



# Le Corebook & La Cyber-Carothèque Nationale

## MANUEL UTILISATEUR



<https://www.cybercarotheque.fr/>

Version Corebook : Z3.5  
Manuel : 17 Octobre 2022  
Rédacteur : Cécile Pignol

Table des matières

<b>Pour démarrer</b> .....	<b>3</b>
Login / Mot de passe .....	
Ouvrir un nouvelle mission .....	
<b>Le Readme d'ouverture d'une mission</b> .....	<b>4</b>
<b>Que peut-on faire avec le Corebook ?</b> .....	<b>5</b>
Des carottages Single-run ou Multi-run (carottage Multi-run et/ou à recouvrement).....	
<b>Naviguer dans le Corebook</b> .....	<b>6</b>
Panneau latéral gauche .....	
Fonction « Créer / Modifier une mission existante » .....	
Fonction « Télécharger les référentiels de la Cyber-Carothèque » (Personnes, Outils, Carottes) .....	
Fonction « Goto legacy cores » / Retourner carotter sur le site d'une carotte existante dans le legacy.....	
Fonction « Anchoring » / Aide à l'ancrage d'un plateforme .....	
<b>Création d'un nouvelle mission</b> .....	<b>7</b>
Nouvelle mission .....	
Tools Configuration / Sélectionner des configurations de carottier .....	6
Notion de PI / Chef de Mission / Mission manager / Participants / Autres participants .....	7
Ajout de nouvelles personnes.....	6
<b>1-MODE carottage Single-run</b> .....	<b>9</b>
Formulaire Création d'un site de carottage .....	9
Formulaire Opération de saisie de carotte .....	10
CAS particulier d'abandon d'une opération de carottage : « HOLE FAILED » .....	11
MENU latéral gauche (sur 1 RUN) .....	
<b>2-MODE carottage Multi-run (séquences multi-étape)</b> .....	<b>12</b>
1-Information générique sur la localisation du carottage.....	
2-« NEW MULTI-RUN » Coring .....	
3-« NEW PILOT » (optionel) .....	13
4-« NEW RUN 1 » .....	13
5-« NEW RUN ( RUN 1 to RUN 2) » .....	14
6-« NEW HOLE » / CHANGEMENTDE TROU pour assurer le recouvrement du carottage .....	15
7-« NEW MULTI-RUN CORING SITE ON SAME LOCATION / Nouveau SITE (SITE n+1) sur un même lieu .....	
<b>3-CORE Management</b> .....	<b>16</b>
1-Cut a run .....	
2-Page de liste des carottes de la mission .....	17
<b>4-SAUVEGARDE de la tablette &amp; SYNCHRONISATION des données vers le portail Cyber-Carothèque</b> .....	<b>18</b>
1a-Sauvegarde en cours de mission.....	
1b-Sauvegarde en fin de mission .....	
2-Synchronisation du Corebook (en cours et à la fin de mission) .....	19

## POUR DEMARRER :

### 1- Avez-vous bien la dernière version du Corebook ?

Seule la dernière version pourra être synchronisée. Allez vérifier sur

<https://www.cybercarotheque.fr/>

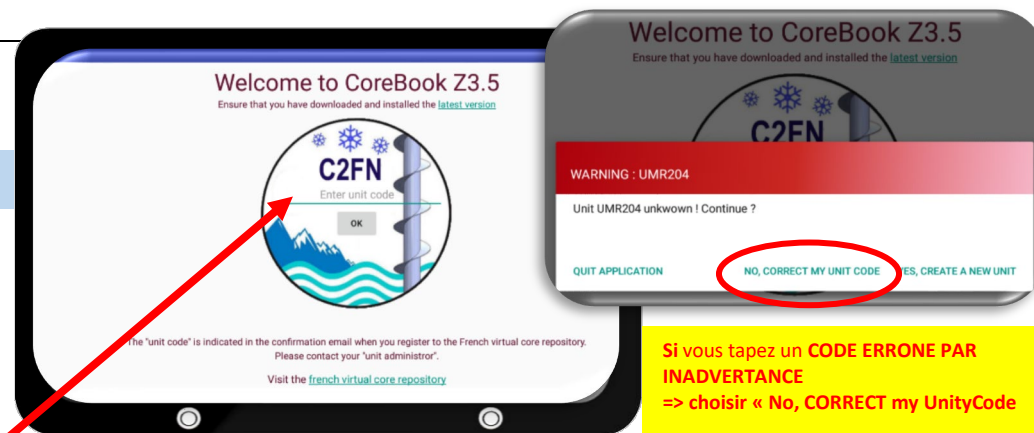
### 2- Entrer votre code UNITE

- vous avez un code unité (login) transmis par l'équipe projet : veuillez à l'écrire correctement.

- vous n'avez pas de code → demander un code par mail à [climcorcyb@services.cnrs.fr](mailto:climcorcyb@services.cnrs.fr)

- autoriser l'usage du GPS et de l'appareil photo par le Corebook (première utilisation)

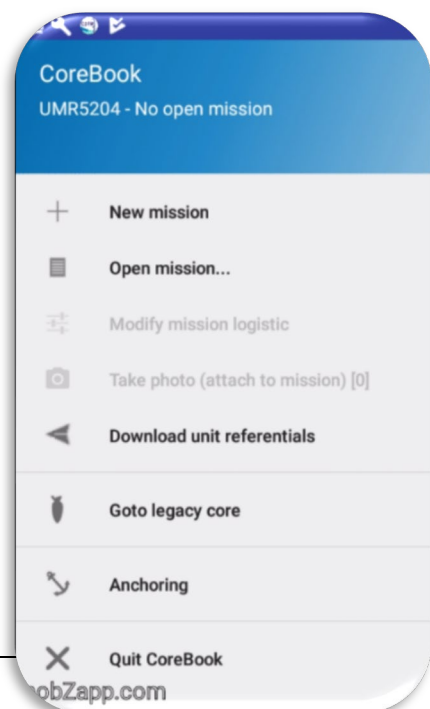
### 3 - Ouvrir une mission (existante sur cette tablette)



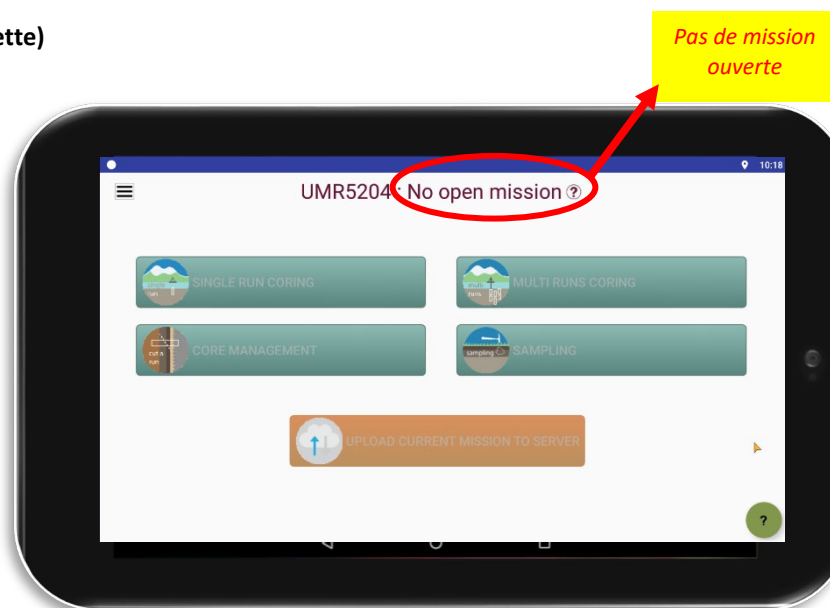
Si vous tapez un CODE ERRONE PAR INADVERTANCE  
=> choisir « No, CORRECT my UnityCode

Si vous CREEZ VOTRE MISSION RATTACHEE A CE CODE ERRONE (sans vous en apercevoir), alors :

- 1) LA MISSION NE POURRA PAS être SYNCHRONISEES (code inconnu de la Cyber-C).
- 2) VOUS NE RETROUVerez PAS CETTE MISSION SOUS VOTRE CODE UNITE correct à la prochaine ouverture. Celle-ci sera enregistrer sous le code erroné



Possibilité de faire FAIRE GLISSER ce menu de gauche à droite



Pas de mission ouverte



Si une mission est déjà ouverte alors le nom de votre mission apparaît à côté du nom de l'unité

## Le READ ME :

→ Page visible lors de l'ouverture de la fenetre de nouvelle création de mission

**Merci de le lire attentivement AVANT chaque mission**

(pour la passer, appuyer sur le bouton « marche arriere de la tablette »)



**USER !** Welcome in the *Corebook*\*

The device to help you coring & collecting data directly from the field.

**TO USE THIS DEVICE**, follow the steps **before** and during the field-trip :

**STEP 1** : You need **your UNITY CODE** to start with this device. **At the end**, if you don't use your good unity code, you **could not upload & save** you data to the portal <sup>(1)</sup>.

**STEP 2** : Don't forget to **create your 'tool's configuration' in the Portal** <sup>(2)</sup> and **select them** on the Corebook in "**Create & Modify Mission**".

**STEP 3** : **Always verify** you have download the **LAST VERSION** on your device. If you don't use the right version, you **could not upload & save** you data on the portal <sup>(3)</sup>.

**STEP 4** : **During the field-trip**, you can **saved your mission** only if you **press** on the button "**UPLOAD TO THE SERVER**" (do it as many time as you want).

<sup>(1)</sup> Look in your registration Email or on the portal [www.cybercarotheque.fr](http://www.cybercarotheque.fr) (go to "Parameters ->Unity")

<sup>(2)</sup> On the portal [www.cybercarotheque.fr](http://www.cybercarotheque.fr) (go to "Parameters ->Tools")

<sup>(3)</sup> Control the **version number** on <http://193.48.120.232:8080/corebook/>



**IMPORTANT:**  
Before You Continue...

**HELP !**  
In case of problem or question, please contact [support@cybercarotheque.fr](mailto:support@cybercarotheque.fr)

Important Notice

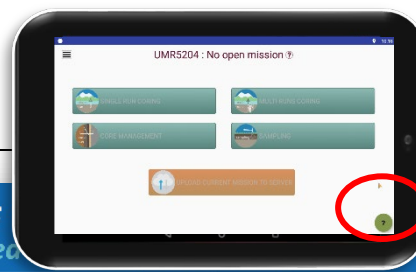


**FAQ : Please keep in mind that :**

- ✓ If you don't find your(s) old mission(s), **be careful when typing your register Unity code** (a mission is **always attached** with your register Unity Code)
- ✓ If you create your "tool's configuration" on the portal but you did not find them on Corebook, **please don't forget to actualize "Download unity referentiels"** (if Corebook already open) **AND** select them in "Create & Modify Mission"
- ✓ When **synchronization is successful**, this device report a message "**Successful synchronization to server**" (Step4) and Chief of Mission & PI & Core - curator **will receive an e.mail** with an URL of the mission

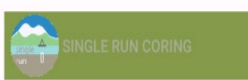


**Others important informations :**

- ✓ The **GPS precision** of this device is around **+/-4m**. If you want a better precision, take point with a more precise GPS device and **report values in the Corebook** dedicated field (WGS84, Decimal Degrees).
- ✓ On the field, data acquisition on **1 SINGLE MEDIA** (paper, tablet, GPS, echosounder, smartphone, ...) **does not guarantee** against information loss → the best way is to **get data on minimum 2 DIFFERENTS MEDIA**

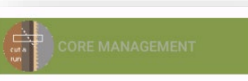


## Que peut-on faire avec le corebook ?

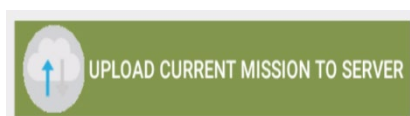
Une mission avec différents types de prélèvements (carottage ou échantillonnage)

- 1  **SINGLE RUN CORING**  
Carotte composée d'un seul run en un point XY  
Possibilité de carotter et visualiser spatialement la prise d'une carotte sur un lieu, ou plusieurs lieux différents.
- 2  **MULTI RUNS CORING**  
Carotte composé de plusieurs runs en recouvrement  
Carotte multi-run composé (ou pas) d'overlap multi-hole, sur un ou plusieurs SITE d'un même lieu. Possibilité de
-  **SAMPLING**  
Echantillonnage discret lors de la mission  
Collecte d'échantillons de type roche, sédiment, liquide, ...

La gérer des carottes, runs, sections et échantillons (Core management)

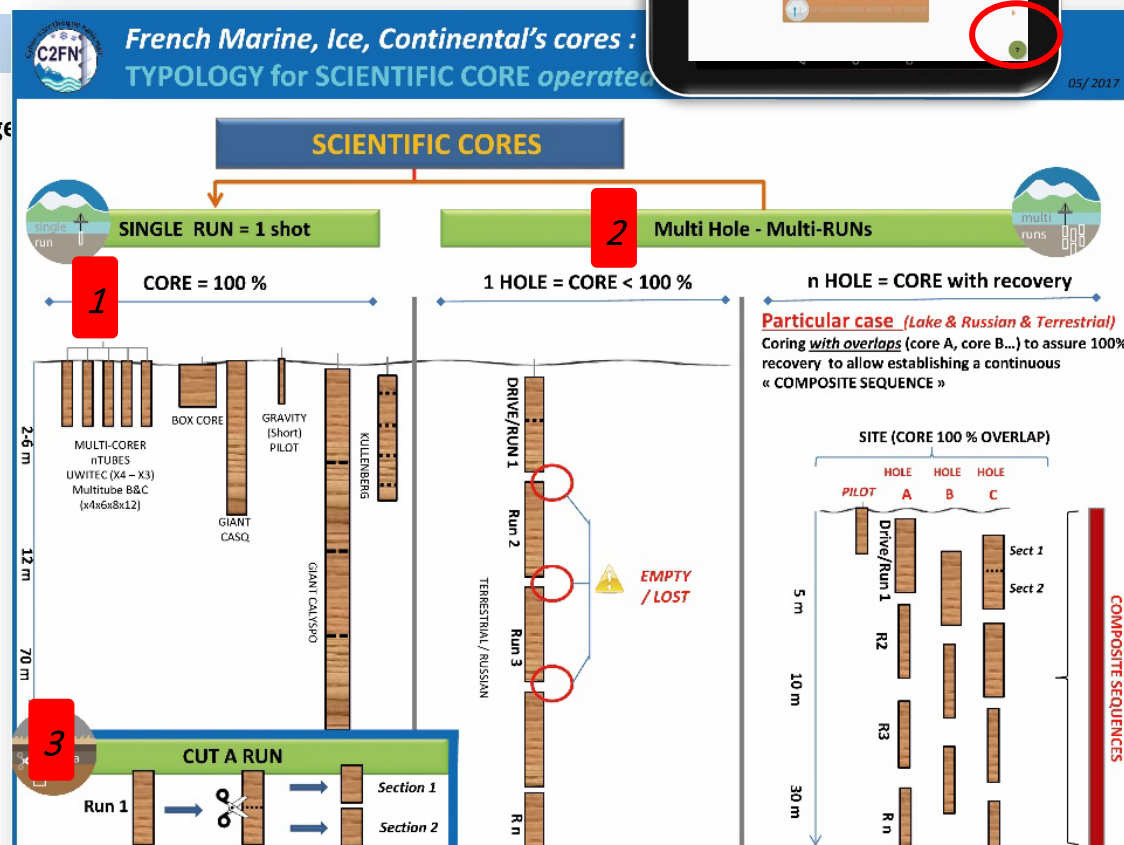
- 3  **CORE MANAGEMENT**  
Gestion des run et des sections réalisées  
Possibilité de découper de run ou section en gardant la traçabilité des métadonnées « parent »

Le transfert des données vers la base de données :



Synchroniser les données vers le serveur de la Cyber-carothèque en vue de : (connexion WIFI nécessaire)

- ⇒ Sauvegarder les données en cours de mission
- ⇒ Compléter des informations sur votre mission (texte complémentaire, documents à joindre, ... voir Manuel « Cyber-carothèque nationale »)
- ⇒ Définir si cette mission est publique ou privée (visible sur le portail)
- ⇒ Valider la mission : création d'un PDF avec un DOI est assigné, création d'un identifiant unique internationale (IGSN).

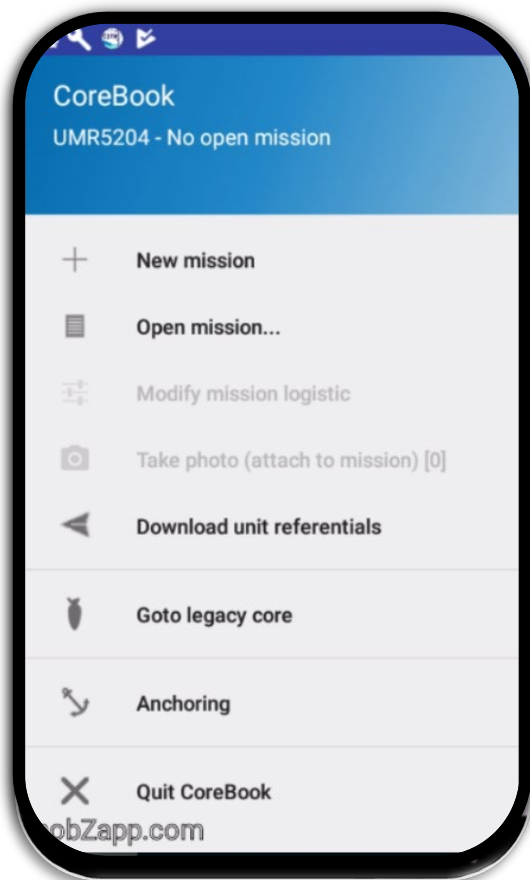




## Naviguer dans le Corebook :

### PANNEAU MOBILE LATERAL GAUCHE :

Le panneau latéral mobile est accessible via la plupart des écrans du Corebook. Les fonctionnalités spécifiques sont toujours liées à l'écran en cours.



**New mission** : permet de déclarer une nouvelle mission.

**Open mission** : ouvrir une mission existante.

⇒ **Vous ne pourrez ouvrir que des missions déjà existantes sur CETTE TABLETTE.**

**Modify mission logistic** (activé que si une mission est ouverte)

⇒ **Permet de modifier des éléments basiques liées à l'organisation de la mission en cours**

**Take a photo** : prend des photos rattachées à l'écran en cours :

- si écran Mission => photo rattachée à la mission : Idéal pour des photos généralistes.
- si écran Single-run => photos rattachée à la carotte single run,
- si écran Multi-run => photo rattachée uniquement à la carotte « pilote » ou au « Run »
- si écran Sampling => photo rattachée à l'échantillon discret

**Download referentials** : liste de référentiels provenant du serveur Cyber-C (Connection WIFI obligatoire)

- Unity code & French's Researcher
  - Physiographic feature : liste d'environnement de prélèvement (SESAR/C2FN)
  - Legacy's national cores\* : visualisation des carottes déjà existantes (inventaires transmis par les laboratoires) ou carottage réalisé via la Cyber-C
- Coring's tools : bibliothèque nationale de type d'outil de carottage

*\* uniquement pour les unités françaises*

**Goto legacy cores** : permet de retourner sur une carotte synchronisée avec le portail de la Cyber-C. (Recherche sur les noms de carottes et de personne)

⇒ **Seule les carottes « PUBLIQUE » sont visibles** (l'option de visibilité « Public/Privé » se gère lors de la validation de la mission dans le portail de la Cyber-C.

**Anchoring** : Assistance à l'ancrage pour les plateformes (*lacustre ou côtière*)

**Quit Corebook** : Toutes les manipulations & saisie dans les cases de saisie sont enregistrées automatiquement. Pour cela il suffit de passer d'une case à une autre, d'une fenêtre à une autre.

**Cette remarque n'est pas valable pour la fenêtre « CREER ou MODIFIER une MISSION »**

→ il faut **VALIDER** en bas de la fenêtre

**IMPORTANT**

## 1-CREER UNE « NEW MISSION » :

Les différents « acteurs potentiels » autour du Corebook :



Create new Mission		
Mission name (ex: SITE-MM-YY)		
Project name	[select]	
Tools' configuration	[select]	
Principal investigator	[select]	
Mission manager	[select]	
Chief corer	[select]	
Date of departure	2021-09-09	06:00
Return date	2021-09-09	18:00
Participants	[select]	
Other Participants		
Remote Sensing / Monitoring :	↓	
SAVE MISSION		

**AJOUT DE NOUVELLES PERSONNES** : les noms sont puisés dans l'annuaire synchronisé de la Cyber-C.

**Si vous ne trouvez pas la personne**, vous pouvez saisir un nouveau Nom/Prenom et Email (\*)

=> une fenêtre de saisie apparait lors de la validation d'un nom inconnu

(\*Email obligatoire)

**Mission name \*** : NOM DE LA MISSION

Donner un nom COURT le plus explicite possible : **NOMLIEU\_ACRONYME\_ANNEE**

**Project name** : Si votre mission est rattaché à un projet (ANR, ERC,... )

⇒ donner le nom du projet le plus précis : **ANRXXXX-2017-2020**

- la première fois, le projet est enregistré en local : il est possible de le reselectionner.

- si vous avez plusieurs tablettes en circulation, préférez nommer les projets de la même façon d'une tablette à une autre.

**Tools' configuration \*** : Selection des configurations créées sur le portail de la Cyber-C (synchronisées dans le référentiel de la tablette). Cf page suivante

**Principal Investigator \*** : la personne responsable du prélèvement sur du long terme. C'est elle qui est en charge du Corebook sur le terrain.

- L'application permet de déclarer 1 seul PI à partir du Corebook. Un second PI pourra être rattaché à partir du site Web de la Cyber-C lors de la validation du Rapport de Mission (ex : le doctorant, un chercheur)

**Mission Manager \*** : la personne en charge du bon déroulement technique et logistique de la mission (1 seule personne).

**Chief corer** : permet de déclarer 1 seul Chief corer à partir de l'annuaire synchronisé.

**Date of departure / Return date** : JJ et HH début et fin de la mission

**Participants** : Choisir dans l'annuaire

**Other participants** : Taper les informations manuelles OU si partage de connexion 4G, enregistrer-vous via le micro Google du clavier (transcription automatique)

**Remote Sensing / monitoring** : Indiquer si cette mission a fait l'objet d'autres activités connexes au carottage (Bathymétrie, SAR sonar, trappe à sédiment, sonde)

## 2- SELECTIONNER DES CONFIGURATIONS DE CAROTTIER

### ➔ Apres synchronisation du référentiel

- automatique à l'ouverture du Corebook (si wifi)
- ou via panneau latéral (« Download referentials » p 6)

**Note :** La création de carottier se fait exclusivement à partir du portail de la Cyber-C.

Pour créer des carottiers, des modules de carottiers et les configurations de carottier, CONSULTER le manuel spécifique :

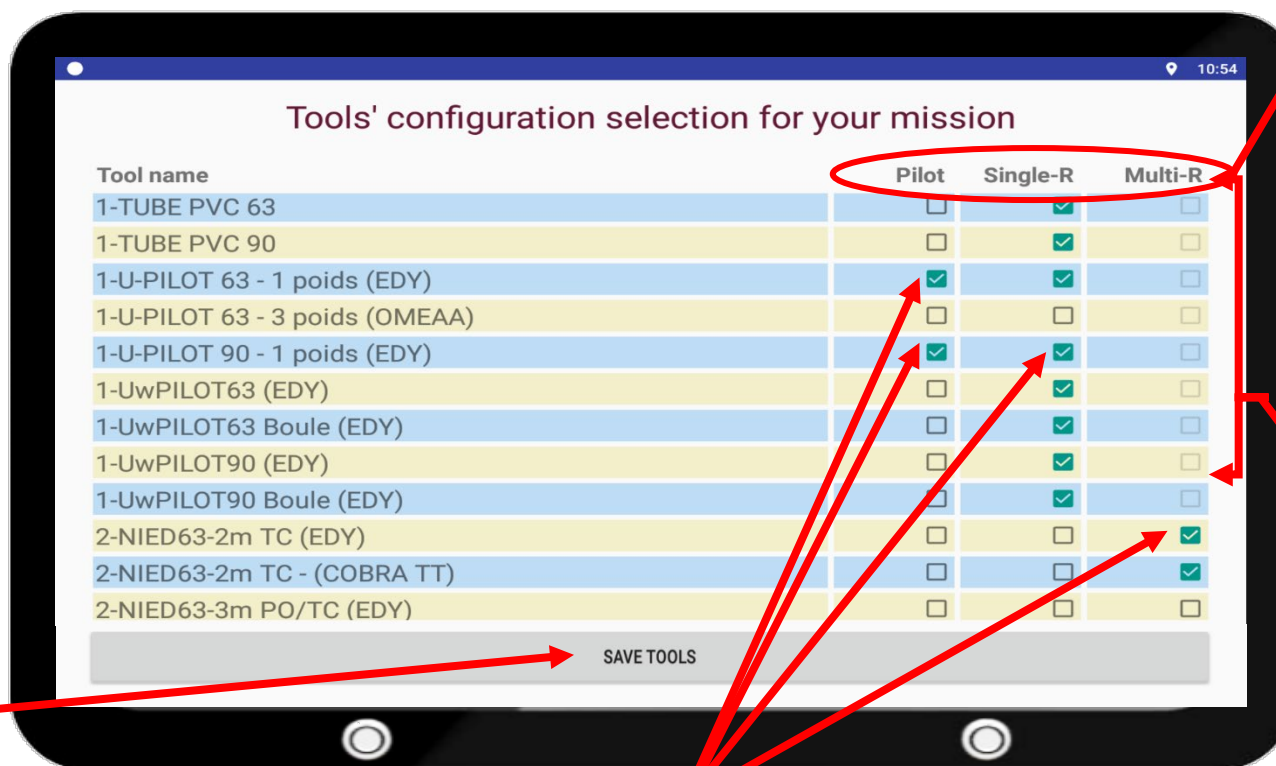
« Démarrer la création de Carottiers sur la Cyber-C » [LINK](#).

Les 3 modes de carottage possible lors d'une mission (page 4) :

-**Single-run** (ou monorun) : souvent des carottiers gravitaire ne produisant qu'un seul run

-**Multi-Run** : Carottage avec recouvrement

-**Pilot** (pilotage d'un carottage multi-run)



**ENREGISTREMENT**  
(en bas de page)  
pour la mission en cours

Certaines configurations ne sont pas adaptées à certain mode (en grisé)

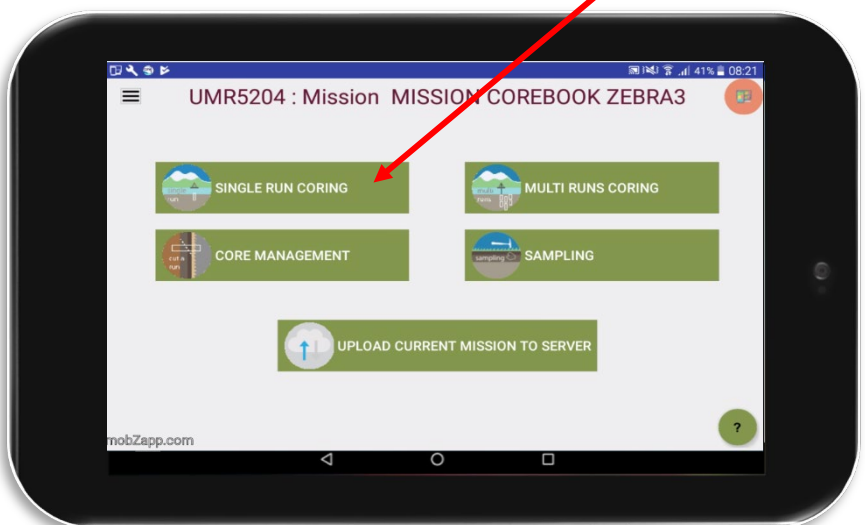
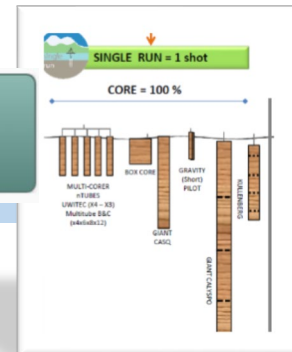
### Sélection des configurations nécessaire

à la mission **en cours** et pour chacun des modes de carottage.

(Ce choix permet la constitution de menu déroulant approprié dans les pages de carottage)



1 CAS DU MODE DE CAROTTAGE « SINGLE RUN » :



**Location (coring site) :** nom du lieu de carottage.

Éléments textuel permettant d'identifier un lieu comme le nom d'un lac, un lieu-dit, un barrage ... *A définir par le PI*

- Ex : - lac blanc du massif de Belledonne : BLANC BELLEDONNES
- lac blanc des Aiguilles Rouges : BLANC AIGUILLE ROUGE
- tourbière des Creusâtes : CREUSATES

Nb : Il peut y avoir plusieurs « location » différentes lors d'une même mission (cas de mission sur plusieurs jours en différents lieux. Lors des changements de lieu appuyer sur « NEW/CHANGE LOCATION » (réinitialisation du panneau « Create new single-run »)

**Location préfix code :** Code que portera en PEFIX toutes les carottes de cette location.

*A définir par le PI (code 6 LETTRES MAX)*

- Ex : Lac du Bourget => BOURGET => prefix LDB
- La rivière « La Leysse » => LEYSSE => LEY
- Le Lac blanc du massif des Aiguilles Rouges => BLANC AIG ROUGE => BAR
- La tourbière des Creusates => CREUSATES => CRE

**Core number to create :** numéro proposé automatiquement en fonction des carottes portant déjà ce PREFIX dans la base Cyber-C dans l'année en cours. Dans l'exemple le carottage commencera par le single-run : XXX17-01.

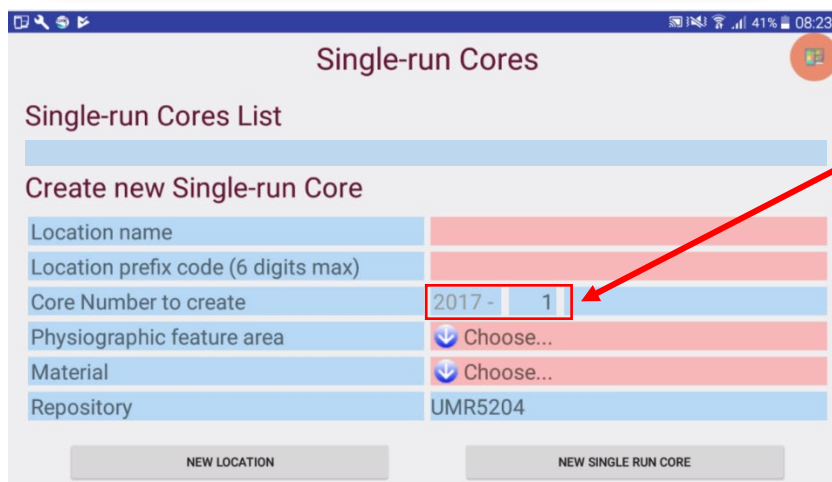
Nb : Cette fonctionnalité d'assistance « à ne pas créer des carottes qui portent le même nom » est doublé par le fait qu'un ID interne à la BD et un IGSN (unique) seront assignés lors de la validation définitive de la mission pour chaque carotte dans le portail.

**Physiographic feature area :** Classification thématique du lieu en fonction d'où une opération est menée (classification SESAR et C2FN)

**Material :** Classification SESAR (sediment, Rock, soil, Ice, liquid,...)

**Repository :** Lieu prévisionnel de stockage pour les carottes prélevées dans cette « Location » au retour de cette mission ; remplir ces champs permet de remplir automatiquement pour chacune des carottes qui seront créés par la suite

Nb : possibilité de le changer manuellement ce 'repository', carotte par carotte si besoin.



## OPERATION DE CAROTTAGE SINGLE-RUN :

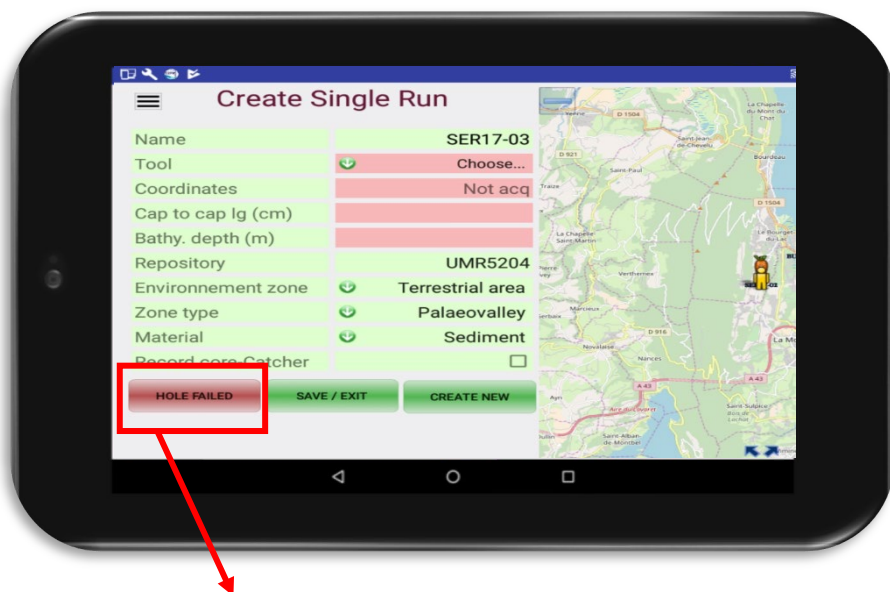
Exemple d'un carottage au lieu dit 'La serraz' : le système renvoi qu'il existe déjà des carottes (2) avec le prefix SER en 2017 => il propose alors de commencer le carottage suivant à partir de la n°3.

Nb : le PI est libre de changer le nom complet si cela ne lui convient pas.

Create new Single-run Core

Location name	SERRAZ
Location prefix code (6 digits max)	SER
Core Number to create	2017 - 3
Physiographic feature area	Terrestrial area Palaeovalley
Material	Sediment
Repository	UMR5204

mobZapp.com NEW LOCATION NEW SINGLE RUN CORE



CAS particulier d'abandon d'une opération de carottage (cf page suivante)

Name : Proposition d'un nom automatique modifiable (Voir avec PI)

CODE NAME - YEAR - NUMERO

Tool : Liste des « configurations d'outil » choisi pour cette mission à partir de la liste e carottiers du référentiel OUTILS disponible dans le portail

Outils dispo en oct 2017 : Uwitec gravitaire, Uwitec Piston, Russe 50/50, Russe 50/100, NesjeMALET. En prévision 'Cobra eijkelkamp' et 'Amaury'

Pour entrer un nouveau carottier, prendre contact avant la mission avec [ups855.liste.climcorcyb@cnrs.fr](mailto:ups855.liste.climcorcyb@cnrs.fr)

Coordinates : 2 possibilité pour entrer les points de coordonner des carottes :

- GPS Tablette, activer le GPS à l'avance afin de laisser le temps d'acquisition des positions satellites) +/-3 à 5m de précision selon les tablettes.
- ou saisir les points manuellement provenant d'un autre mode d'acquisition (Degré décimal WGS84)

GPS coordinates of SER17-03  
Last Acquisition : none

Latitude : -1000,000000

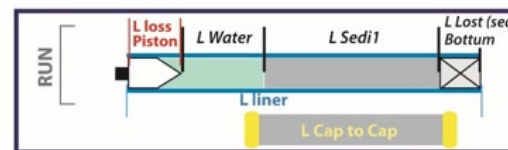
Longitude : -1000,000000

Altitude (m) : -1000,0

Accuracy (m) : -1000,0

CANCEL NEW ACQ. OK

Cap to cap lg : Longueur du la carotte hors-tout (longueur du tube, bouchon compris)



Bathymetry (optionel) : Profondeur bathymétrique à laquelle la carotte est prise (fond d'un lac, rivière, barrage, estuaire, ...)

Repository :

Environnement zone :

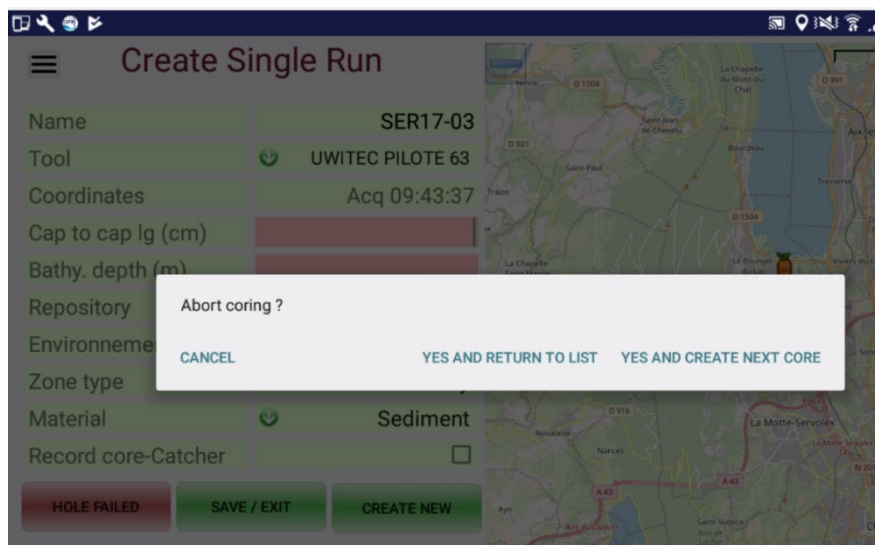
Zone type :

Material :

Remplissage AUTO en provenance écran précédent  
⇒ Possibilité de le modifier au cas par cas selon les carottes

## CAS particulier d'abandon d'une opération de carottage : « HOLE FAILED »

Cas où un carottier a été lancé et où l'on s'aperçoit à la remontée



### → En cas d'échec de carottage :

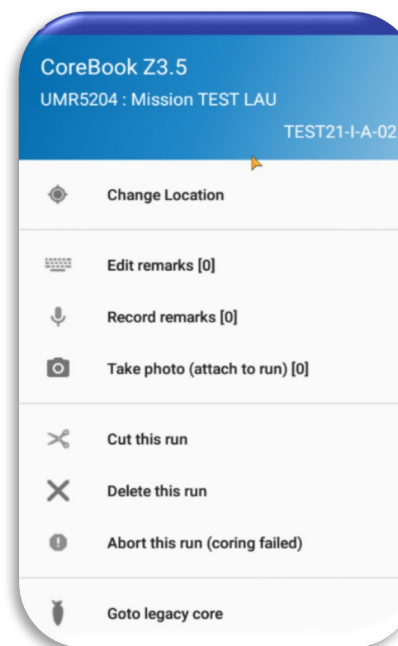
Deux options :

- le PI **ne souhaite pas** garder l'information d'échec : il change de secteur et reprend un point GPS dans le nouveau secteur sur le nom de carotte en cours.  
=> Aucune trace de l'échec est gardée en mémoire.
- le PI **souhaite garder l'information d'échec** (uniquement si point GPS est acquis) afin de garder par exemple une trace d'un secteur non carotable (ex tube cassée par la présence de cailloux).

Dans ce cas il peut :

- noter une remarque associée au run via le panneau mobile de gauche \*
  - appuyer sur HOLE FAILED : la carotte sera notée : **NOM CAROTTE-N°carotte-NUL**
- ⇒ Elle apparaîtra dans la liste de carottage du Corebook, dans le rapport de mission.
- ⇒ La carotte suivante portera le numéro précédent afin de ne pas créer des carottes fantômes dans la collecte

## MENU ACTION sur 1 RUN : Cliquer sur le nom d'un carotte OU sur le schéma d'un RUN pour l'ouverture du panneau latéral



- **Change location** : changer de lieu, revenir au menu de description générique des métadonnées du lieu de carottage pour créer un nouveau

- **Edit remarks [0]** : saisie d'un commentaire rattaché au run sélectionné. Un commentaire par Run. Le **[numéro]** correspond au nombre de remarques enregistrées.

- **Record remarks [0]** : enregistrement vocal. Le **[numéro]** correspond au nombre d'enregistrements vocaux.

- **Take Photos [0]** : Prendre une photo rattachée au run. Le **[numéro]** correspond au nombre de photos prises.

- **Cut this run** : Cf §3 p15

- **Delete this RUN** : possibilité de supprimer le DERNIER RUN

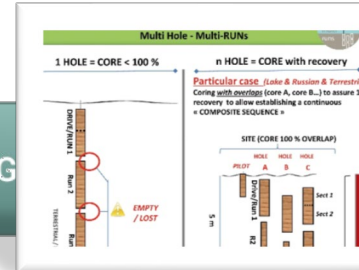
- **Abort this Run** : Pour garder une trace de la tentative de carottage (sans pour autant obtenir une carotte)

- **Delete this RUN** : possibilité

## 2 CAS DU MODE DE CAROTTAGE en « MULTI-RUN »

en plusieurs étapes :

**1-Information générique sur la localisation du carottage**, code du site de carottage, ...



### Multi-runs Cores

#### Create new Multi-runs Coring Site

Location name	NOM DU LIEU CAROTTÉ
Location Coordinates	Acq 09:17:33 21/09/09
Location prefix code (6 digits max)	Prefix de la carotte
Coring Site Number to create	2021 - 1
Physiographic feature area	<input type="button" value="Natural water area"/> <input type="button" value="Lake"/>
Material	<input type="button" value="Sediment"/>
Repository	UMR5204
Bathymetry depth (m)	125

**CHANGE LOCATION** (optional)  
= changement de lieu de carottage (changement de tourbière, de lac, ...) qui implique un changement de nom et code

**2-NEW MULTI-RUN CORE**  
= Création d'un carottage multirun sur le lieu décrit plus haut dans le formulaire

**-Location name** : Nom explicite ou officielle du lieu de carottage (Consulter la base de lieu [www.geonames.org](http://www.geonames.org))

*(Voir avec PI)*

**-Location Coordinates** : appuyer pour collecter un point GPS automatique // OU // Saisir les valeurs Lat Long

**-Location prefix code** : en LETTRE et/ou CHIFFRE, cela sera le prefix automatique appliqué à chaque carotte

*(NB : ne pas mettre l'année, elle sera automatique)*

**-Coring Site** : c'est le numéro de SITE (en chiffre romain) sur la localisation défini ci-dessus. L'incrémentation du Site est faite automatiquement en fonction des sites (de cette localisation), déjà enregistrés dans la Cyber-C.

*(NB : L'année est automatique)*

**-Physiographic feature area** : 2 niveaux de description générique de la localisation (*vocabulaire contrôlé*)

**-Material** : nature du matériel prélevé (*vocabulaire contrôlé*)

**-Repository** : code unité (login) par defaut mais celui-ci peut être modifié par un autre code unité (officiel Cyber-c) ou un nom de laboratoire

**-Bathymetry (m)** : saisir la valeur de la profondeur (en mètre) à laquelle la future carotte multirun du site en cours va être réalisée



**3- NEW PILOT (optionel) =**

Création de la carotte d'interface « pilote » pour « piloter » le 1<sup>er</sup> RUN d'un Trou.

**Nb :** Utiliser principalement pour les carottages avec les outils « Uwitec ».

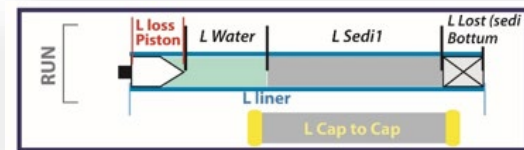
- Pour ne garder aucune trace de l'échec de carottage

- Pour garder une trace de la tentative de carottage (sans pour autant obtenir une carotte)

- **Top\_top\_sedi\_to\_wire\* (cm) :** Distance allant du sommet du sédiment dans la carotte pilote à la jonction entre le carottier et le câble. Cette distance est mesurée lors de la sortie de l'eau de la carotte pilote et servira à calculer le décalage du câble pour le premier run.

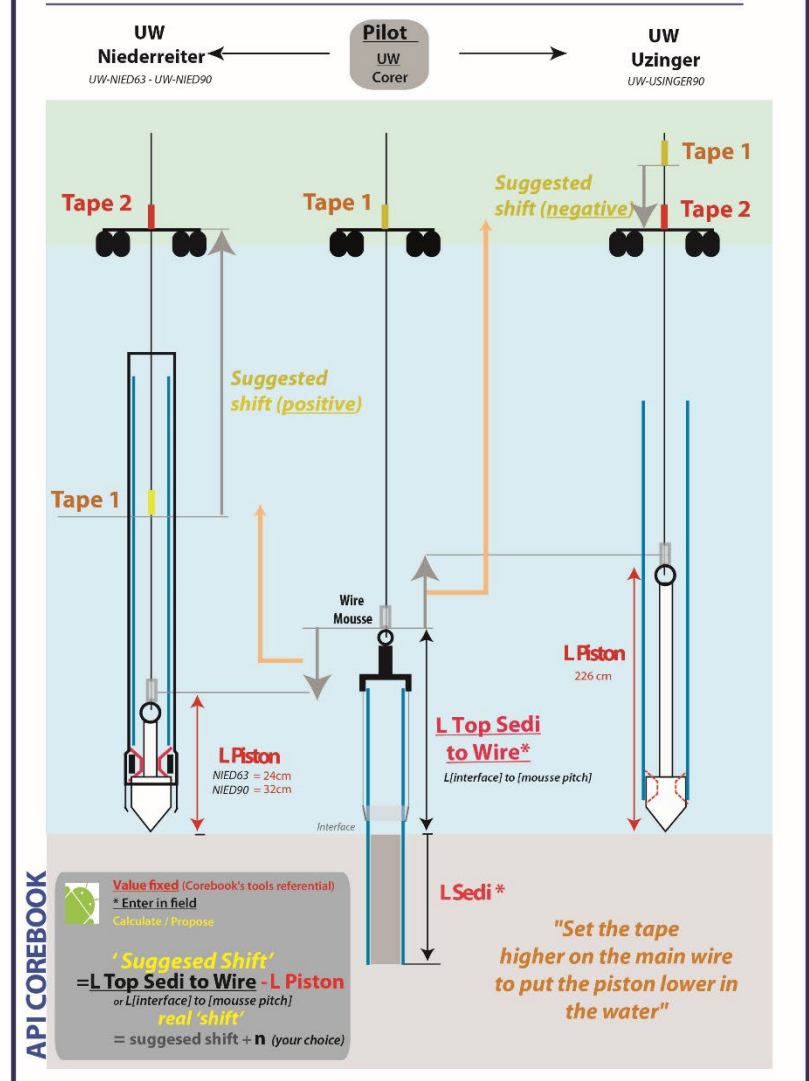
- **Sediment Length\* (cm) :** saisir la longueur du sédiment dans le tube

- **Cap to Cap length\* (cm) :** saisir la Longueur du tube (run) hors-tout en cm (mousse et bouchons compris)



**PLAN OF CORING**

Create a "Pilot core" to drive a Multi-Run sequence





#### 4- NEW RUN = Création d'un nouveau Run dans un MEME TROU

Name	A-02	A-01	Pil-01
Coordinates	Not acq	Not acq	Acq 09:50
Tool config.	2-NIE..	2-USI..	1-U-PI..
Suggested Shift	210,0	-201,0	N/A
Shift (cm)	240,0		N/A
L. Water (cm)	N/A	20,0	N/A
L. Lost Bottom	0,0	25,0	N/A
L. Material. (cm)	288,0	149,0	60,0
L. Cap to cap (cm)	295	155	70,0
Z Top Material.	220,0	0,0	N/A
Z Bottom Mat.	508,0	149,0	N/A
Z Bottom Liner	508,0	174,0	N/A
Z Bottom Run	519,0	181,0	N/A
Z Piston (cm)	220,0	-20,0	N/A
Core-Catcher Samp.	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>

- MENU ACTION sur 1 RUN :**  
**Cliquer sur le nom d'un carotte**  
**OU sur le schéma d'un RUN**  
**pour l'ouverture du panneau latéral**
- **Edit remarks [0]** : saisie d'un commentaire rattaché au run sélectionné. Un commentaire par Run. Le [numéro] correspond on nombre de remarques enregistrées.
  - **Record remarks [0]** : enregistrement vocal. Le [numéro] correspond on nombre d'enregistrements vocaux.
  - **Take Photos [0]** : Prendre un photo rattachée au run. Le [numéro] correspond on nombre de photos prises.
  - **Cut this run** : Cf §3 p15
  - **Delete this RUN** : possibilité de supprimer le DERNIER RUN
  - **Abord this Run** : Pour garder une trace de la tentative de carottage (sans pour autant obtenir une carotte)

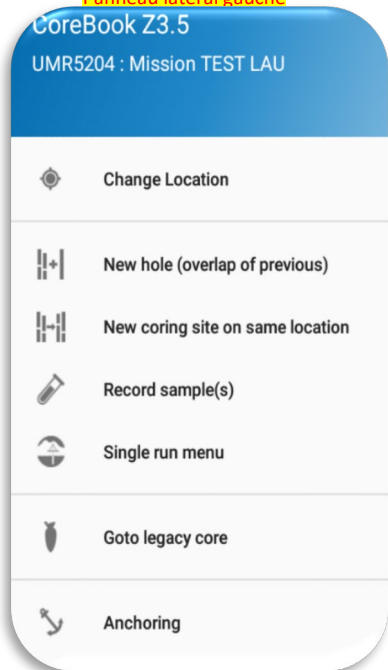
<b>suggested_shift *</b>	Proposition dépendant du carottier choisit. Il est calculé <b>automatiquement</b> à partir des variables fixes du carottier choisi pour le run N (et des valeurs saisies caractérisant le run N-1 à partir du Run 2). Le "shift" désigne le décalage du repère de déroulement du câble du piston par rapport à sa position lors du prélèvement (appelé "run") précédent. Le shift suggéré, ou "suggested shift", est proposé à l'opérateur pour <b>l'aider à positionner le piston</b> pour réaliser un run.
<b>shift *</b>	(Saisie libre) Le "shift" désigne le décalage du repère de déroulement du câble du piston par rapport à sa position lors du prélèvement (appelé "run") précédent. Par défaut, il s'agit du "suggested shift", mais la case "shift" peut être modifiée par l'opérateur si le "suggested shift" ne convient pas ( <b>ie décalage du run si nécessaire</b> ) ou n'a pas pu être calculé.
<b>l_water *</b>	Distance, généralement remplie d'eau, entre le sommet du tube de carottage et l'interface eau-sédiment (1er run seulement, après 0) / (Multirun exclusivement)
<b>l_lost_bottom *</b>	Longueur de la perte de sédiment dans le bas du tube, correspond à la distance entre la base du sédiment et la base du tube (Multirun exclusivement)
<b>L Material (CB) = l_sedi (XML) *</b>	Longueur du sédiment effectivement présent dans le tube lors de son extraction. Elle est calculée à partir des paramètres fixes du carottier auxquelles sont retranchées les pertes liées à la présence d'eau au sommet (lost water) et à la fuite de sédiment à la base du tube (Multirun exclusivement)
<b>CapToCap (CB) = l_final (XML)</b>	Longueur du tube (run) hors-tout en cm (mousse et bouchons compris)
<b>Z Top material (CB) = z_top_sedi</b>	Distance séparant in-situ le sommet de l'échantillon de l'interface eau-sédiment (Multirun exclusivement). <b>Profondeur "top" sediment (champ calculé automatiquement)</b>
<b>Z Bot material (CB) = z_bottom_sedi</b>	Distance séparant in-situ la base de l'échantillon de l'interface eau-sédiment (Multirun exclusivement) <b>Profondeur du "bottom" sediment (champ calculé automatiquement)</b>
<b>z_bottom_liner</b>	Distance séparant in-situ la base du tube de récupération de la carotte (souvent appelé "liner") de l'interface eau-sédiment à la fin de la réalisation d'un run de prélèvement. (champ calculé automatiquement)
<b>z_bottom_run</b>	Distance séparant in-situ la base du carottier de l'interface eau-sédiment à la fin de la réalisation d'un run de prélèvement. (champ calculé automatiquement)
<b>z_piston</b>	Distance séparant in-situ la base du piston de l'interface eau-sédiment au cours de la réalisation d'un run de prélèvement. (champ calculé automatiquement)
<b>CoreCatcher Sample</b>	Case à cocher si on prélève le sédiment dans le CoreCatcher du dernier RUN du trou

**5- NEW RUN** = Passage du RUN 1 au RUN 2

→ Création d'un nouveau Run dans un **MEME TROU** : schéma ci-contre →



**Panneau latéral gauche**

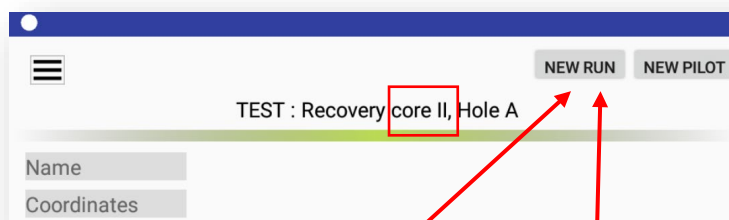


**6- CHANGEMENT DE TROU** pour assurer le recouvrement du carottage

→ Création d'un nouveau TROU (*menu éphémère indiquant le changement de trou*)

**7- CHANGEMENT DE SITE** sur un même lieu

→ Création d'un nouveau site de carottage sur un même lieu géographique (un lac, un estuaire, ...) : **SITE II**



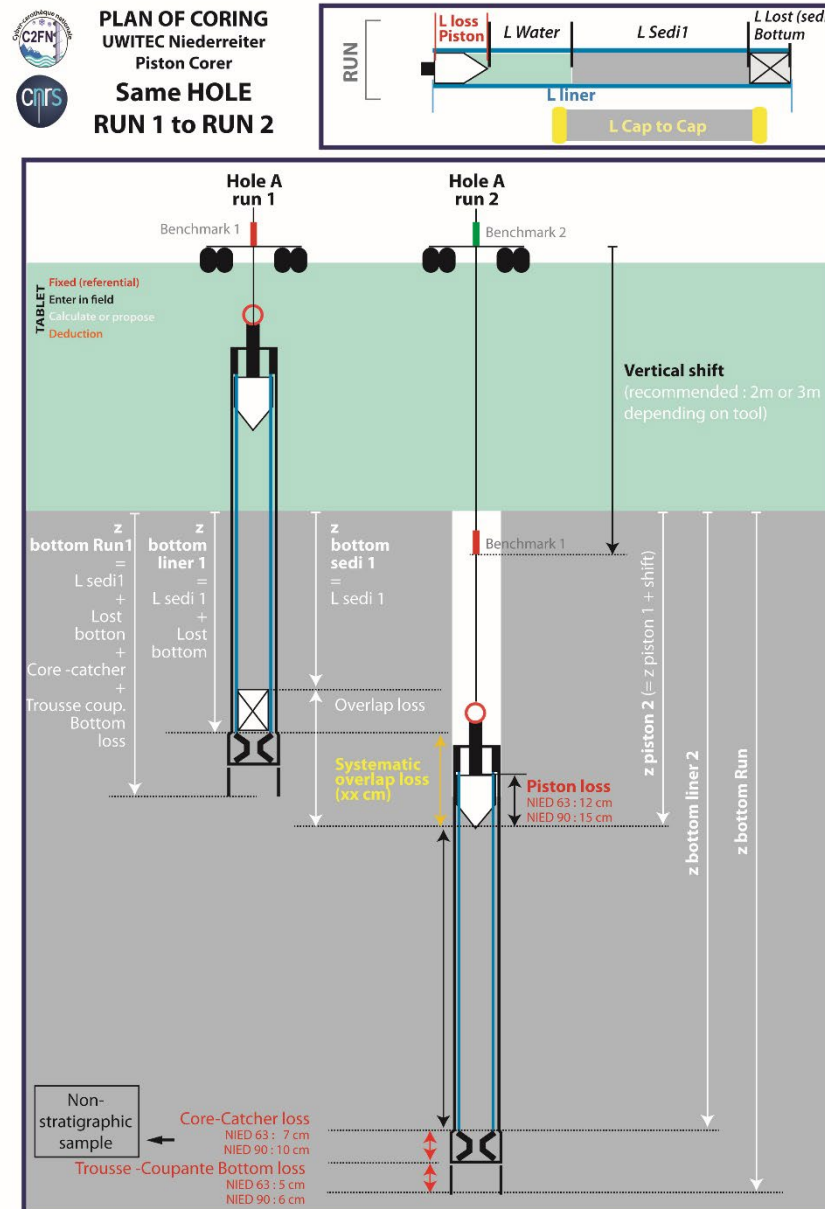
→ **Nouveau Point GPS** : lors du 1er RUN du TROU A

**NB :**

-REPOSITRORY : *non modifiable*

-BATHYMETRIE : *pas possible de saisir*

=> saisir la nouvelle valeur en **REMARQUE** du RUN 1



### 3 CORE MANAGEMENT

#### 1-CUT A RUN : découpe d'un Run → Section

- **Bonnes raisons de découper un run :**
  - faciliter le transport des carottes sur le terrain
  - faciliter le stockage des carottes à la cartotheque
  - permettre leurs analyses sur des instruments
- **Quand le faire ?** La découpe de Run intervient en cours de mission ou en fin de mission selon la logistique ou la difficulté du carottage
- **Qui le fait ?** C'est toujours le PI de la carotte qui décide de la profondeur de découpe d'un run
- **Pourquoi le faire à partir du Corebook (avant de finaliser la mission) ?** Afin d'avoir la liste exhaustive de tous les prélèvements, leurs profondeurs, des codifications correctes et l'ensemble des métadonnées de carottage rattachées à chaque run et section



LA : Recovery core I, Hole B (last core : LA21-I-B-02)

Name	B-02	B-01	A-02	A-01	Pil-01
Coordinates	Acq 09:50	Acq 09:50	Acq 09:50	Acq 09:50	Acq 09:50
Tool config.	2-NIE..	2-USI..	2-USI..	2-NIE..	1-U-PI..
Suggested Shift	210,0	-201,0	200,0	5,0	N/A
Shift (cm)		-100,0	240,0		N/A
L. Water (cm)	N/A	0,0	N/A	20,0	N/A
L. Lost Bottom	0,0	0,0	0,0	30,0	N/A
L. Material. (cm)	288,0	194,0	194,0	135,0	60,0
L. Cap to cap (cm)	300	199,0	201,0	150,0	70,0
Z Top Material.	311,0	101,0	220,0	0,0	N/A
Z Bottom Mat.	599,0	295,0	414,0	135,0	N/A

### Cut LA21-I-A-02 (Length 201.0 cm)

Approximate Depth (cm) [Exact length of caps is unknown] 340 cm

Run decoupé dans le HOLE A →

Carotte précédente dans le recouvrement (HOLE B) →

Positionnement de la découpe (mobile gauche droite)

Nouvelle Section A

Nouvelle Section B

LA21-I-B-01

LA21-I-B-02

Carotte suivante dans le recouvrement (HOLE B) →

EXIT

DELETE CUTS

Supprimer la découpe

CUT ON CURSOR

SAVE & EXIT

Or cut every 'N' cm :

CUT

Pour les Run long, possibilité de découper à longueur fixe

## 2-LISTE DES CAROTTES (Menu Multi-Run)

**Liste de l'ensemble des carottes avec leurs découpes.**

-Tout les sites d'un même lieu sont listés

-Tout les lieux différents d'une même mission sont listés



BOURGET 2017 : Cores list		
LA21-I	1 pilot / 4 runs	6 sections
Ø 63 LA21-I-Pil-01	70 cm	
Ø 90 LA21-I-A-01	150 cm	
Ø 90 LA21-I-A-02	A:120 cm, B:81 cm.	
Ø 90 LA21-I-B-01	199 cm	
Ø 63 LA21-I-B-02	300 cm	

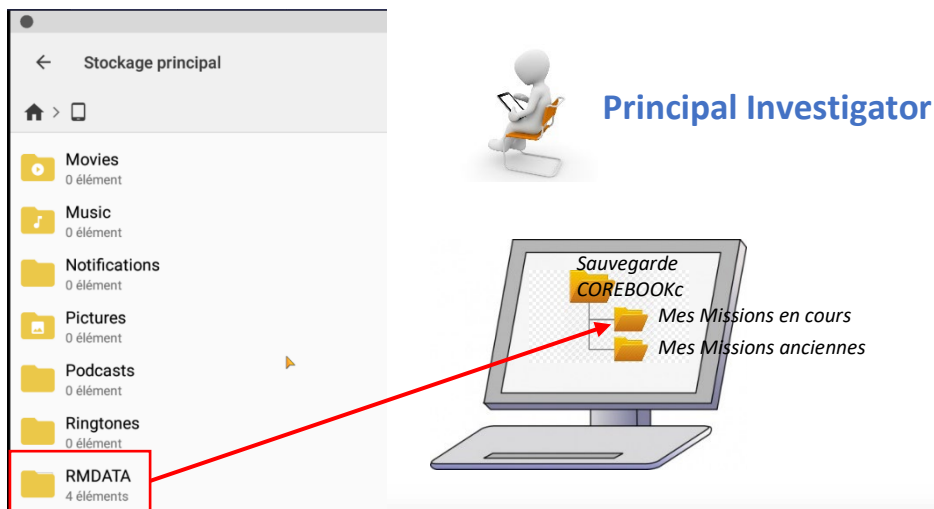
## 4 Sauvegarde et Synchronisation vers le serveur Cyber-C

### 1-a : Sauvegarde en cours de mission (COPIE/COLLER) :

Sauvegarde du dossier RM DATA sur votre tablette vers votre PC en fin de journée de terrain.

⇒ En cas de perte/casse de la tablette lors de votre mission, la réinstallation du dossier RMDATA permet de réouvrir la mission en cours sur une autre tablette.

⇒ **Qui est responsable de cette opération ?**



✓ On the field, data acquisition on **1 SINGLE MEDIA** (paper, tablet, GPS, echosounder, smartphone, ...) **does not guarantee** against information loss → the best way is to get data on **minimum 2 DIFFERENTS MEDIA**

### 1-b : Sauvegarde en fin de mission (COPIE/COLLER) :

Archiver votre dossier RM DATA régulièrement vers un serveur sauvegardé au long des années.

⇒ En cas de perte/casse de la tablette au cours des années à venir, la réinstallation du dossier RMDATA permet de ré-ouvrir toutes les missions présentes sur la tablette perdue vers la nouvelle tablette.

⇒ **Qui est responsable de cette opération ?**



**Responsable de SA/LA tablette :**  
**PI (si tablette perso)**  
 ou  
**Curateur ou Responsable « Plateforme Terrain »**  
**(si tablette collective)**



## 2- Synchronisation de la tablette en court de mission (WIFI) :

➔ **1-** Envoi des données de la mission en fin de chaque journée  
 Réception d'un mail de confirmation pour chaque synchronisation réussie  
 (aux PI, Chef Mission et Curateur de votre unité)



➔ **2-** les données sont immédiatement visibles sur le portail  
 -en consultation sur le portail cartographique  
 -sur votre Tableau bord dans « MES MISSIONS »  
 (login et mots passe nécessaire).

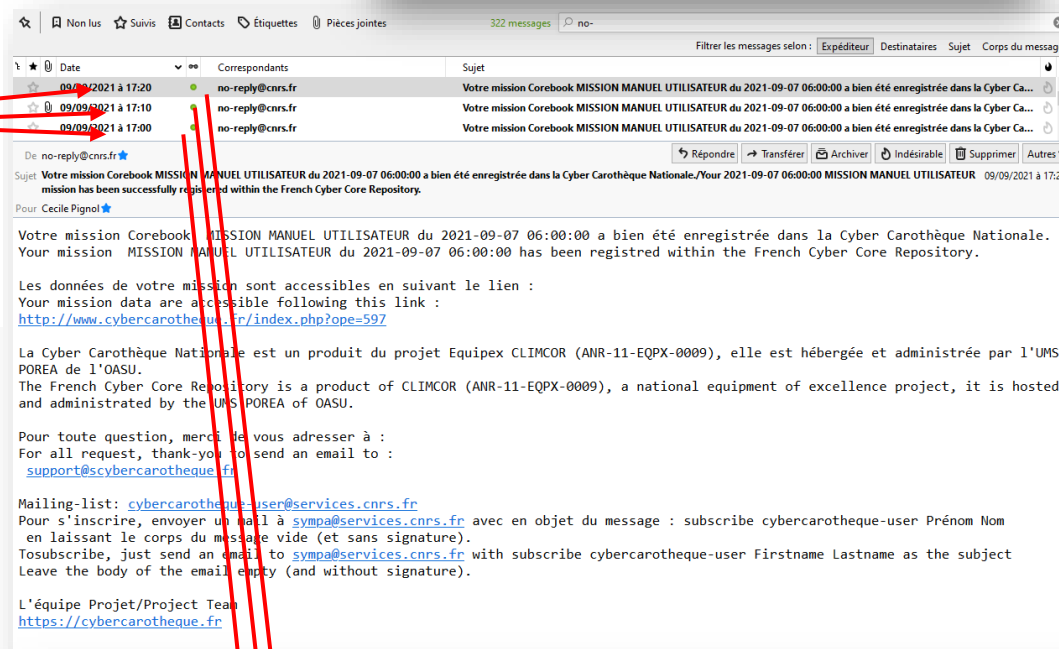
Toutes les synchronisations apparaissent sur votre tableau de bord. Elles portent le même nom mais on des heures différentes de synchronisation.

➔ **3-** En fin de mission, le PI **SUPPRIME** les synchronisations antérieures à la dernière version synchronisée (**complète**) pour ne garder qu'une seule mission visible

Nb : le curateur de votre unité peut intervenir sur cette action

**STEP 4 : During the field-trip, you can saved your mission only if you press on the button " UPLOAD TO THE SERVER" (do it as many time as you want).**

(1) Look in your registration Email or on the portal [www.cybercarothèque.fr](http://www.cybercarothèque.fr). (go to "Parameters ->Unity")  
 (2) On the portal [www.cybercarothèque.fr](http://www.cybercarothèque.fr). (go to "Parameters ->Tools")  
 (3) Control the version number on <http://193.48.120.232:8080/corebook/>



## RECAPITULATIF

pour le bon démarrage de  
l'utilisation du Corebook



### **USER ! Welcome in the Corebook\***

The device to help you coring & collecting data directly from the field.

**TO USE THIS DEVICE**, follow the steps **before** and **during** the field-trip :

**STEP 1 :** You need **your UNITY CODE** to start with this device. **At the end**, if you don't use your good unity code, you **could not upload & save** you data to the portal <sup>(1)</sup>.

**STEP 2 :** Don't forget **to create your 'tool's configuration' in the Portal** <sup>(2)</sup> and **select them** on the Corebook in **"Create & Modify Mission"**.

**STEP 3 :** **Always verify** you have download the **LAST VERSION** on your device. If you don't use the right version, you **could not upload & save** you data on the portal <sup>(3)</sup>.

**STEP 4 :** **During the field-trip**, you can **saved your mission** only if you **press** on the button **" UPLOAD TO THE SERVER"** (do it as many time as you want).

<sup>(1)</sup> Look in your registration Email or on the portal [www.cybercarotheque.fr](http://www.cybercarotheque.fr) (go to "Parameters ->Unity")

<sup>(2)</sup> On the portal [www.cybercarotheque.fr](http://www.cybercarotheque.fr) (go to "Parameters ->Tools")

<sup>(3)</sup> Control the **version number** on <http://193.48.120.232:8080/corebook/>



**IMPORTANT:**  
Before You Continue...

**HELP !**  
In case of  
problem or  
question,  
please contact  
[support@cybercarotheque.fr](mailto:support@cybercarotheque.fr)



### **FAQ : Please keep in mind that :**

- ✓ If you don't find your(s) old mission(s), **be careful when typing your register Unity code** (a mission is always attached with your register Unity Code)
- ✓ If you create your "tool's configuration" on the portal but you did not find them on Corebook, **please don't forget to actualize "Download unity referentiels"** (if Corebook already open) **AND** select them in "Create & Modify Mission"
- ✓ When **synchronization is successful**, this device report a message **"Successful synchronization to server"** (Step4) and Chief of Mission & PI & Core - curator will receive an e.mail with an URL of the mission

### Others important informations :

- ✓ The **GPS precision** of this device is around **+/-4m**. If you want a better precision, take point with a more precise GPS device and **report values in the Corebook** dedicated field (WGS84, Decimal Degrees).
- ✓ On **the field**, data acquisition on **1 SINGLE MEDIA** (paper, tablet, GPS, echosounder, smartphone, ...) **does not guarantee** against information loss → the best way is to **get data on minimum 2 DIFFERENTS MEDIA**

