.1
Mesure des tensions batteries	?B	12.11
Affichage des données de mission	?DA	12.17
Affichage des caractéristiques de la mission	?MI	12.15
Mesure de la pression hydrostatique	?PR	12.14
Affichage des paramètres de l'émission ARGOS	?PT	12.8
Affichage des données enregistrées en mode espion	?SP	12.18
Demande de statut des commandes hydrauliques	?ST	12.10
Mesure de la température extérieure	?TE	12.14
Demande de l'heure courante	?TI	12.6
Mesure de la pression interne	?V	12.11
Mesure du niveau du réservoir	?LE	12.11
Modification de la vitesse de transmission		12.4
Reset du flotteur	-	6
Commutation ON/OFF du flotteur	-	6

ANNEXE 2 -

FEUILLE DE PROGRAMMATION DES PARAMETRES

MISSION

	Valeur par défaut	Programmation
Nombre de cycles	1	
Périodicité	1 jour	
Jour de référence	Jour 0	
Heure de remontée	0h	
délai	0 mn	
Periode acq descente	10s	
Période acq dérive	12h	
Période acq remontée	10s	
Profondeur dérive	400dBar	
Profondeur profil	2000dBar	
mode échouage	0	

ARGOS

Période	40s	
Répétitions	25	
Durée min	1	
Nombre PTT	1	
Adresses PROVOR CT-F	00000	

Autres programmations:

- Mise à l'heure horloge
- "Show mode" à OFF
- "SPY mode" à ON

PARAMETRES TECHNIQUES

0	max_tm; /* time (mn) dive max */	65535	
1	dt_spy; /* spy memo delta time */	2	
2	mintlevel; /* min tank level */ (inutilisé)	300	
3	hflact; /* dsec hfl act max */	600	
4	lflact; /* dsec lfl act max */	30	
5	tpuact; /* dsec pump act max */	100	
6	tlfmin; /* dsec lfl act min */	4	
7	bi_periode /* programmation alternée Jp et Jp + 1 si = 1 */	0	
8	tpumin; /* dsec pump act min */ (inutilisé)	30	
9	risepumpact; /* dsec */	100	
10	surfrisepumpact; /* dsec */	600	
11	risepumpwait; /* mn */	2	
12	divehflwait; /* mn */	1	
13	divelflwait; /* mn */	5	
14	delta; /* consigne de repositionnement en dBars */	30	
15	endivedelay; /* mn */	2	
16	sinkpumpact; /* dsec */ (inutilisé)	30	
17	maxdepth; /* dBars */	2100	
18	first_gap;	4	
19	gap; /* begin 2nd phase */	8	
20	assercount; /* mn time sampling */ (inutilisé)	2	
21	scrutationper; /* mn */	30	
22	scrutationperwarning; /* mn */	30	
23	numberovertolerance; /* mn time over tol */	2	
24	maxhflcount; /* nombre d'actions max pour quitter phase 'a' descente */	300	
25	seuilechouage; /* pression min pour decalage */ (dBar)	200	
26	decal; /* décalage pression de consigne si échouage */	50	
27	gdelta; /* ecart pour repositionnement */ (dBar)	100	
28 (h)	delai; /* temps imparti au flotteur pour atteindre la prof. profil */	12	
29	ep; /* écart de pression pour décimation */	10	
30	prsep; /* seuil de pression fond / surface */ (cBar)	5000	

31	ntsmax; /* nombre de points max profil température zone surface */	25	
32	etsmax; /* erreur température acceptée en zone surface */ (mdegC)	10	
33	ptsinc; /* incrément etsmax si ntsmax atteint */ (mdegC)	10	
34	ntfmax; /* nombre de points max température zone profonde */	10	
35	etfmax; /* erreur température acceptée en zone fond */ (mdegC)	10	
36	ptfinc; /* incrément etfmax si etfmax atteint */ (mdegC)	10	
37	eppr; /* écart de pression pour décimation */	10	
38	prseppr; /* seuil de pression fond / surface */ (cBar)	4000	
39	ntsmaxpr; /* nombre de points max profil température zone surface */	30	
40	etsmaxpr; /* erreur température acceptée en zone surface */ (mdegC)	10	
41	ptsincpr; /* incrément etsmax si ntsmax atteint */ (mdegC)	10	
42	ntfmaxpr; /* nombre de points max température zone profonde */	70	
43	etfmaxpr; /* erreur température acceptée en zone fond */ (mdegC)	20	
44	ptfincpr; /* incrément etfmax si etfmax atteint */ (mdegC)	10	

GLOSSAIRE

ARGOS	Le système ARGOS permet de recueillir les données émises par des plates-formes fixes ou mobiles et de localiser ces plates-formes. Ces fonctions sont assurées sur la totalité du globe par les satellites américains du NOAA (National Oceanic and Atmosphere Administration).
CPU	Central Processing Unit ; unité centrale de traitement des données. Dans le cadre du projet PROVOR, ce terme dénomme la carte qui assure la gestion et le contrôle du système.
CLS ARGOS	Le service CLS (Collecte, Localisation, Satellites) est le point de contact et de récupération des données pour les utilisateurs.
COM1 COM2	Ports de communication série disponibles en standard sur un PC.
dbar	1/10 bar : unité de pression retenue pour PROVOR ; elle correspond approximativement à une profondeur de 1 m.
IFREMER	Institut Français pour la Recherche et l'Exploitation de la MER.
LSH 20	Type de pile au lithium utilisée pour fournir l'énergie.
PROVOR	Nom alloué au profileur dérivant développé par TEKELEC et l'IFREMER.
PC (ou P.C.)	Personnal Computer ; ordinateur personnel type IBM-PC.
PTT	Platform Transmitter Terminal, c'est l'électronique d'émission ARGOS. Elle doit être conforme à un modèle certifié par le CNES.
RESET	Commande mettant le flotteur en attente d'adressage pour accéder au mode interpréteur.
RS 232	Recommandation qui traite de la communication entre un équipement terminal de données et un modem selon l'avis CCITT-V 24.
SAIL	Serial ASCII Instrumentation Loop. Norme ANSI/IEEE 997-1985 qui traite de la communication série par boucle de courant ; elle est spécifiquement dédiée à la communication numérique à bord des navires.
SEASCAN	La carte SEASCAN est la carte supportant les chaînes de mesure de Pression et Température.
VT52, VT100	Video Terminal, type 52 or 100 ; célèbres terminaux d'ordinateurs développés par Digital Equipment Corporation (DEC). Il sont considérés comme des standards en la matière.