

Defis et innovations pour les sismometres fond de mer

Romuald Daniel, Wayne Crawford, Simon Besançon, Tarik Addia-Benatia, Jeremy Gomez, Tom Dumouch

▶ To cite this version:

Romuald Daniel, Wayne Crawford, Simon Besançon, Tarik Addia-Benatia, Jeremy Gomez, et al.. Defis et innovations pour les sismometres fond de mer. DEFI16 INSU, Jan 2020, Clermont-Ferrand, France. hal-03090132

HAL Id: hal-03090132 https://hal.science/hal-03090132v1

Submitted on 29 Dec 2020

HAL is a multi-disciplinary open access archive for the deposit and dissemination of scientific research documents, whether they are published or not. The documents may come from teaching and research institutions in France or abroad, or from public or private research centers. L'archive ouverte pluridisciplinaire **HAL**, est destinée au dépôt et à la diffusion de documents scientifiques de niveau recherche, publiés ou non, émanant des établissements d'enseignement et de recherche français ou étrangers, des laboratoires publics ou privés.

Defis et innovations pour les sismometres fond de mer

Romuald DANIEL, Wayne CRAWFORD, Simon BESANCON, Tarik ADDA-BENATIA, Jeremy GOMEZ, Tom DUMOUCH Parc OBS INSU-IPGP, Université de Paris, Institut de Physique du Globe de Paris, 65 ave Gl de Gaulle, 77420 Champs sur Marne





Les sismometres fond de mer sont des instruments «de serie» deployés en un environnement extreme (hyperbare, corrosive) et dont une haute sensibilité et fiabilité est attendu. Nous presentons ici les defis de ces capteurs, afin d'ouvrir une dialogue sur les solutions possibles





Fonctions principales

Descendre au fond depuis le surface, et remonter sur signal acoustique

Capter et enregister des ondes sismologiques et acoustiques sur plusieurs voies et aux differents taux d'echantillonage (100-2000 sps au moins)

Dater avec precision la serie temporelle

Fonctionner en autonomie totale (energique, communication)

Fonctions de contraintes

Resister a l'hyperpression (600 atm) et corrosion (eau de mer)

Soit facile de configuration et complement fiable

Avoir une sensibilité jusqu'au niveau du bruit terrestre sur la plus large bande de frequences possible.

Soit facile de transport, deploiement et recuperation

Avoir le cout d'achat et deploiement minimale pour permettre une maximum de stations

Fonctions techniques

Systeme de largage de leste

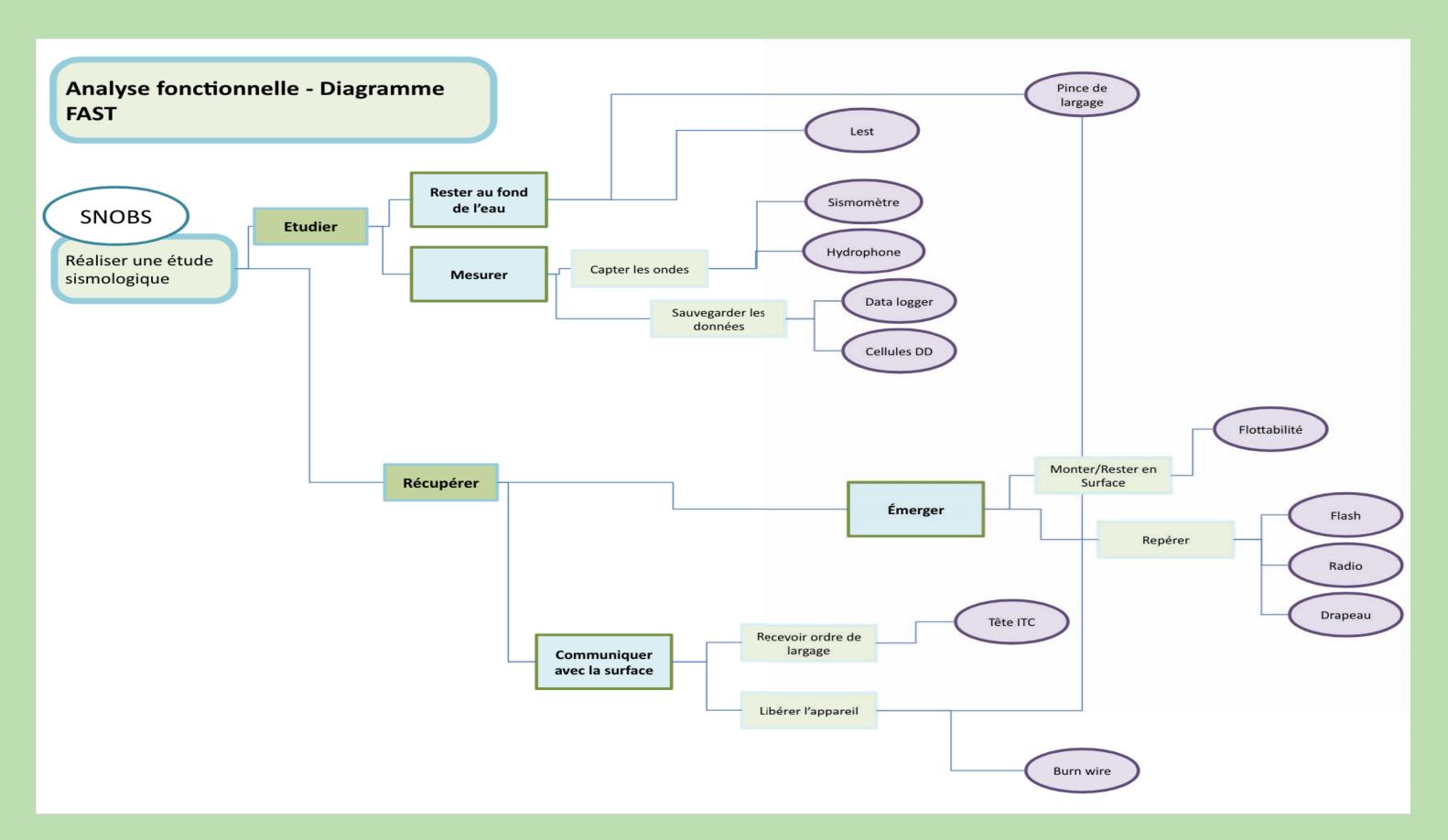
Flottabilité efficace et robuste

Consommation minimale d'energie

Reponse instrumentale pouvant etre exprimé en format SEED (standard sismologique)

Alimentation energique en piles lithium, lithium-ion, ou alkaline

Equipement permettant la localisation et soulevement de l'appareil quand il est à la surface de l'eau



Les plus petits

micrOBS (Sercel/IFREMER)

Batteries Li-ion recharchables

Autonomie ~1 mois

Capteurs courtes periodes (4,5 Hz)

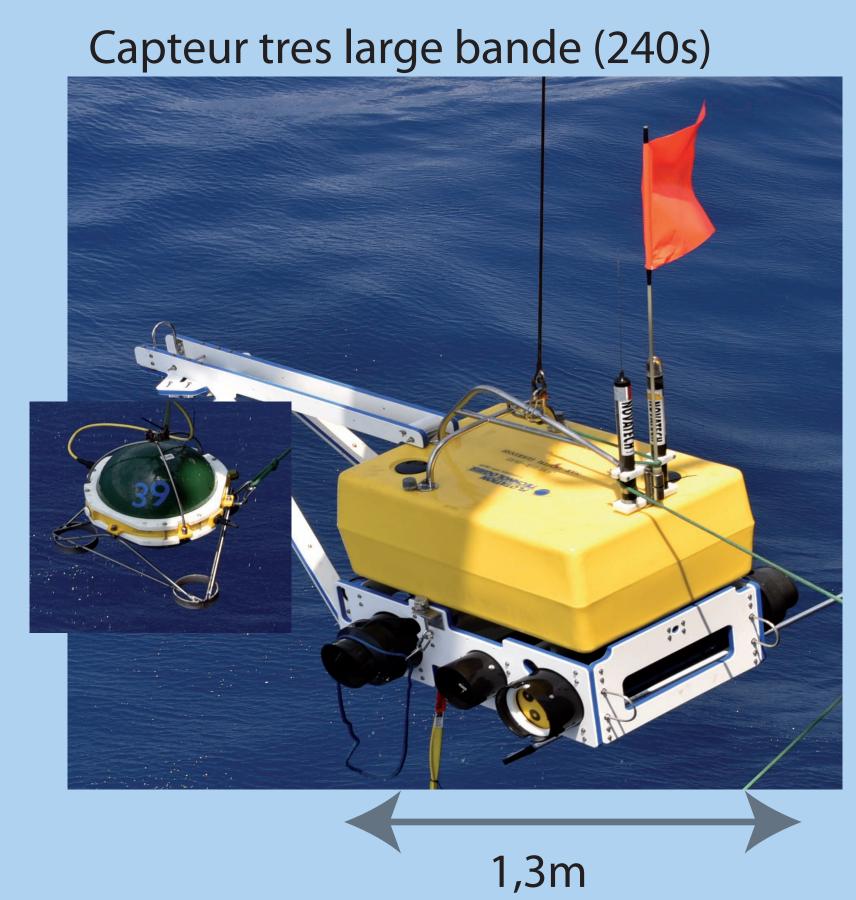


0,45m

Les plus sensibles

BBOBS (Nanometrics/Scripps)
Batteries Lithium

Autonomie 13 mois



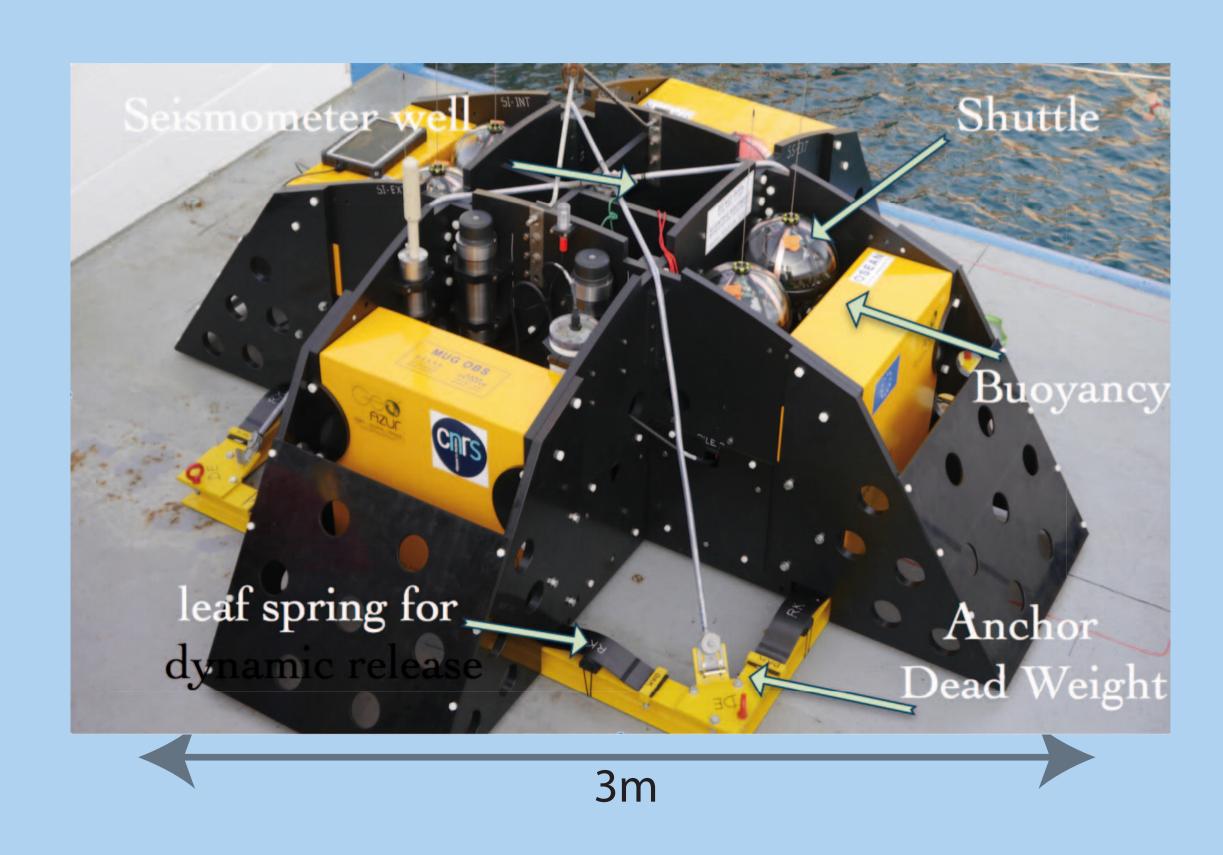
Les plus complets

exemple: MUG-OBS (GeoAzur)

Autonomie: 1-3 ans

communication depuis le fond

capteurs complementaires



Futurs directions

Orientation dans l'espace

Communication de données depuis le fond

Capteurs supplementaires (environmentaux...)

Developpement d'OBSs «response rapide»

Caisson leger mais ouvrable
Autonomie 3-6 mois
Energie rechargable
Facilité d'interface H-M
Capteur allegé sans perdre sensibilité
(MEMs?)



