HAL open science

Manuels utilisateurs de l'Application APK Android "Corebook Z3.5" pour alimenter le portail de la Cyber-carothèque nationale (version 2022-10-18-ANF CNRS Carottage Littoral)

Cécile Pignol, Bruno Galabertier, Fabien Arnaud

To cite this version:

Cécile Pignol, Bruno Galabertier, Fabien Arnaud. Manuels utilisateurs de l'Application APK Android "Corebook Z3.5" pour alimenter le portail de la Cyber-carothèque nationale (version 2022-10-18-ANF CNRS Carottage Littoral). 2022. hal-03829617v2

HAL Id: hal-03829617

https://hal.science/hal-03829617v2

Preprint submitted on 2 Dec 2022

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.

Distributed under a Creative Commons Attribution 4.0 International License

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

Pour démarrer **3**
Login / Mot de passe .....
Ouvrir un nouvelle mission .....
Le Readme d'ouverture d'une mission **4**
Que peut-on faire avec le Corebook ? **5**
Des carottages Single-run ou Multi-run (carottage Multi-run et/ou à recouvrement) .....
Naviguer dans le Corebook **6**
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 .....
Création d'un nouvelle mission **7**
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
1-MODE carottage Single-run 9
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) .....
2-MODE carottage Multi-run (séquences multi-étape) 12
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 .....
3-CORE Management **16**
1-Cut a run .....
2-Page de liste des carottes de la mission 17
4-SAUVEGARDE de la tablette & SYNCHRONISATION des données vers le portail Cyber-Carothèque **18**
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 dernier version du Corebook ?

Seule la dernière version pourra être synchronisée. Allez verifier 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
- autoriser l'usage du GPS et de l'appareil photo par le Corebook (première utilisation)

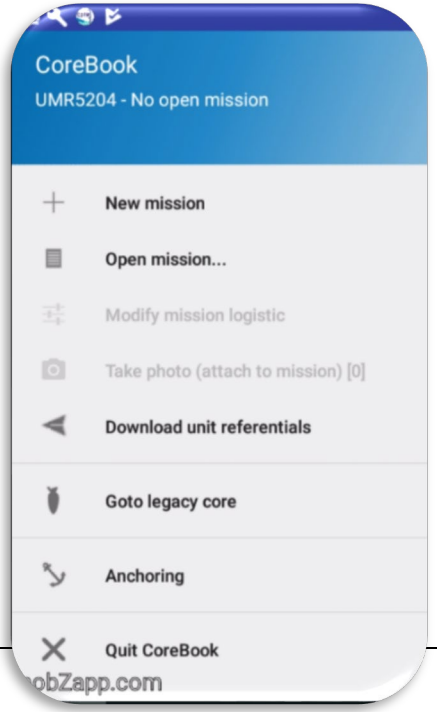
Si vous tapez un **CODE ERRONE PAR INADVERTANCE**
=> choisir « No, CORRECT my UnityCode

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

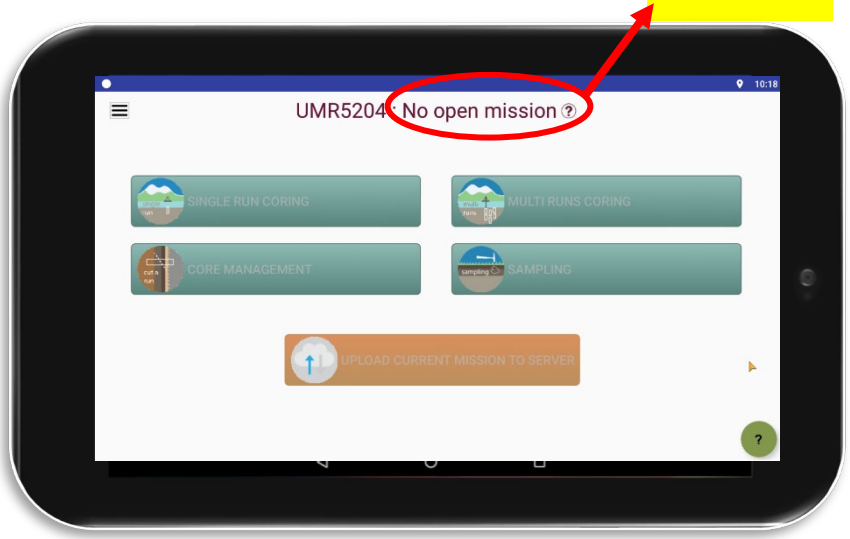
1) LA MISSION NE POURRA PAS etre SYNCHRONISEES (code inconnu de la Cyber-C).
2) VOUS NE RETROUVEREZ PAS CETTE MISSION SOUS VOTRE CODE UNITE correct à la prochaine ouverture. Celle-ci sera enregistrer sous le code erroné

3 - Ouvrir une mission (existante sur cette tablette)

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 apparait à côté du nom de l'unité***

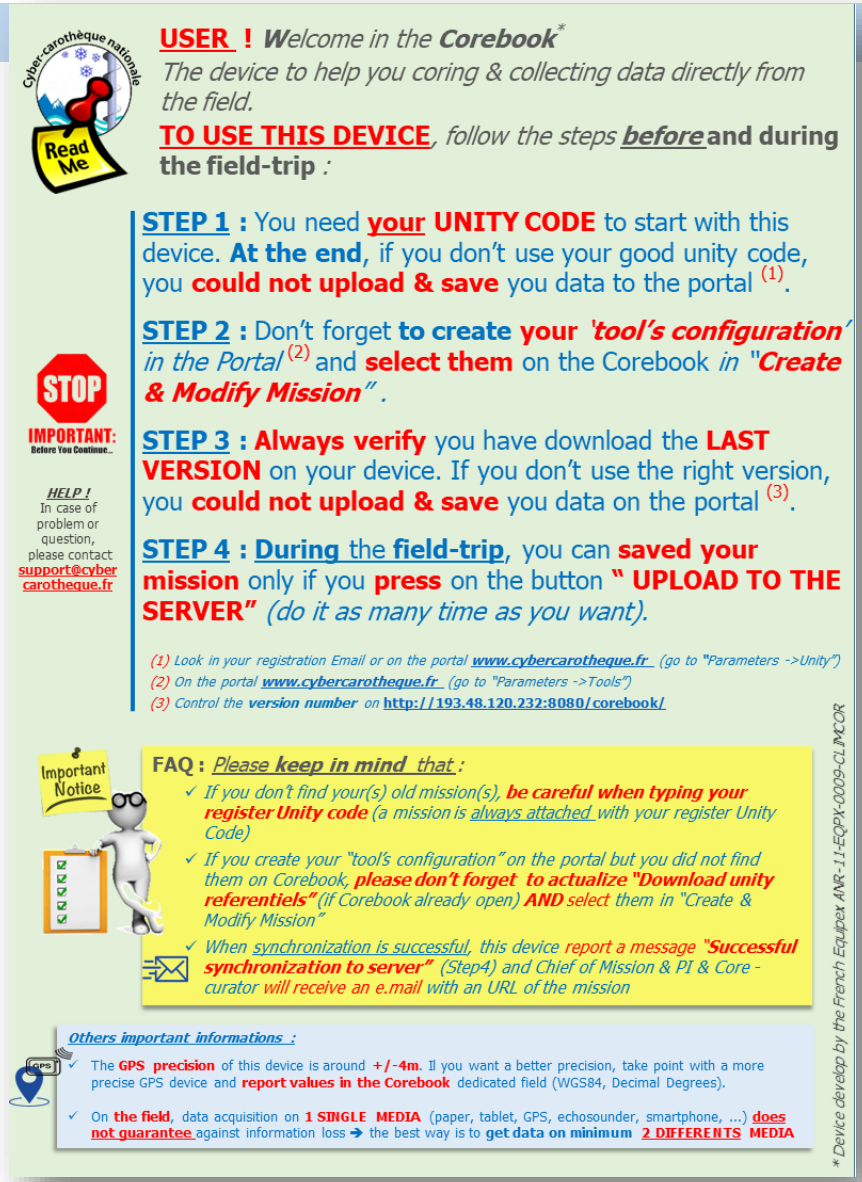
Le READ ME :

➔ 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 »)



Cyber-carothèque nationale

Read Me

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** *:*

STOP

IMPORTANT: Before You Continue...

HELP ! In case of problem or question, please contact support@cybercarotheque.fr

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 (1).

STEP 2 : Don't forget **to create your** ***'tool's configuration'*** *in the Portal* (2) 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 (3).

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.cybercarotheque.fr*** *(go to "Parameters ->Unity")*

(2) On the portal ***www.cybercarotheque.fr*** *(go to "Parameters ->Tools")*

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

Important Notice

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

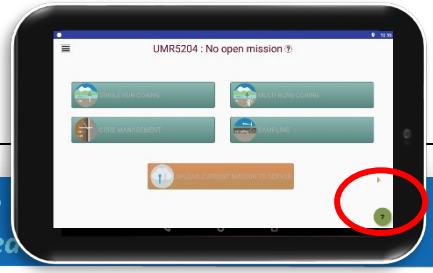
- ✓ *If you don't find your(s) old mission(s),* ***be careful when typing your register Unity code*** *(a mission is always attached with your register Unity Code)*
- ✓ *If you create your "tool's configuration" on the portal but you did not find them on Corebook,* ***please don't forget to actualize "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*

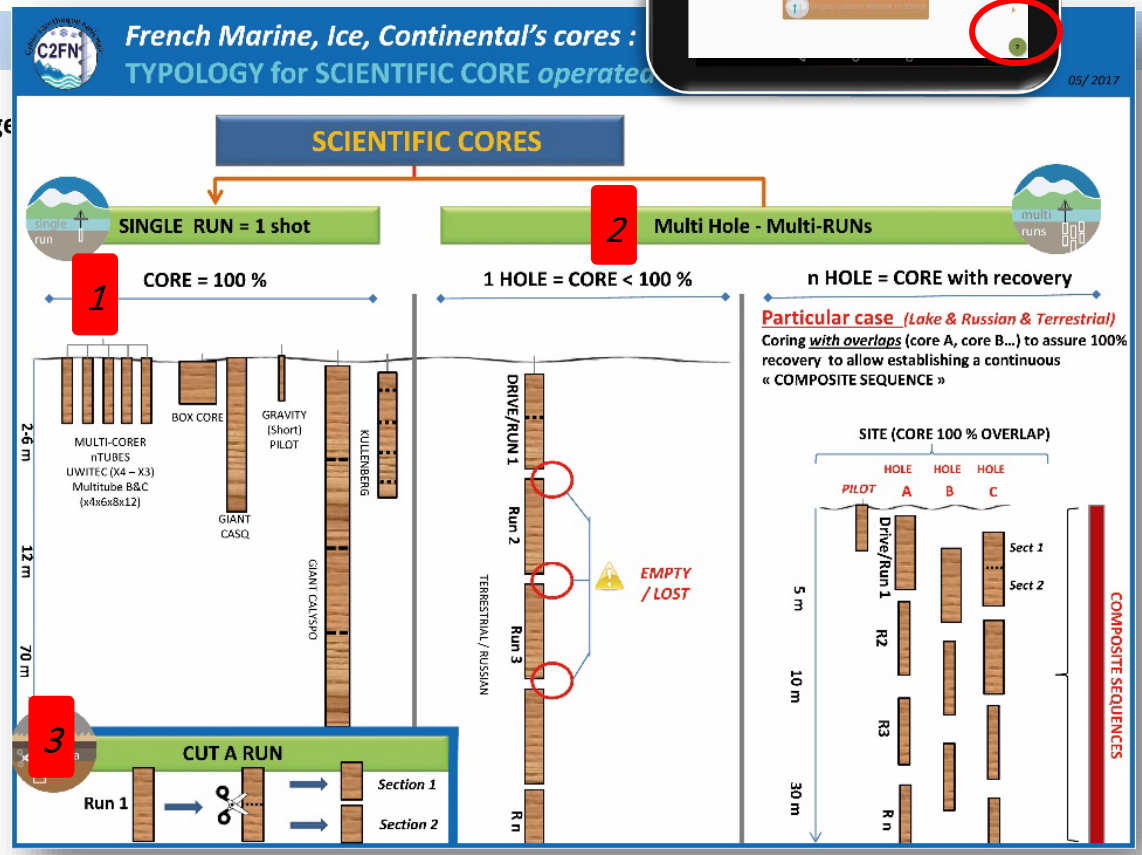
Others important informations :

- ✓ 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**

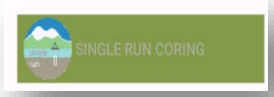
** Device develop by the French Equipex ANR-11-EQPX-0009-CLIMCOR*

Que peut-on faire avec le corebook ?

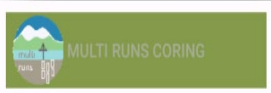




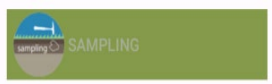
Une mission avec <u>differents types de prélèvements</u> (carottage ou échantillonnage

1 

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.

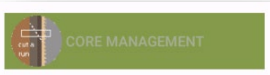
2 

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



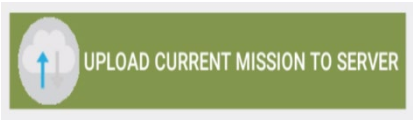
Echantillonnage discret lors de la mission
Collecte d'échantillons de type roche, sédiment, liquide, …

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

3 

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 :



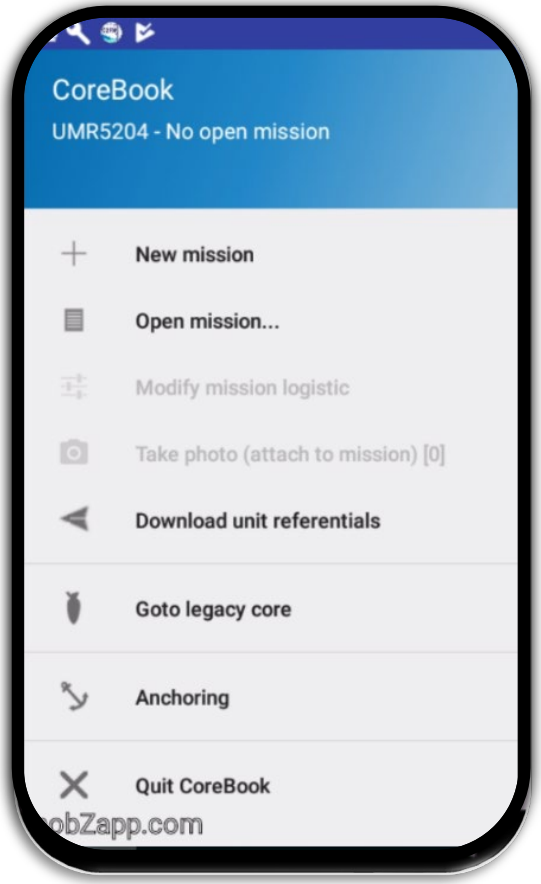
Synchroniser les données vers le serveur de la Cyber-carothèque en vue de : (connexion WIFI nécessaire)

- ⇨ 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 <u>VALIDER</u> en bas de la fenêtre

IMPORTANT

1-CREER UNE « NEW MISSION » :

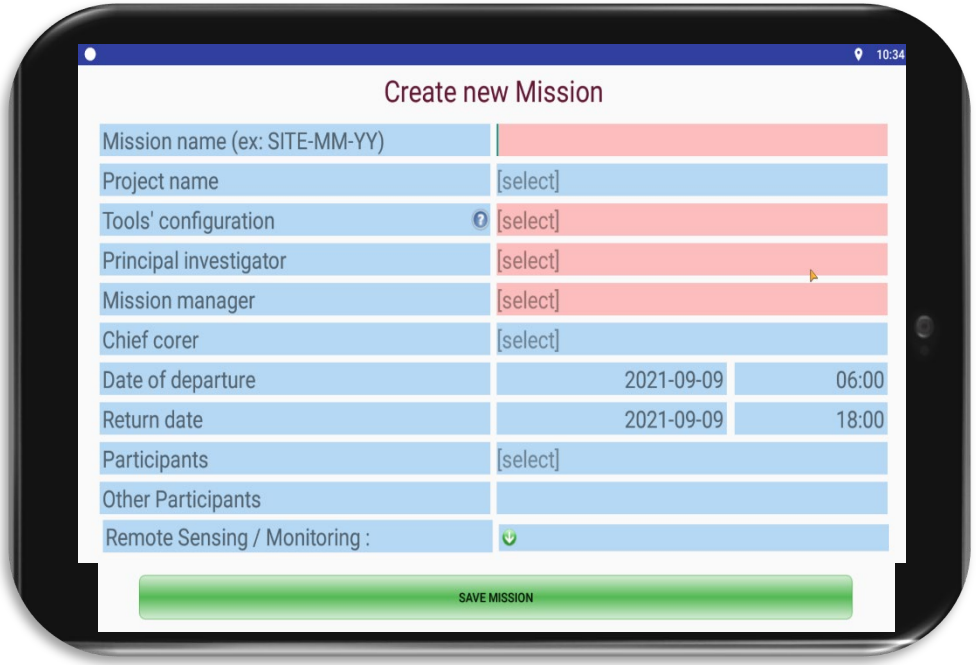
Les différents « acteurs potentiels » autour du Corebook :

Principal Investigator

Mission Manager

Chief corer

Participants



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 crées 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.

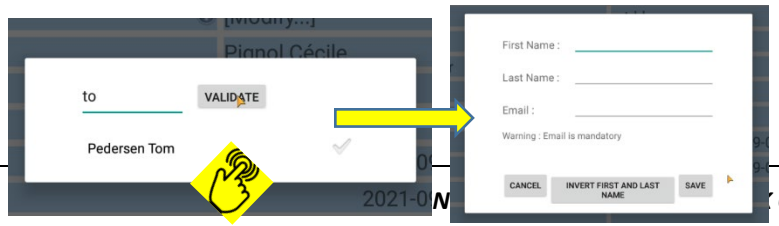
Date of départure / Return date : JJ et HH début et fin de la mission

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)

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 inconu
(*Email obligatoire)



2- SELECTIONNER DES CONFIGURATIONS DE CAROTTIER

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.

➔ Apres synchronisation du référentiel

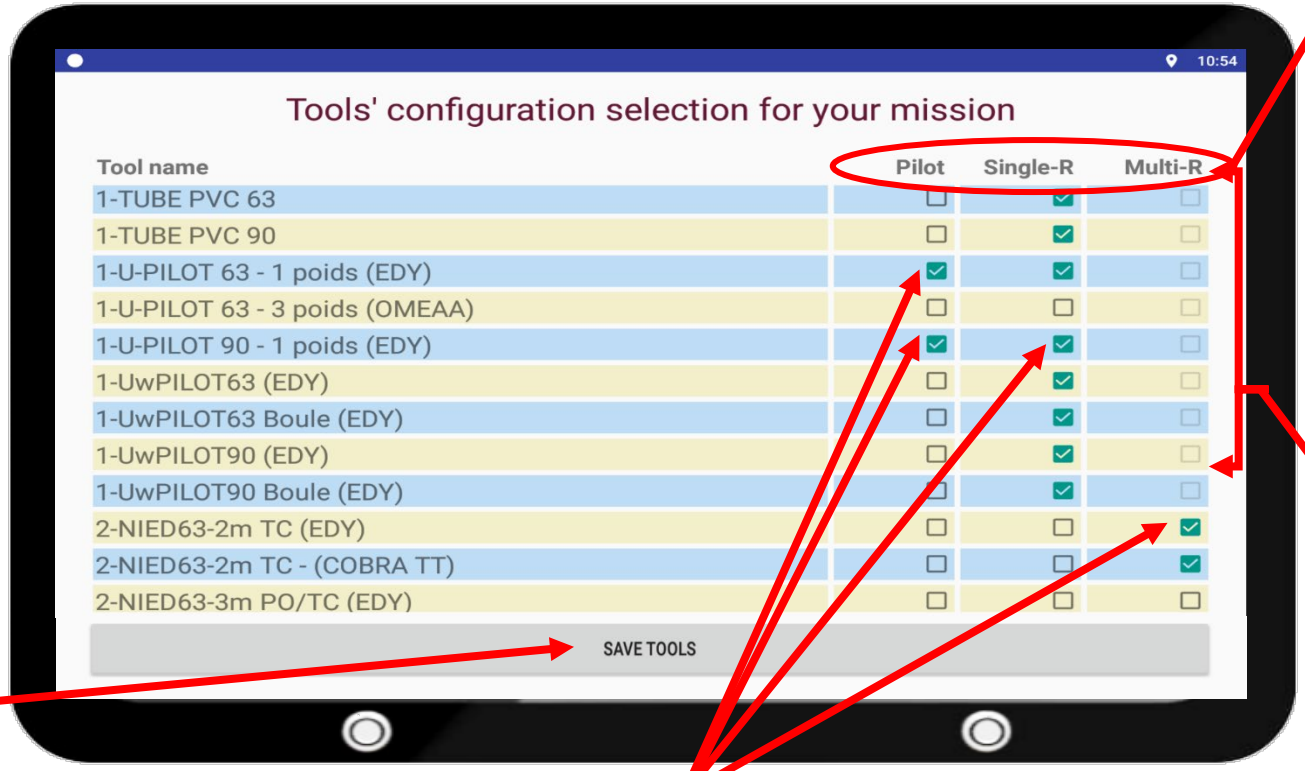
- automatique à l'ouverture du Corebook (si wifi)
-ou via panneau latéral (**« Download referentials » p 6**)

*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)*

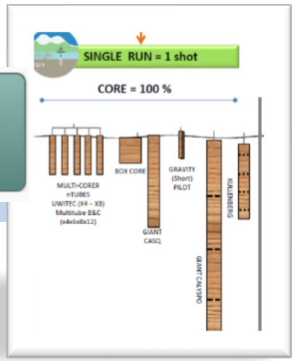


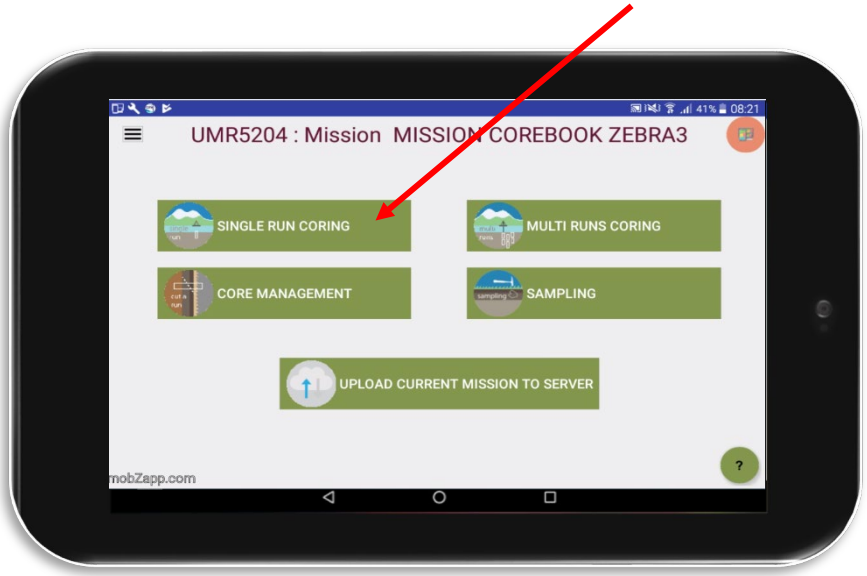
*Certaines configurations ne sont pas adaptées à certain mode **(en grisé)***

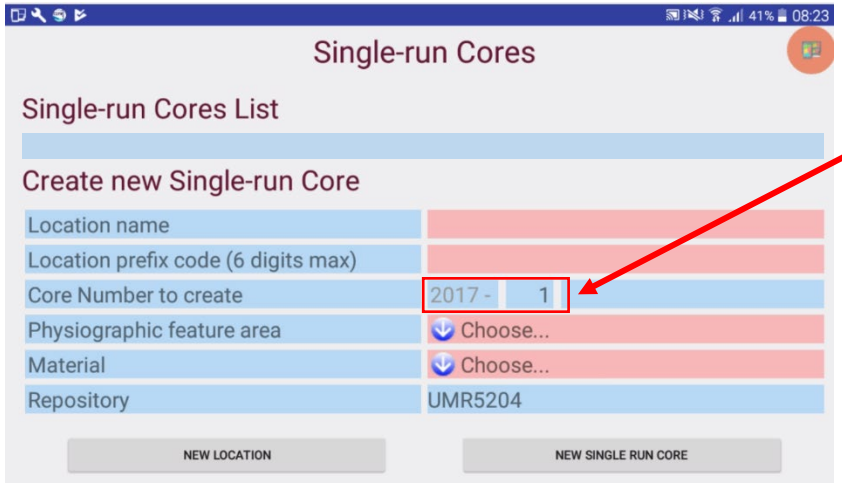
ENREGITREMENT
(en bas de page)
pour la mission en cours

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**.
Eléments 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 singl-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,…)

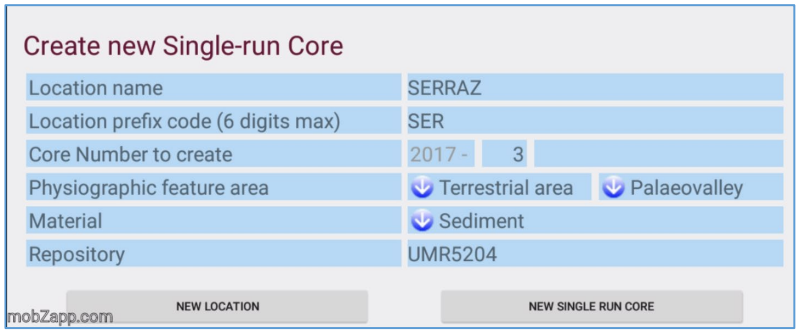
Repository : Lieu prévisionnel de stockage pour les carottes prélevées dans cette « Location » au retour de cette mission ; remplir ces champs permet de remplir automatiquement pour chacune des carottes qui seront créés par la suite

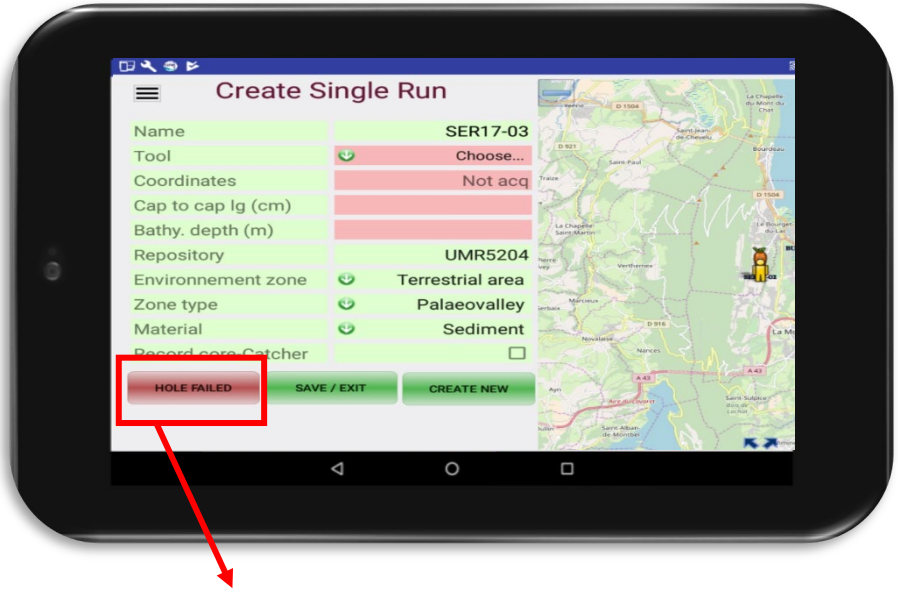
Nb : possibilité de le changer manuellement ce 'repository', carotte par carotte si besoin.

OPERATION DE CAROTAGE 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.





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

CODE NAME - YEAR - NUMERO

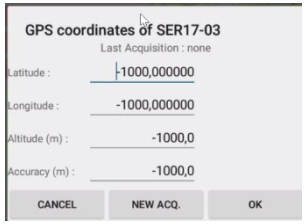
Tool : Liste des « configurations d'outil » choisi pour cette mission à partir de la liste e carottiers du référentiel OUTILS disponible dans le portail

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

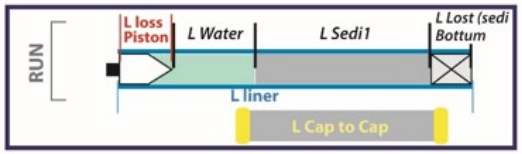
Pour entrer un nouveau carottier, prendre contact avant la mission avec ups855.liste.climcorcyb@cnrs.fr

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)



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 :

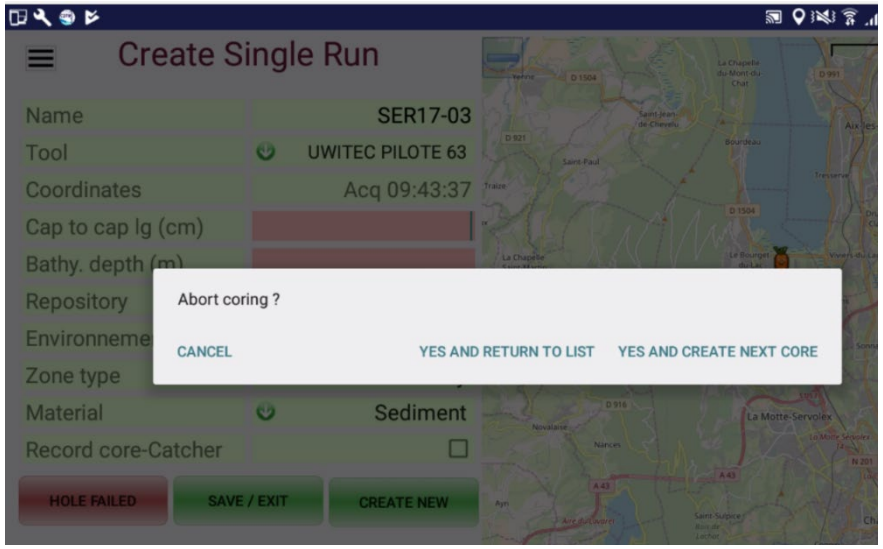
Remplissage AUTO en provenance écran précédent

⇨ ***Possibilité de le modifier au cas par cas selon les carottes***

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

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

Cas ou un carottier a été lancé est ou l'on s'aperçoit à la remontée



➔ ***En cas d'échec de carottage :***

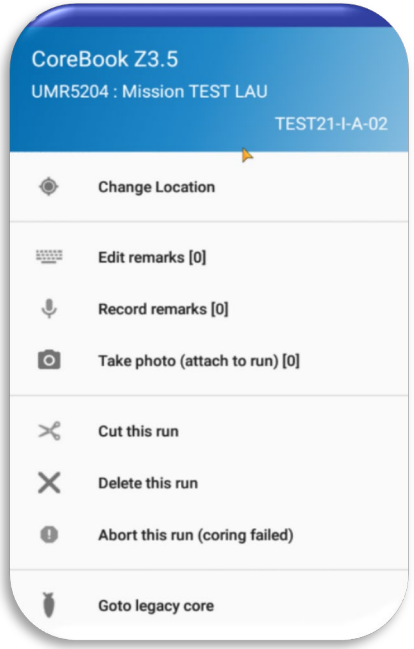
Deux options :

- le PI **ne souhaite pas** garder l'information d'échec : il change de secteur est reprend un point GPS dans le nouveau secteur sur le nom de carotte en cours.
  => Aucune trace de l'échec est gardé en mémoire.
- le PI **souhaite garder l'information d'échec** (uniquement si point GPS est acquit) afin de garder par exemple un trace d'un secteur non carotable (ex tube cassée par le présence de cailloux).
  Dans ce cas il peut :
  - noter une remarque associé au run via le panneau mobile de gauche *
  - appuyer sur HOLE FAILED : la carotte sera notée : **NOM CAROTTE-N°carotte-NUL**

  ⇨ Elle apparaitra dans la liste de carottage du Corebook, dans le rapport de mission.

  ⇨ La carotte suivant portera le numéro précédant 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 lieur, revenir au menu de description générique des métadonnées du lieu de carottage pour un créer un nouveau

---

- 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.

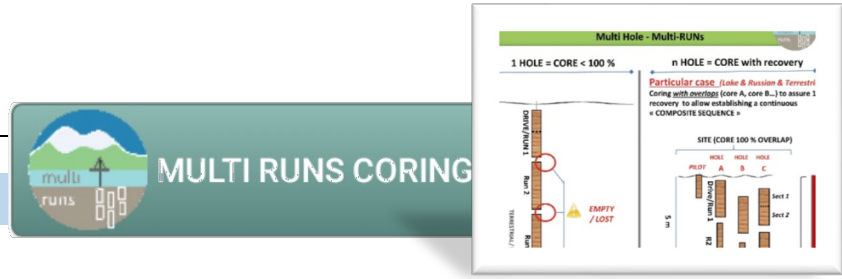
- Take Photos [0] : Prendre un photo rattachée au run. Le **[numéro]** correspond on nombre de photos prises.

- 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)

- Delete this RUN : possibilité



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

MULTI RUNS CORING

en plusieurs étapes :

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

CHANGE LOCATION (optionel)
= 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 décris plus haut dans le formulaire

-Location name : Nom explicite ou officielle du lieu de carottage (Consulter la base de lieu **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 prefixe 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)*

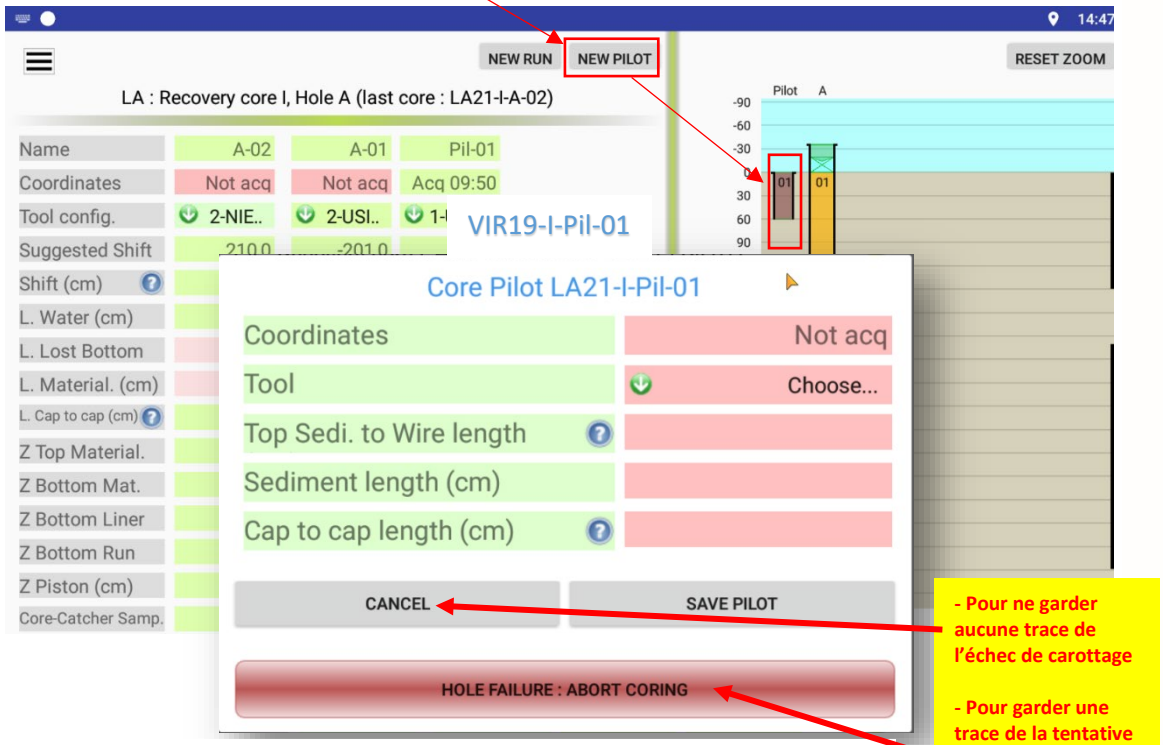
-Repository : code unité (login) par defaud mais celui-ci peut être modifié par un autre code unité (officiel Cyber-c) ou un nom de laboratoire

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

3- NEW PILOT (*optionel*) =

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

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



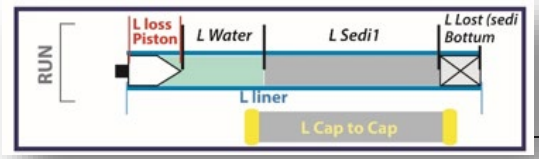
- Pour ne garder aucune trace de l'échec de carottage

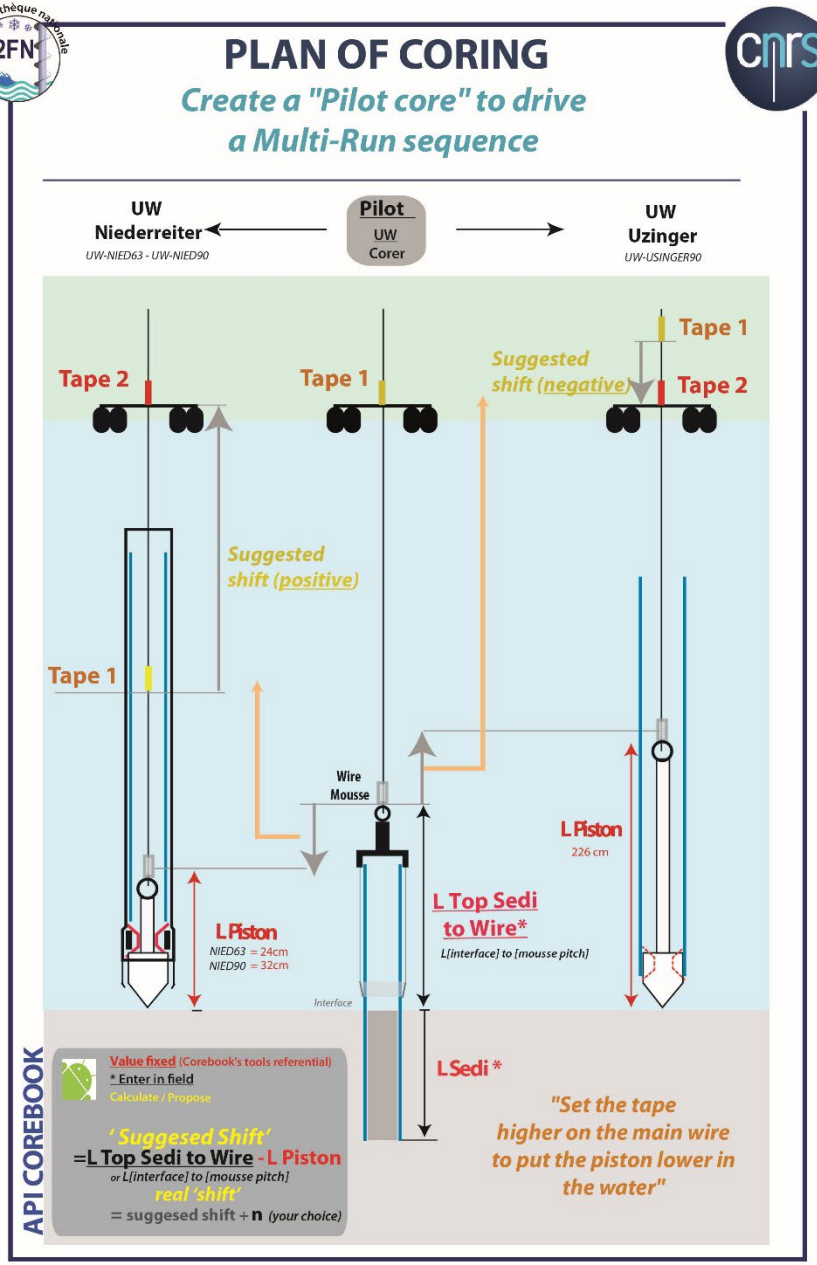
- Pour garder une trace de la tentative de carottage (sans pour autant obtenir une carotte)

- 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.

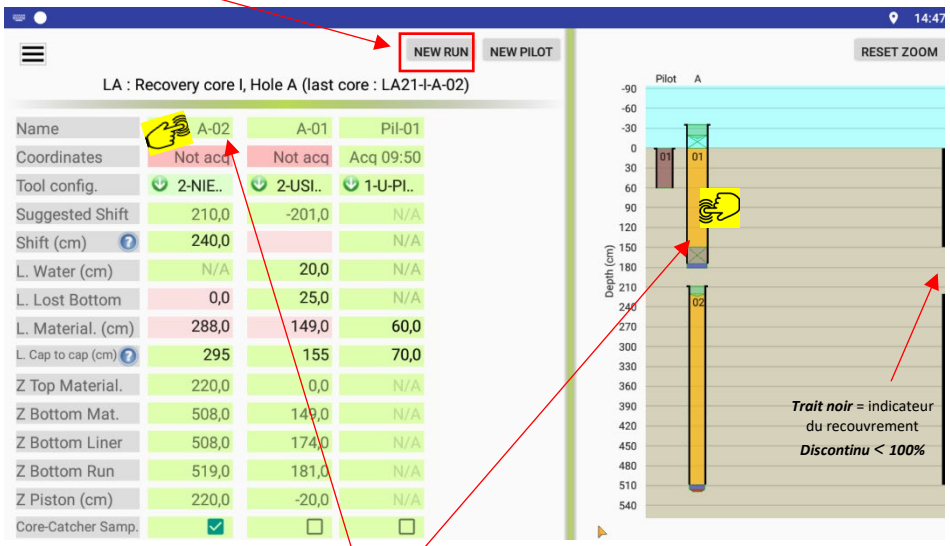
-Sediment Lenght * (cm) : saisir la longueur du sédiment dans le tube

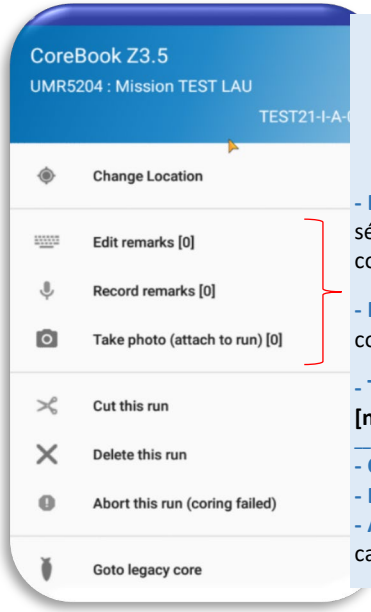
-Cap to Cap lenght * (cm) :
saisir la Longueur du tube (run) hors-tout en cm (mousse et bouchons compris)





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





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.

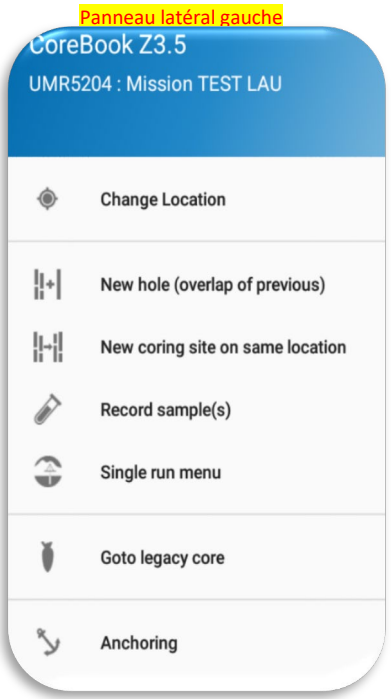
- **Take Photos [0] :** Prendre un photo rattachée au run. Le **[numéro]** correspond on nombre de photos prises.

- **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)

suggested_shift *	Proposition dépendant du carottier choisit. Il est calculé automatiquement 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 répère 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 l'aider à positionner le piston pour réaliser un run.
shift *	(Saisie libre) Le "shift" désigne le décalage du répère 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 (ie décalage du run si necessaire) ou n'a pas pu être calculé.
l_water *	Distance, généralement remplie d'eau, entre le sommet du tube de carottage et l'interface eau-sédiment (1er run seulement, après 0) / (Multirun exclusivement)
l_lost_bottom *	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)
L Material (CB) = l_sedi (XML) *	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)
CapToCap (CB) = l_final (XML)	Longueur du tube (run) hors-tout en cm (mousse et bouchons compris)
Z Top material (CB) = z_top_sedi	Distance séparant in-situ le sommet de l'échantillon de l'interface eau-sédiment (Multirun exclusivement). Profondeur "top" sediment (champ calculé automatiquement)
Z Bot material (CB) = z_bottom_sedi	Distance séparant in-situ la base de l'échantillon de l'interface eau-sédiment (Multirun exclusivement) Profondeur du "bottom" sediment (champ calculé automatiquement)
z_bottom_liner	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)
z_bottom_run	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)
z_piston	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)
CoreCatcher Sample	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 ➔

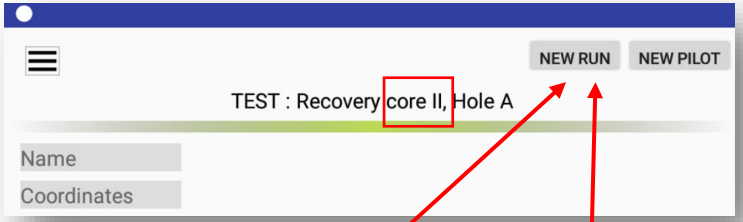


6- CHANGEMENTDE TROU pour assurer le recouvrement du carottage

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

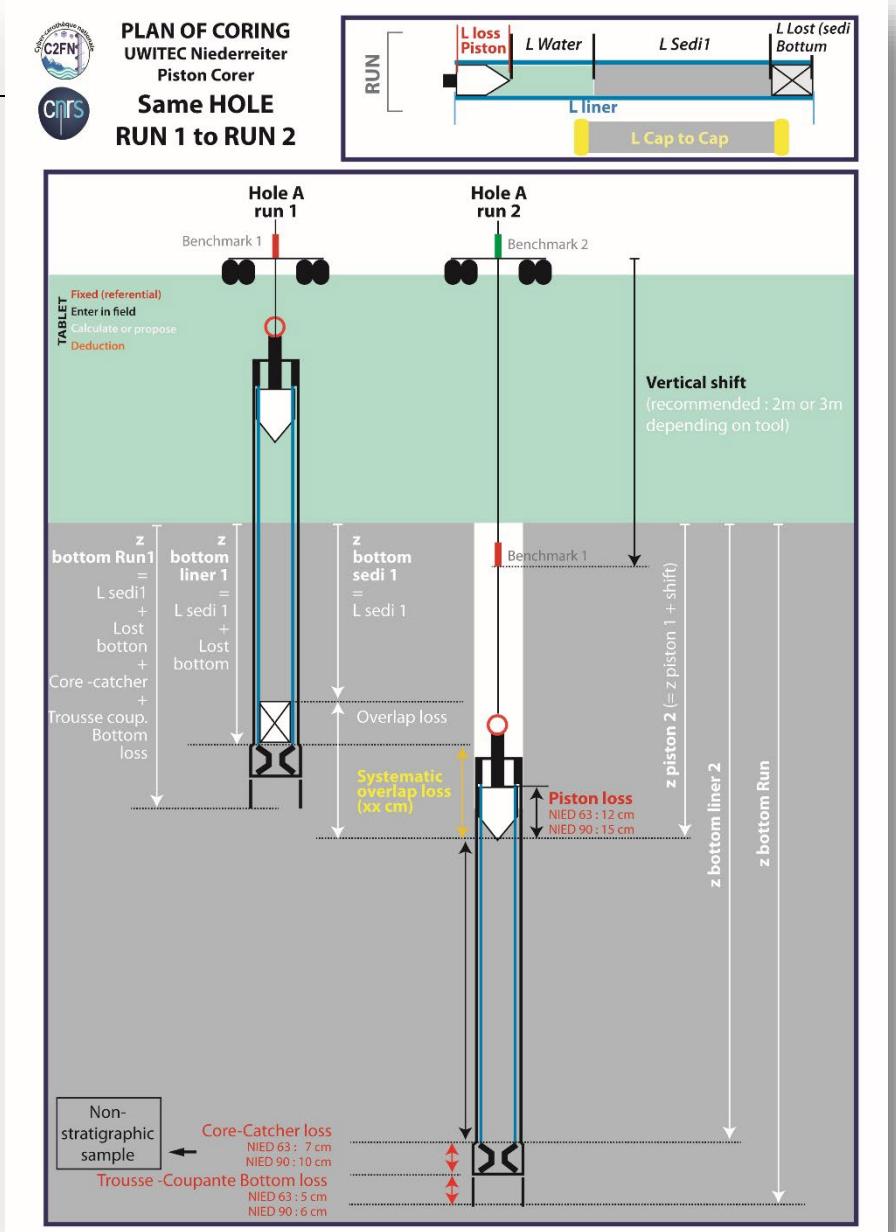
7- CHANGEMENTDE DE SITE sur un même lieu

➔ 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

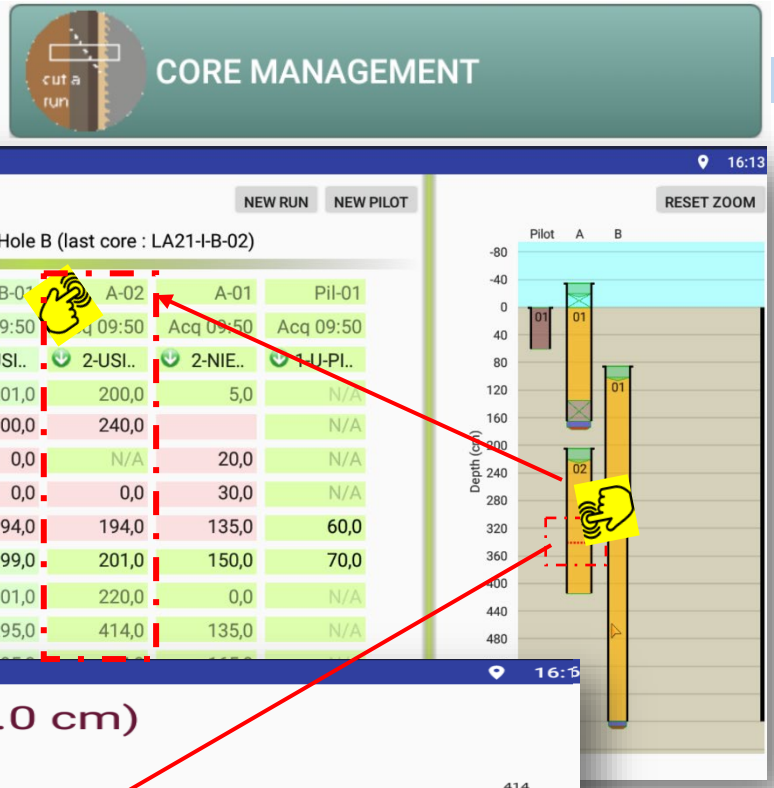
NB :
-REPOSITRORY : non modifiable
-BATHYMETRIE : pas possible de saisir
=> saisir la nouvelle valeur en REMARQUE du RUN 1

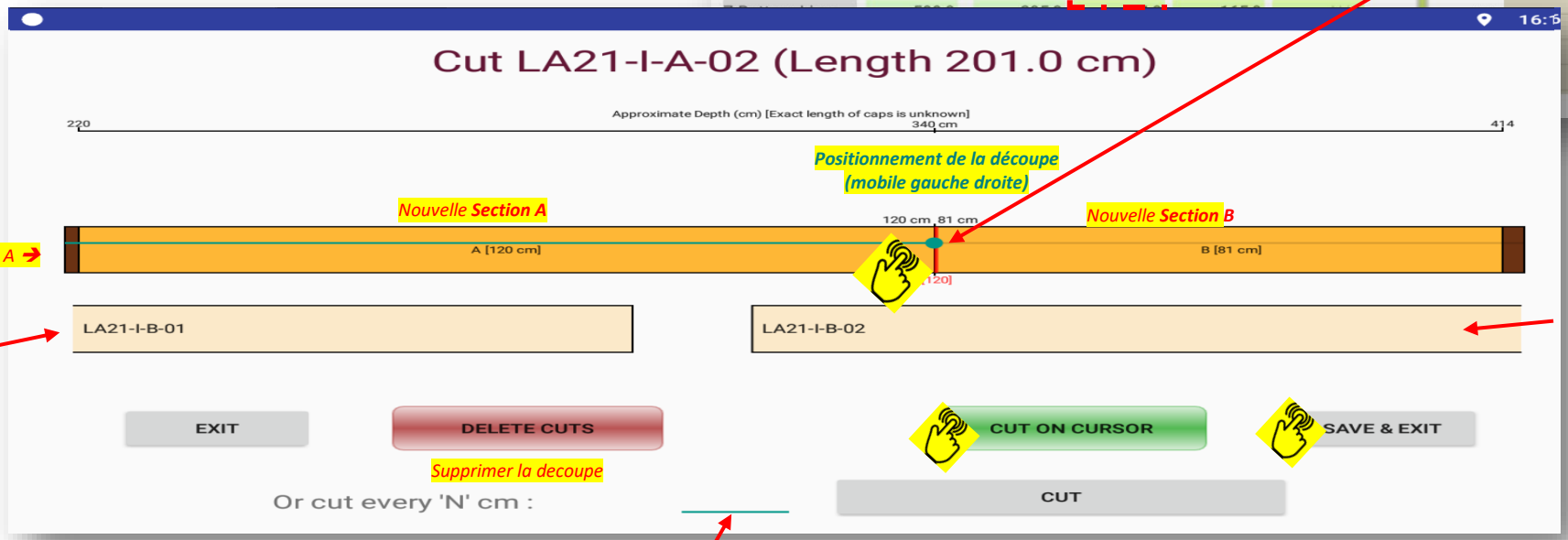


3 CORE MANAGEMENT

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 cartothèque
  - 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 a chaque run et section*





Run decoupé dans le HOLE A ➔

Carotte précédente dans le recouvrement (HOLE B)

Carotte suivante dans le recouvrement (HOLE B)

Supprimer la decoupe

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

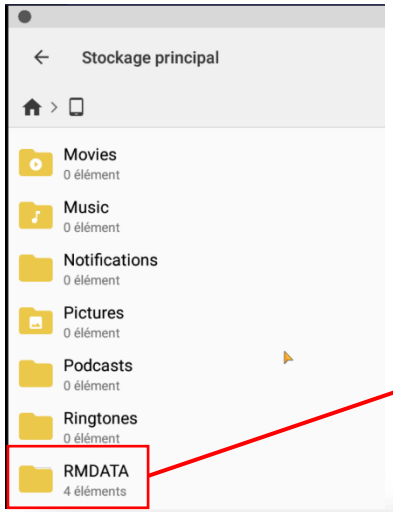
4 Sauvegarde et Synchronisation vers le serveur Cyber-C

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 **réouvrire la mission en cours** sur une autre tablette.

⇨ *Qui est responsable de cette opération ?*



Principal Investigator

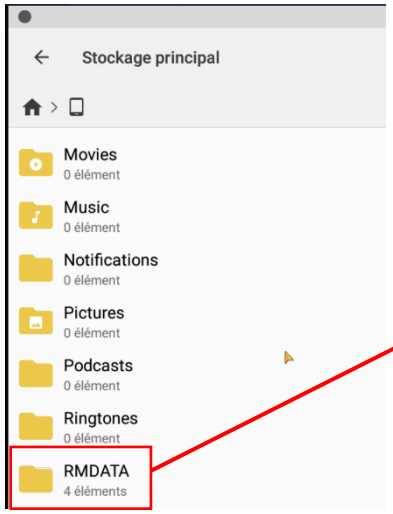
✓ On the field, data acquisition on 1 SINGLE MEDIA (paper, tablet, GPS, echosounder, smartphone, ...) does not garantee against information loss → the best way is to get data on minimum 2 DIFFERENTS MEDIA

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 a 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 ?*



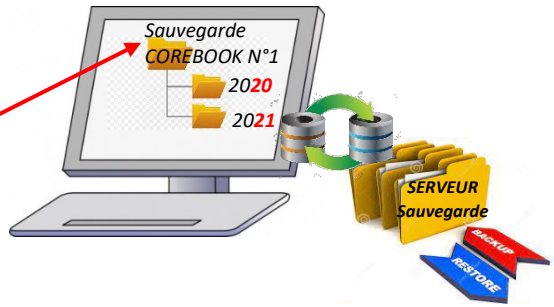
Responsable de SA/LA tablette :

PI (si tablette perso)

ou

Curateur ou Responsble « Plateforme Terrain »

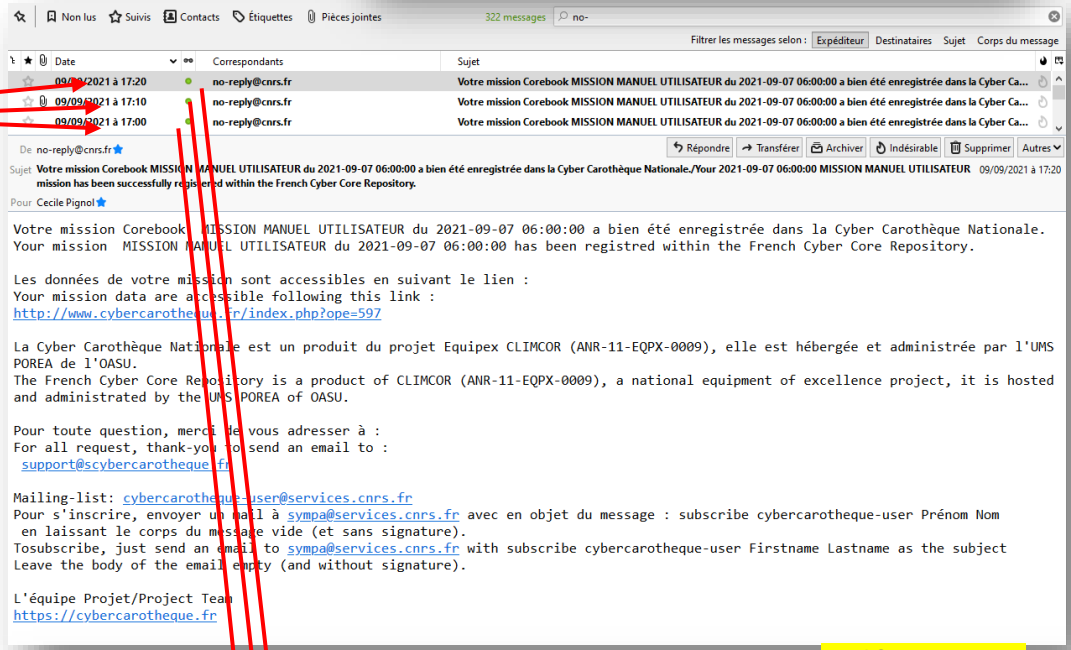
(si tablette collective)

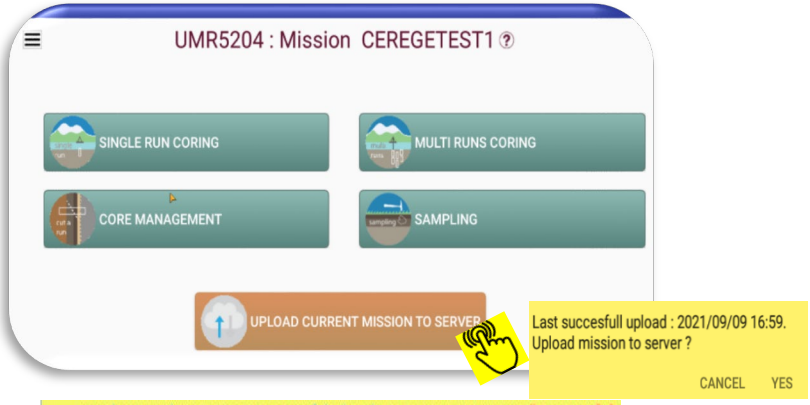


2- Synchronisation de la tablette en court de mission (WIFI) :

➔**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)





✓ *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*

➔**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

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** *:*

STOP

IMPORTANT: Before You Continue...

HELP !
In case of problem or question, please contact support@cyber carotheque.fr

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 [(1)].

STEP 2 : Don't forget **to create your** ***'tool's configuration'*** *in the Portal* [(2)] 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 [(3)].

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.cybercarotheque.fr*** *(go to "Parameters ->Unity")*
(2) On the portal ***www.cybercarotheque.fr*** *(go to "Parameters ->Tools")*
(3) Control the ***version number*** *on* **http://193.48.120.232:8080/corebook/**

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**

** Device develop by the French Equipex ANR-11-EQPX-0009-CLIMCOR*