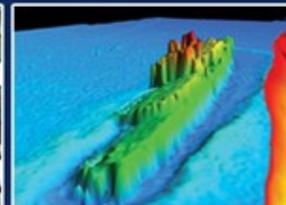




CIDCO

Centre interdisciplinaire de développement
en cartographie des océans

Interdisciplinary Centre for the Development
of Ocean mapping

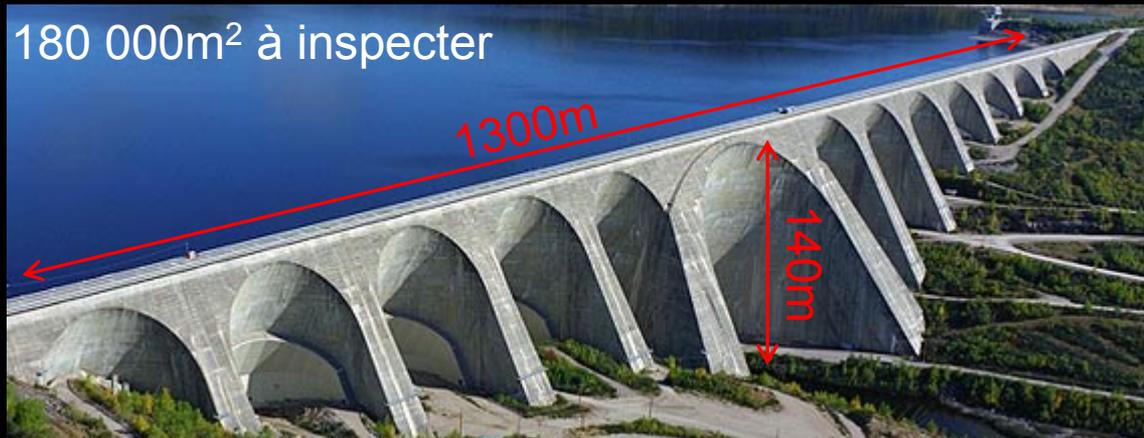
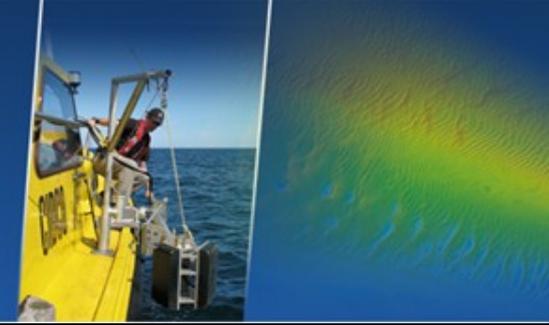


Inspection d'infrastructures portuaires (ponts et barrages)

*le premier diagnostic supporté par
l'intégration d'un sonar
multifaisceau et d'un lidar*



Introduction



Centrale Manic-5 (Photo : Hydro-Québec)

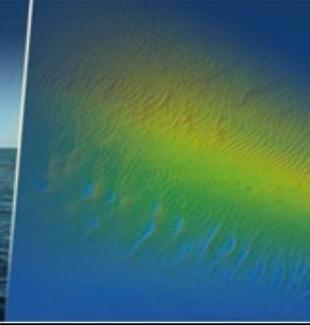
Que souhaitons-nous savoir au juste ?

- Localiser de possibles faiblesses structurales
- Évaluer l'étendue de dommages potentiels
- Observer l'évolution temporelle de déformations

... à une résolution centimétrique!



Méthodes d'inspection visuelles



Scaphandrier
&
ROV équipé d'un caméra optique

Portée limitée
Positionnement imprécis
Long déploiement



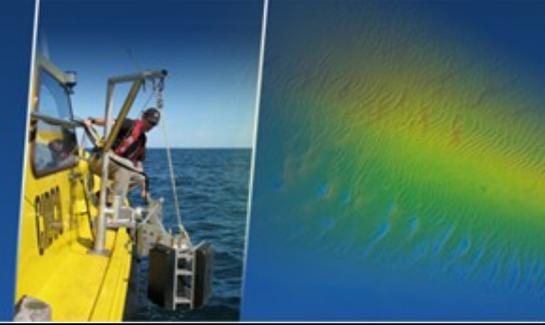
Scaphandrier (Photo : Hydro-Québec)



ROV (Photo : VideoRay)



Méthodes d'inspection acoustiques

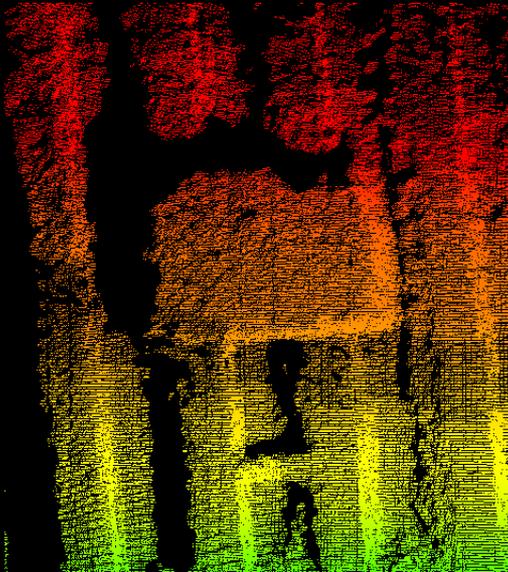


Sonar profileur à balayage mécanique sur trépied

Bonne portée

Positionnement précis (relatif)

Long déploiement

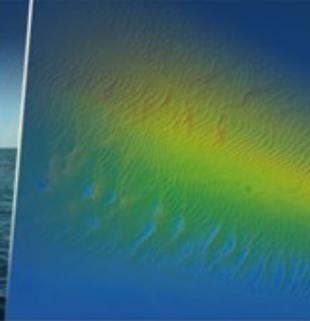


BV5000 (Photo: Teledyne
BlueView)

Balayage du BV5000 sur un mur de quai du port de Rimouski (Photo: CIDCO)



Méthodes d'inspection acoustiques



Sonar imageur à balayage mécanique

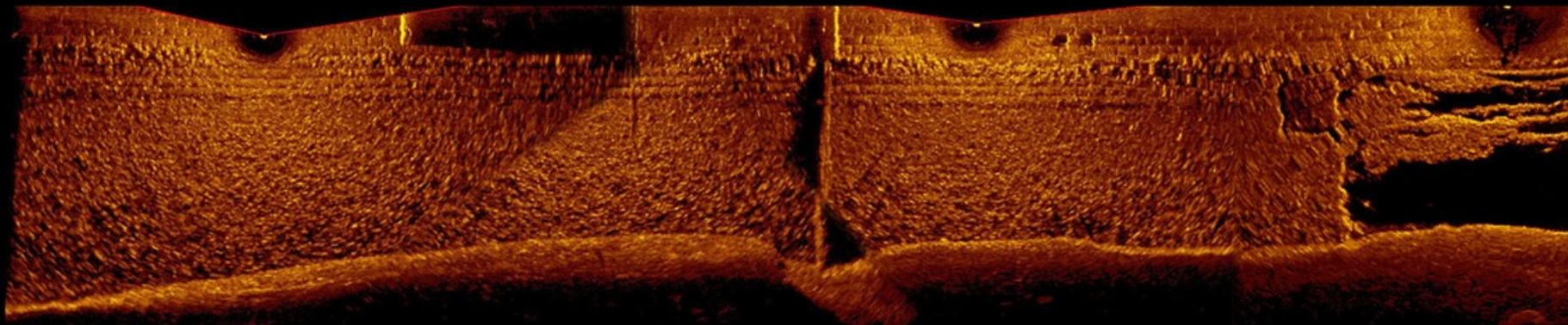
Bonne portée

Positionnement précis (difficile à mettre en place)

Long déploiement



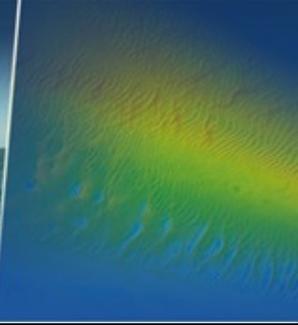
MS1000 (Photo: Kongsberg)



Mosaïque de rétrodiffusion acoustique du MS1000 sur des sections de murs de quai du port de Lisbonne, Portugal (Photo: 3P-Consultores)



Méthodes d'inspection acoustiques

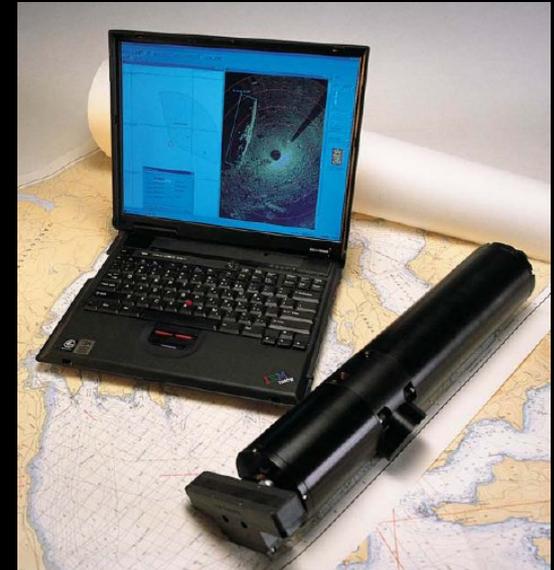


Sonar imageur à balayage mécanique

Bonne portée

Positionnement précis (difficile à mettre en place)

Long déploiement



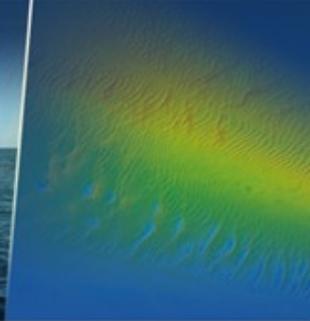
MS1000 (Photo: Kongsberg)



Déploiement et mosaïque résultant d'un balayage par MS1000 sur un mur de barrage au Laos (Photo: Kongsberg)



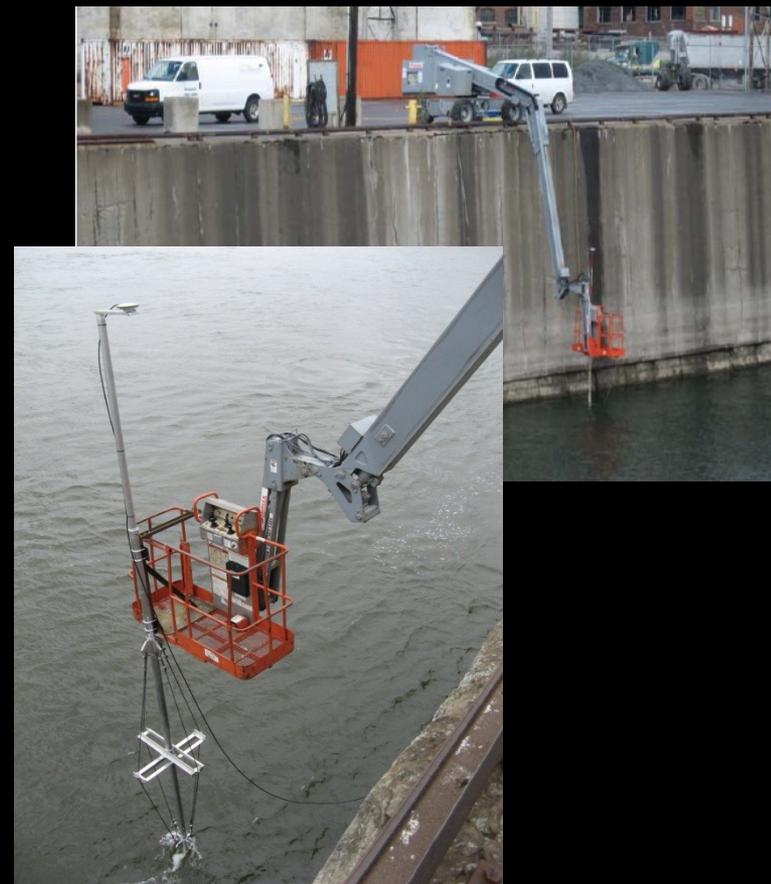
Méthodes d'inspection acoustiques



Stratégies de positionnement précis pour sonar imageur à balayage mécanique



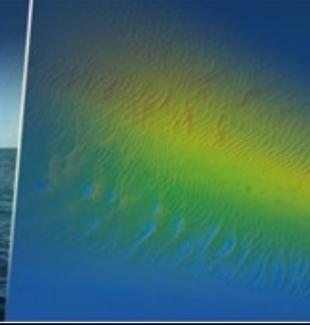
Déploiement à partir d'une barge mécanique au Port de Montréal
(Photo: Groupe Océan)



Déploiement à partir d'une grue télescopique au
Port de Montréal (Photo: Port de Montréal)



Méthodes d'inspection acoustiques



Sonar imageur sur ROV: stratégies de positionnement précis

Bonne portée
Positionnement précis
Long déploiement

- GPS sur point fixe
- Transpondeur acoustique (USBL)
- Mesures inertielles (MRU)
- Compas magnétique
- Altimètre acoustique



ROV Maski (Photo : Hydro-Québec)

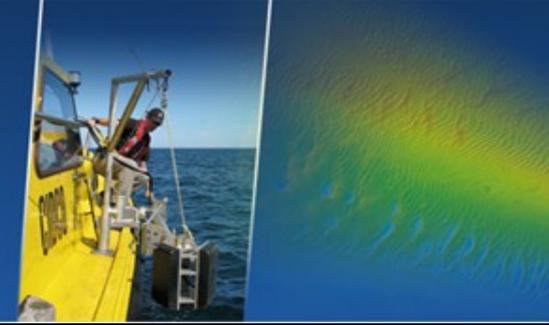
Ridao *et al.*



Ridao *et al.*



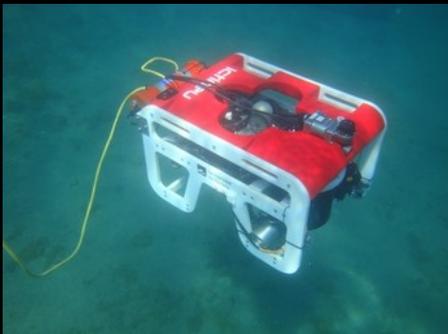
Problématique



Centrale Manic-5. Photo : Hydro-Québec



Scaphandrier (Photo : Hydro-Québec)



Ridao *et al.*



BV5000. (Photo: Teledyne BlueView)



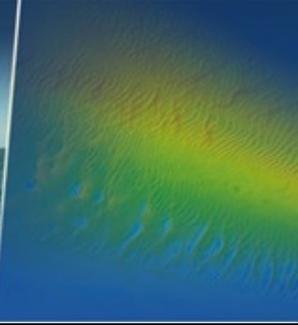
MS1000. (Photo: Kongsberg)



ROV Maski (Photo : Hydro-Québec)

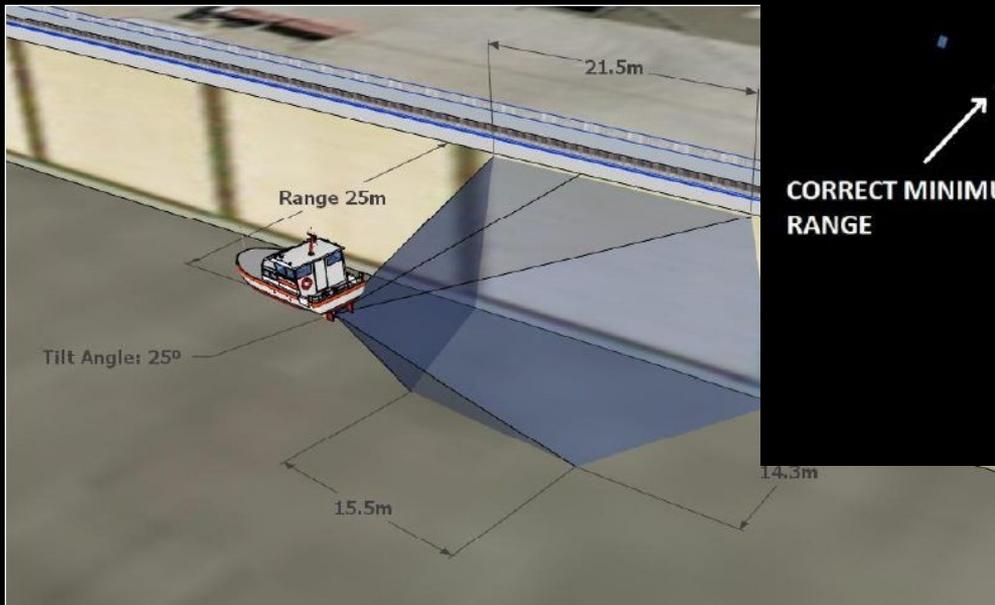


Premier diagnostic structural



Sonar multifaisceau 3D Coda Octopus Echoscope

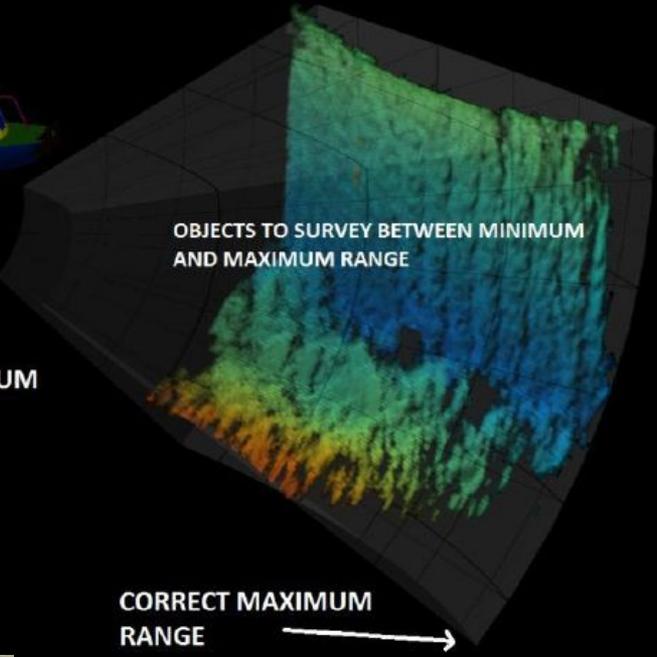
Bonne portée
Positionnement précis
Déploiement rapide



CORRECT MINIMUM RANGE

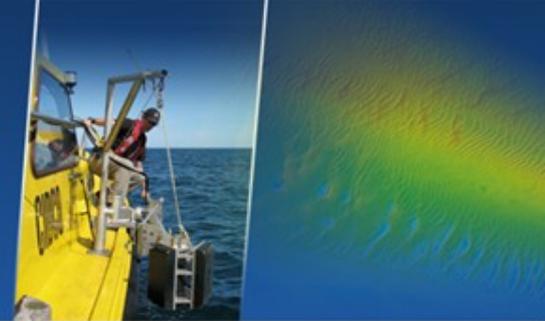
OBJECTS TO SURVEY BETWEEN MINIMUM AND MAXIMUM RANGE

CORRECT MAXIMUM RANGE





Systeme déployé



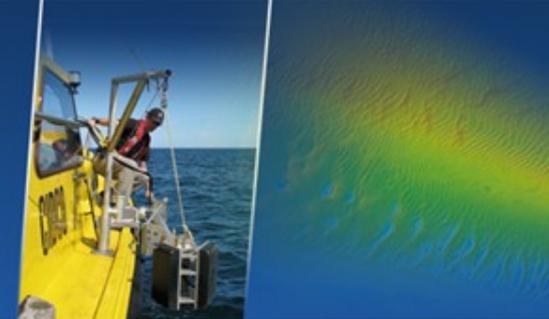
Vedette hydrographique C&C Nelson 34
(mise en opération: 1986)



RESON Seabat 7125 SV
désaxé de 30  sur tribord



Systeme déployé



Vedette hydrographique C&C Nelson 34
(mise en opération: 1986)



Applanix POS MV320



Valeport Mini-SVP



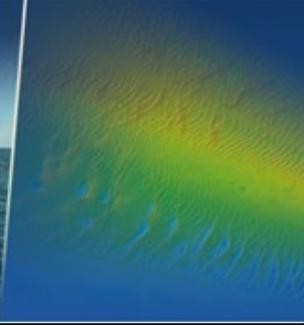
Base GPS au sol



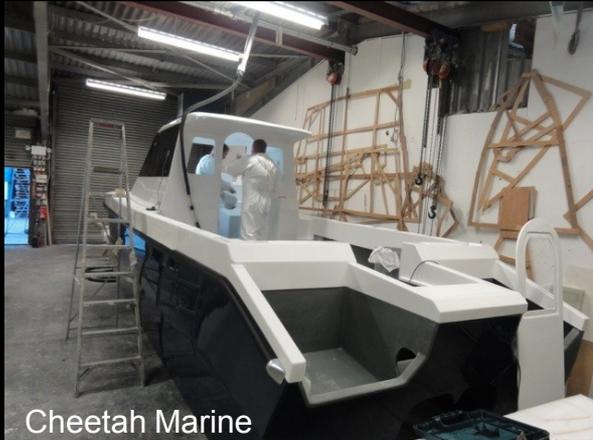
Lien RTK



Future vedette



Nouveau bateau de sondage (Cheetah Marine 7.2m) en construction



Cheetah Marine

Facile à déployer



Cheetah Marine

Moon pool



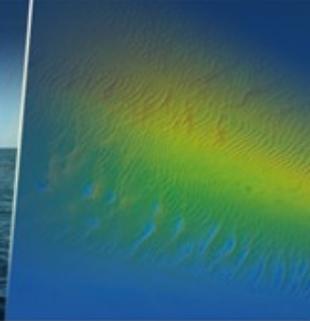
Cheetah Marine



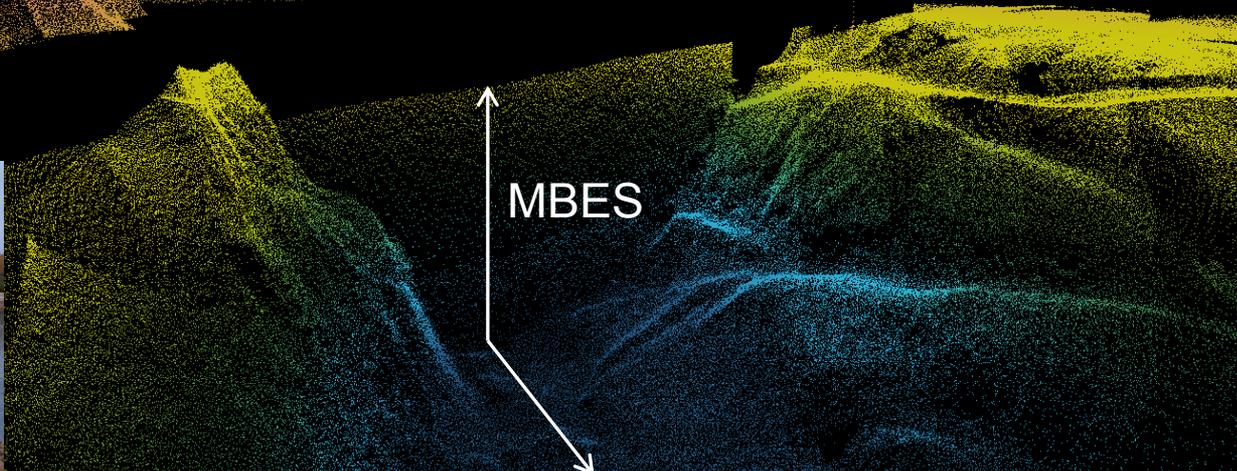
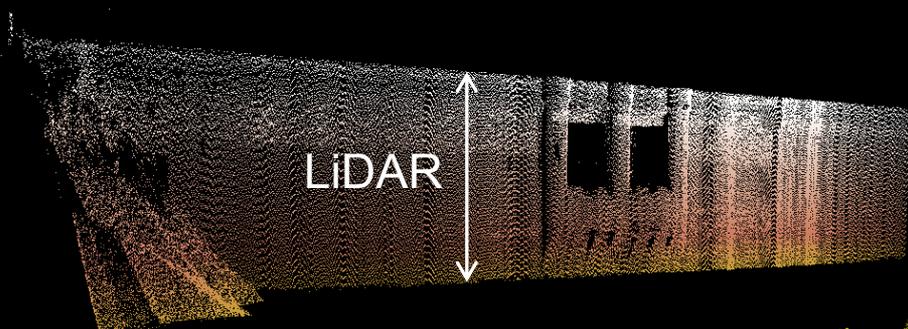
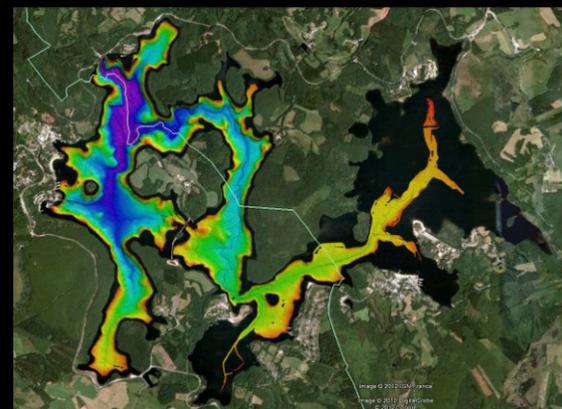
Cheetah Marine



Produits: Murs de barrage

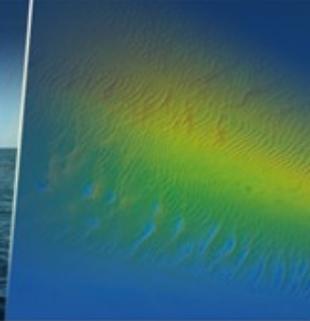


Nuage de points combiné sonar-lidar montrant partiellement la structure du mur de barrage de Vassivière, France

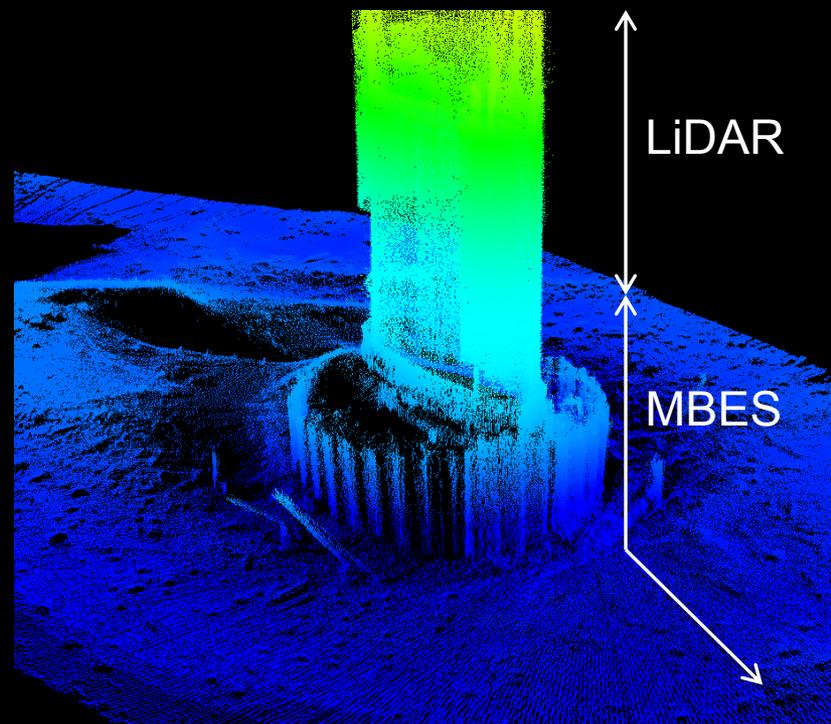
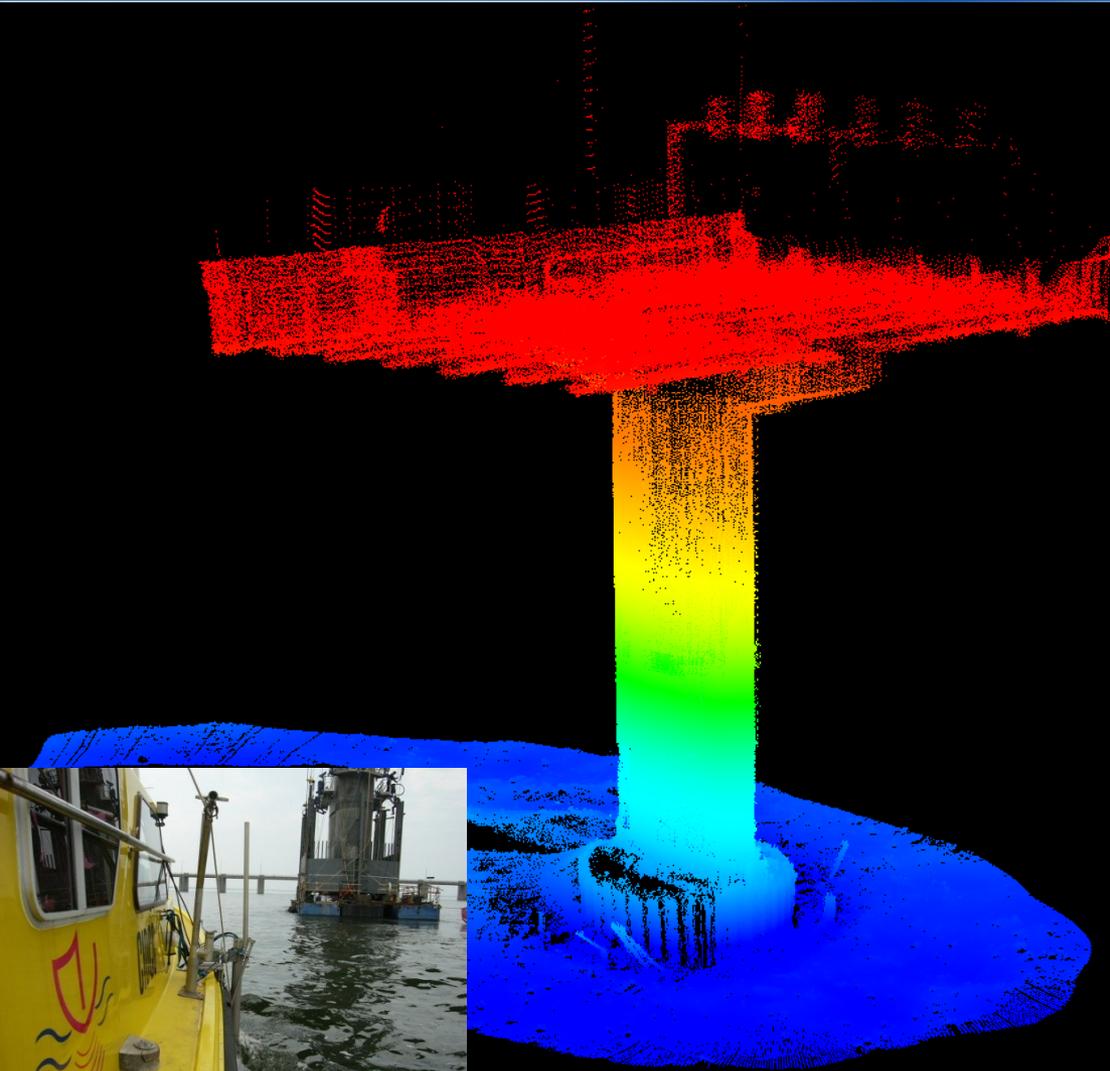




Produits: Piliers de pont

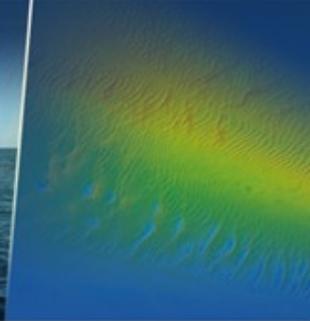


Nuage de points combinée sonar-lidar montrant la structure complète d'un pilier du pont Champlain, Montréal.

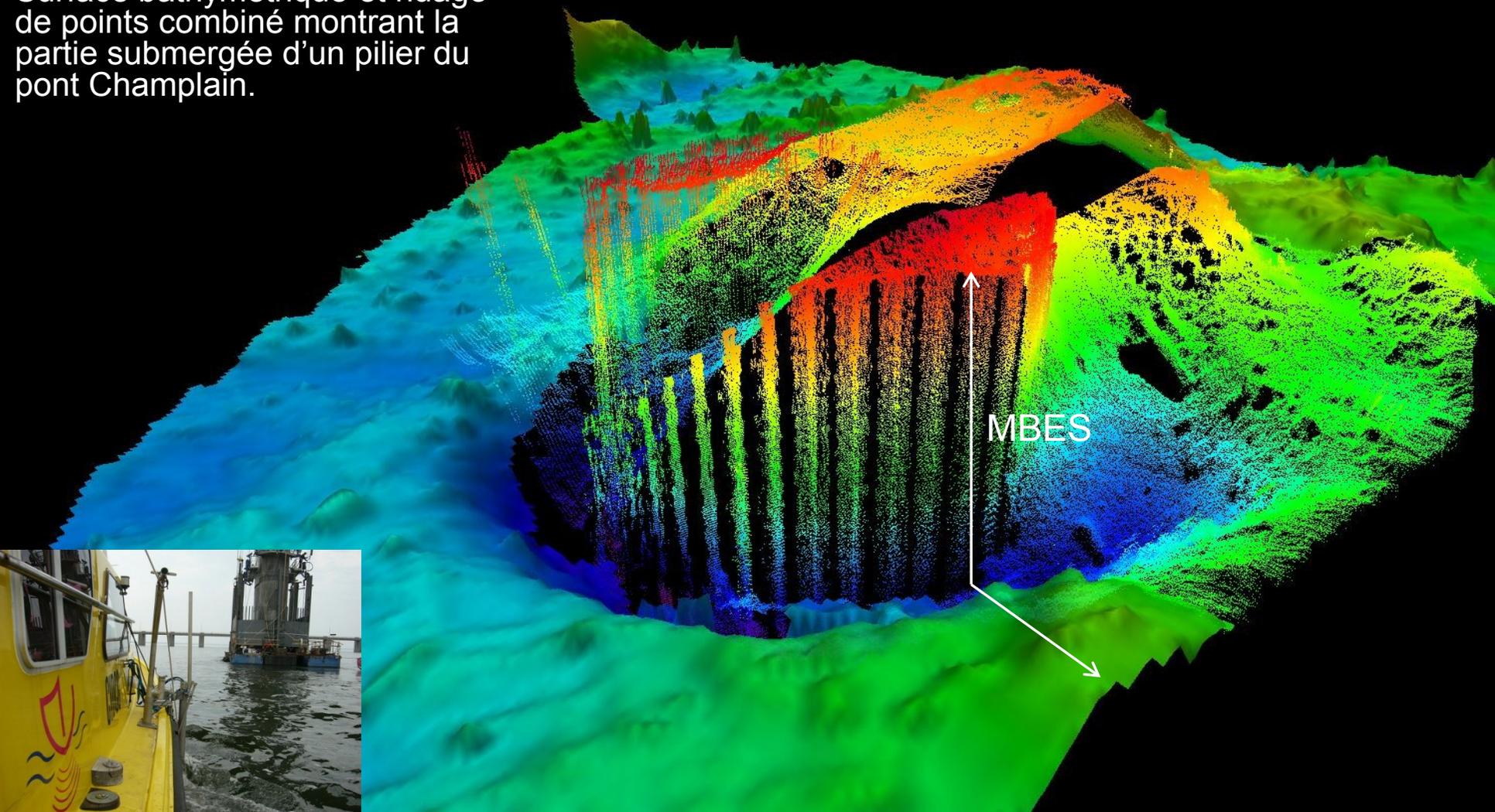




Produits: Piliers de pont

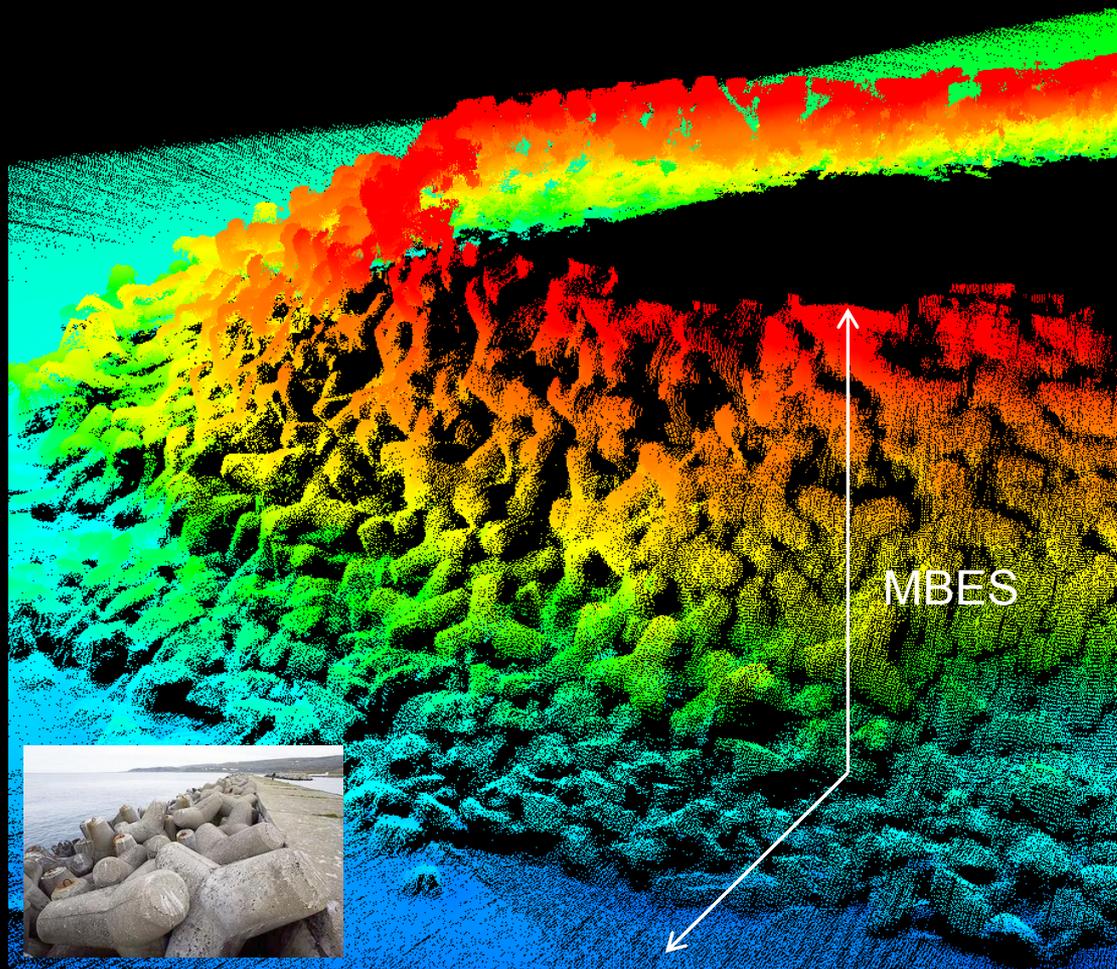
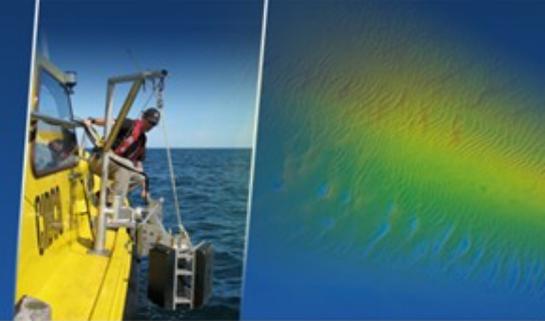


Surface bathymétrique et nuage de points combiné montrant la partie submergée d'un pilier du pont Champlain.





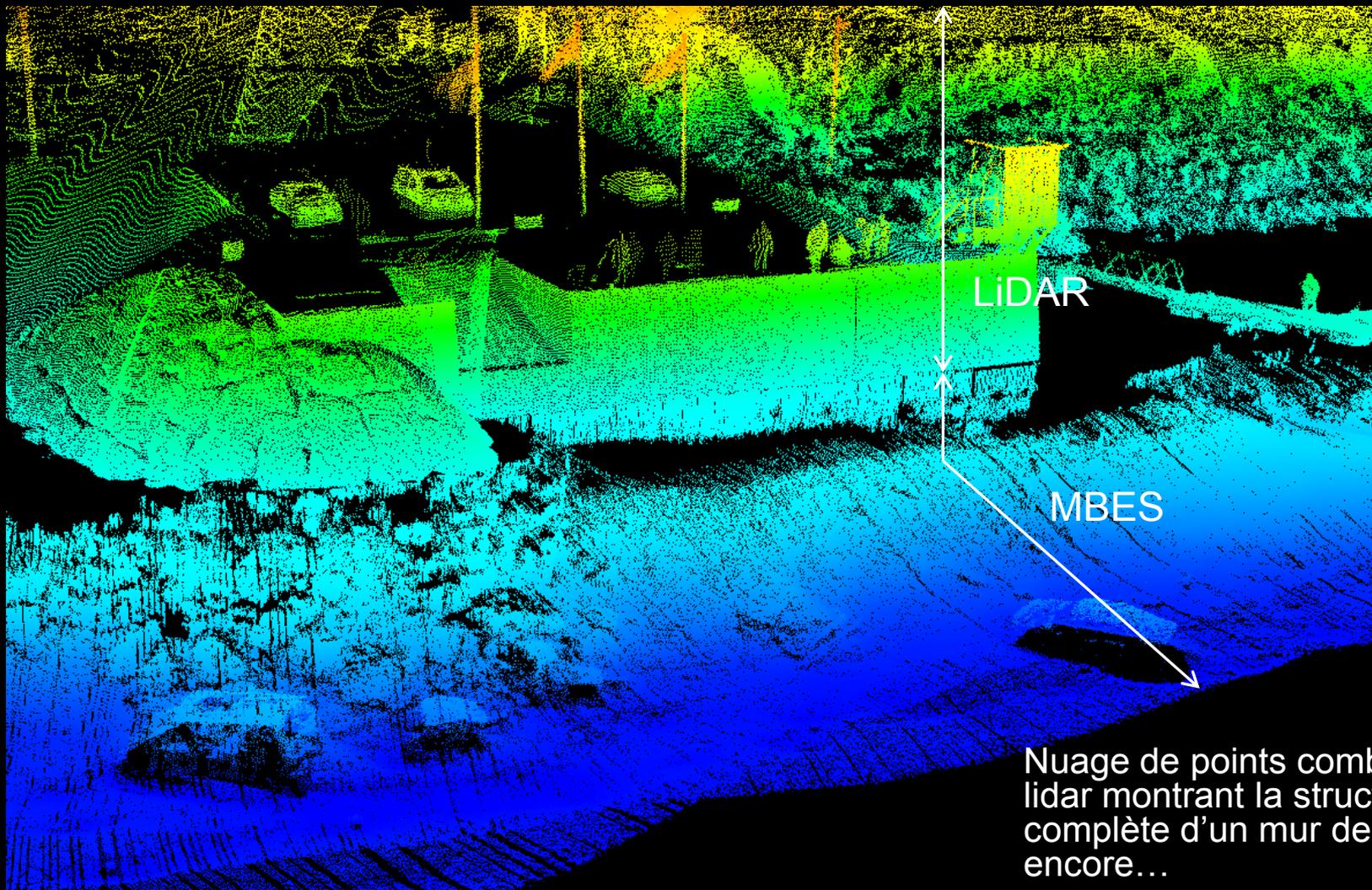
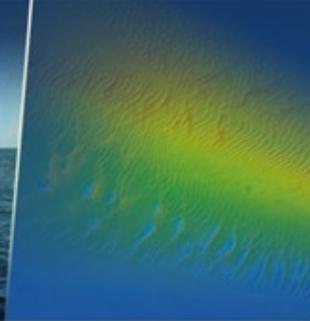
Produits: Brise-lame



Nuage de points montrant
la partie submergée d'un
brise-lame



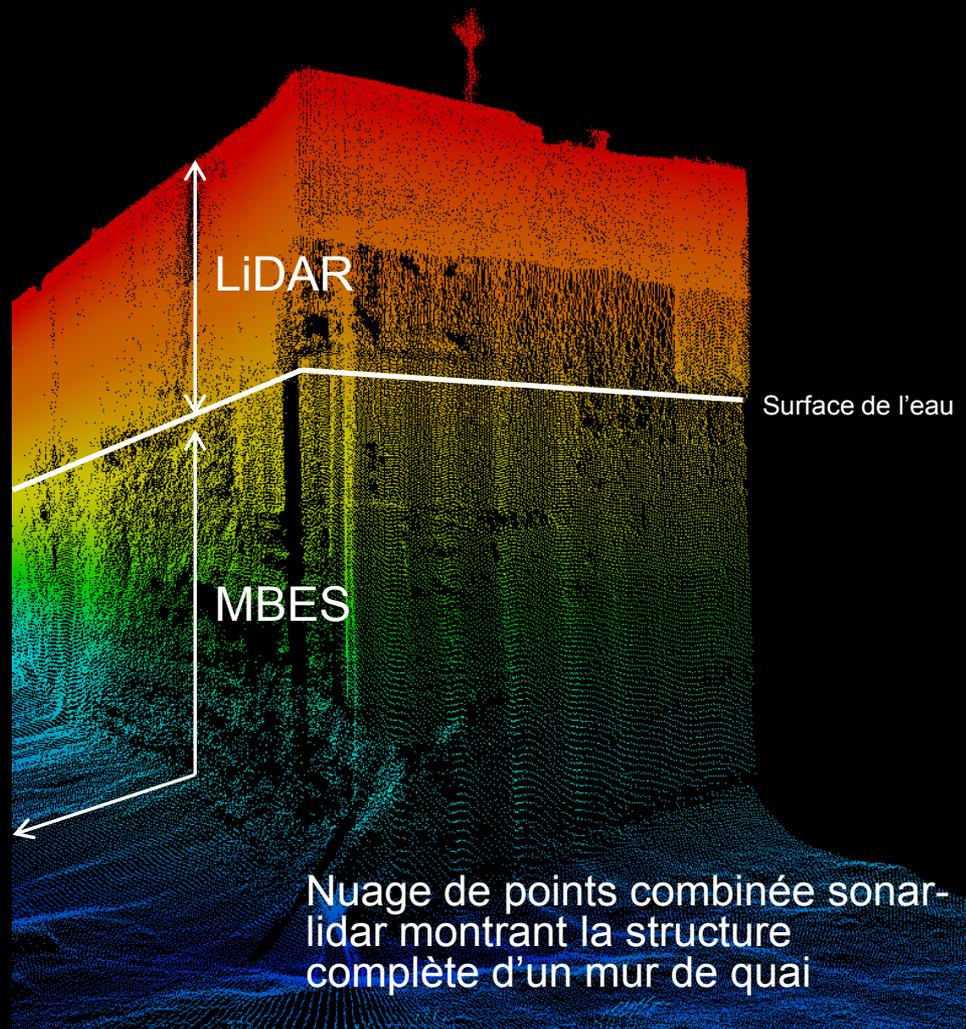
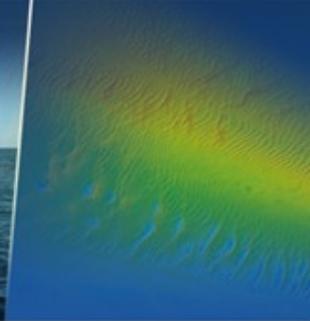
Produit: Mur de quai



Nuage de points combinée sonar-
lidar montrant la structure
complète d'un mur de quai et plus
encore...

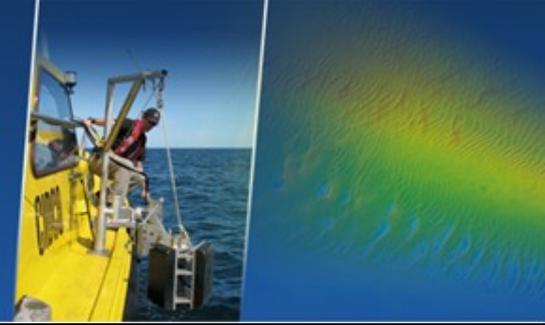


Produits: Mur de quai





Performances du système



Que souhaitons-nous connaître ?

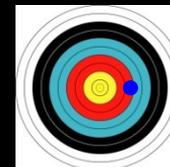
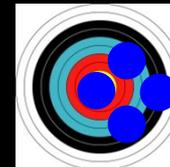
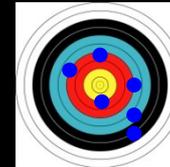
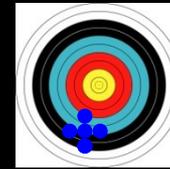
- Quelle-est l'exactitude ?

- Quelle-est la précision ?

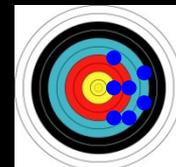
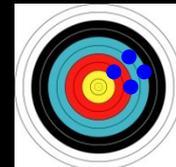
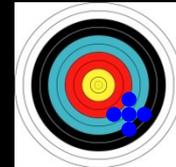
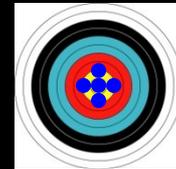
- Quel-est le pouvoir de résolution ?

- Quelle-est la densité ?

Faible

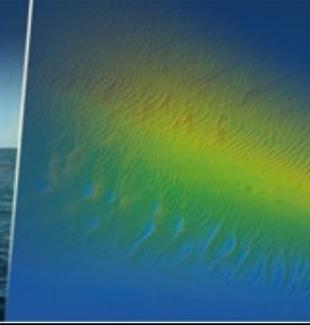


Élevée





Performances du système intégré sonar-lidar



Que souhaitons-nous connaître ?

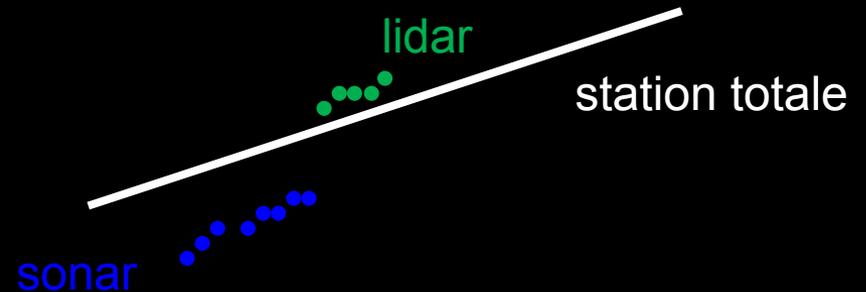
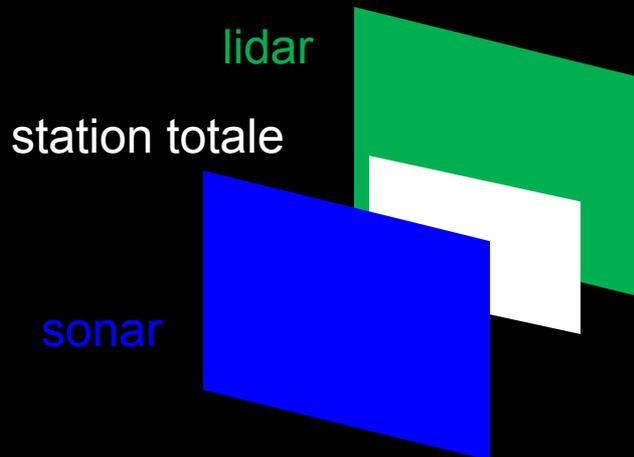
- Quelle-est l'exactitude ?

sonar

lidar

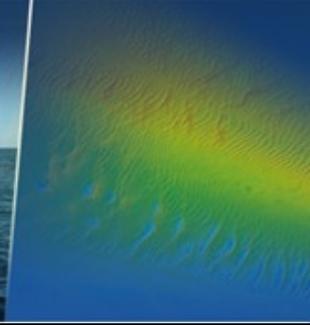
-4.52cm

2.23cm



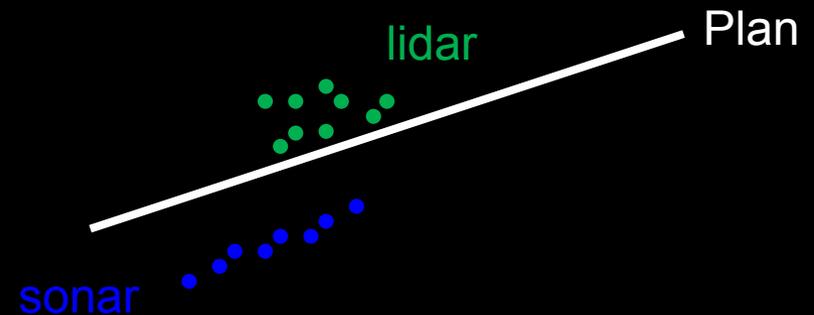


Performances du système intégré sonar-lidar



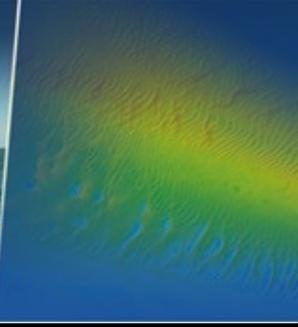
Que souhaitons-nous connaître ?

	sonar	lidar
- Quelle-est la précision ?	3.9cm	5.7cm





Performances du système intégré sonar-lidar



Que souhaitons-nous connaître ?

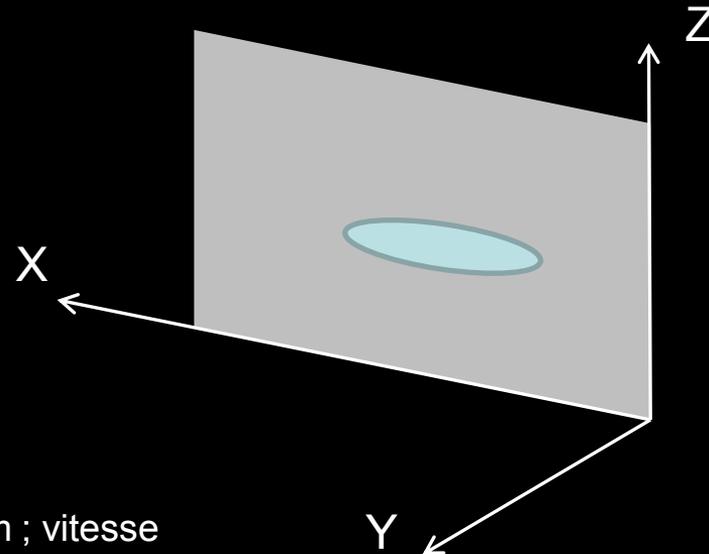
- Quelle est la résolution ?
(théorique moyenne)

sonar

19cmx2cmx15cm

lidar

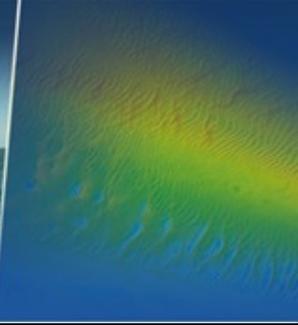
n/a



Profondeur=8m ; distance de la structure=10m ; vitesse
du son=1500m.s⁻¹ ; longueur de pulse 33μs



Performances du système intégré sonar-lidar

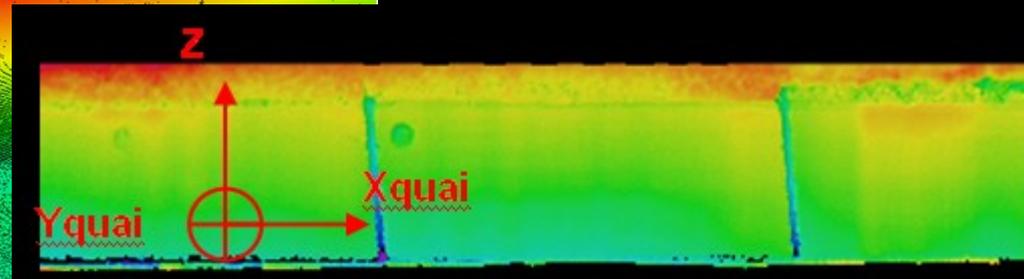
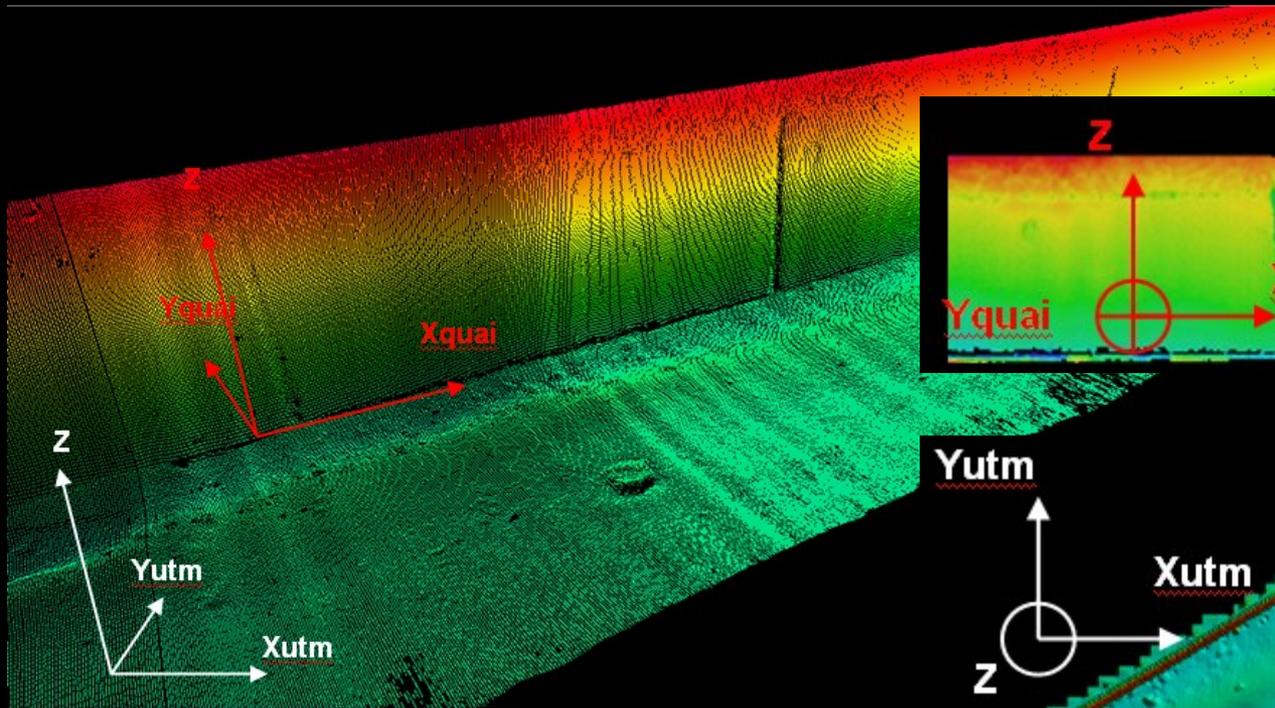
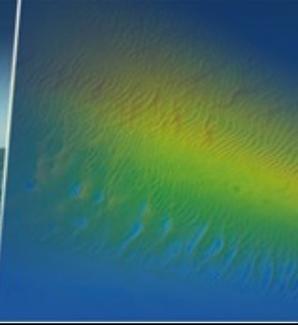


Que souhaitons-nous connaître ?

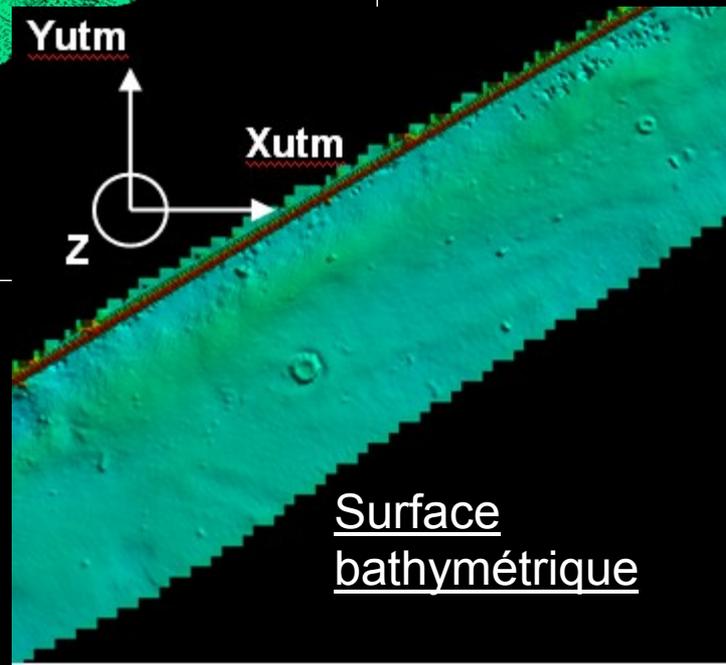
	sonar	lidar
- Quelle-est la densité pour 1 passe ?	100-150 pts/m ²	n/a



Produits dérivés: Surface verticale



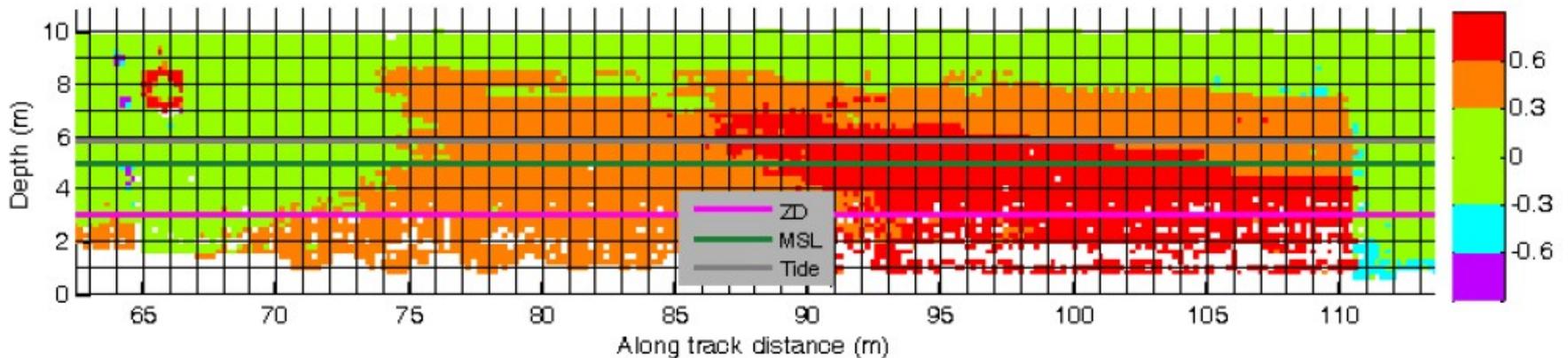
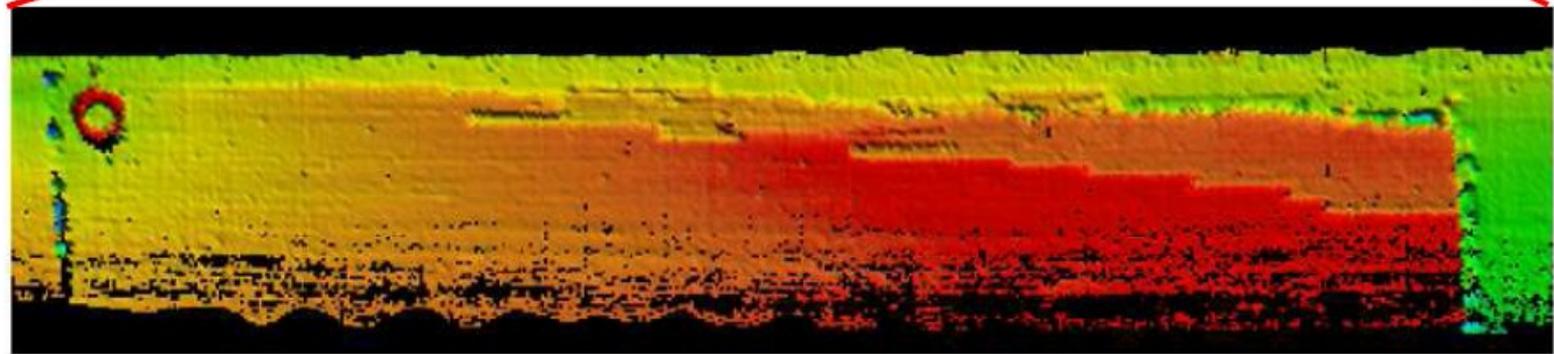
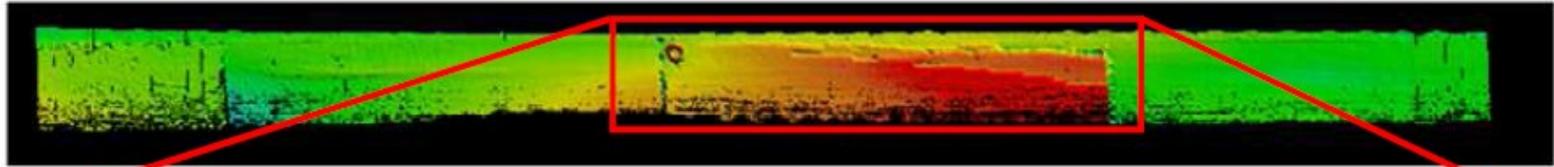
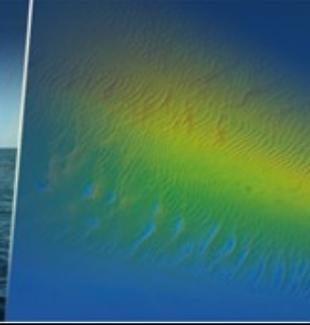
Surface de quai



Surface bathymétrique

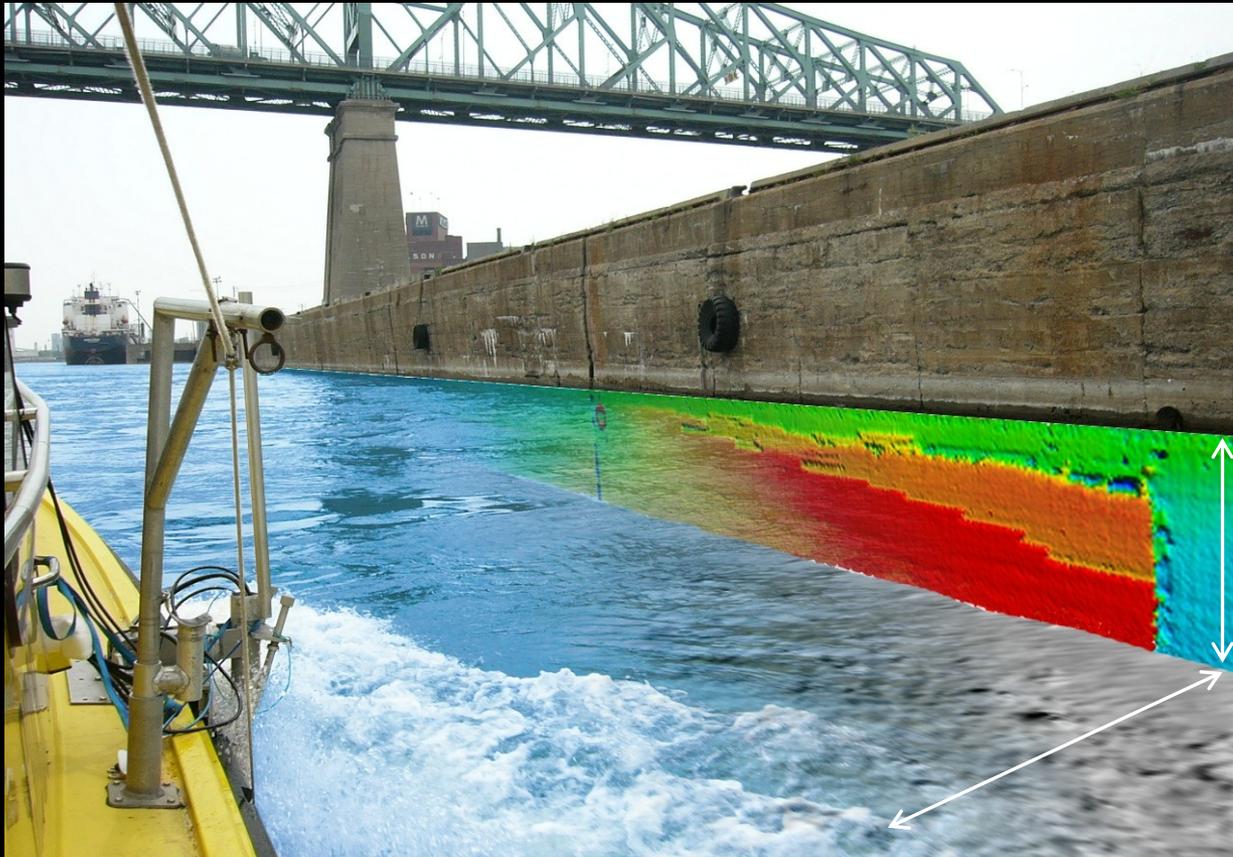
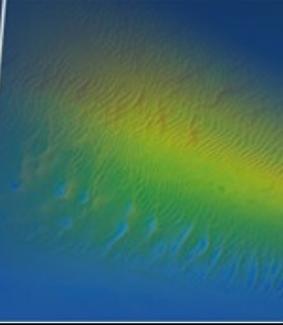


Produits dérivés: surface verticale et carte de déformation





Produits dérivés: carte de déformation

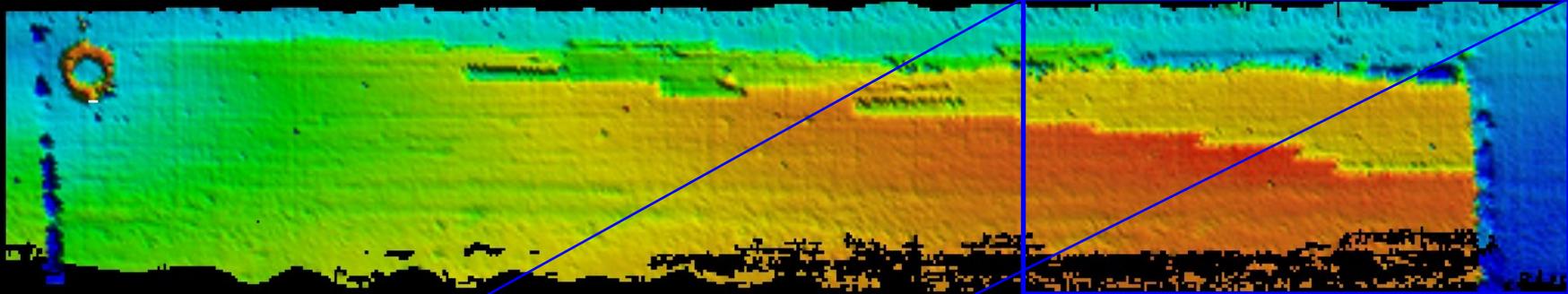
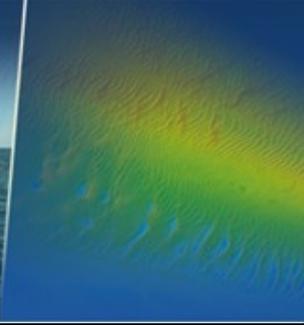


Modèle
numérique de
déformation

Surface
bathymétrique

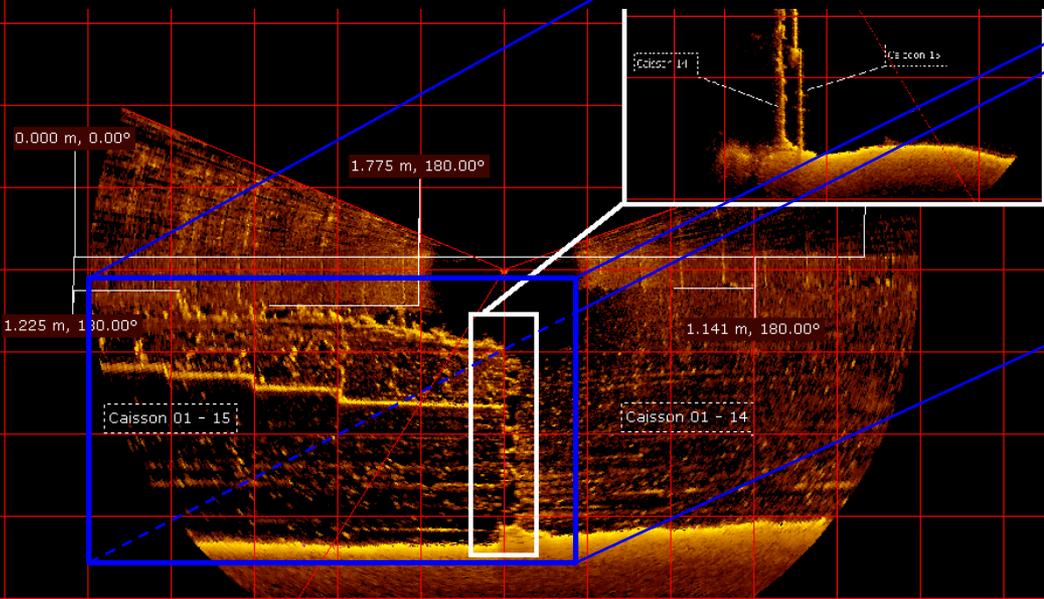


Surface verticale vs. image acoustique



3 m/div

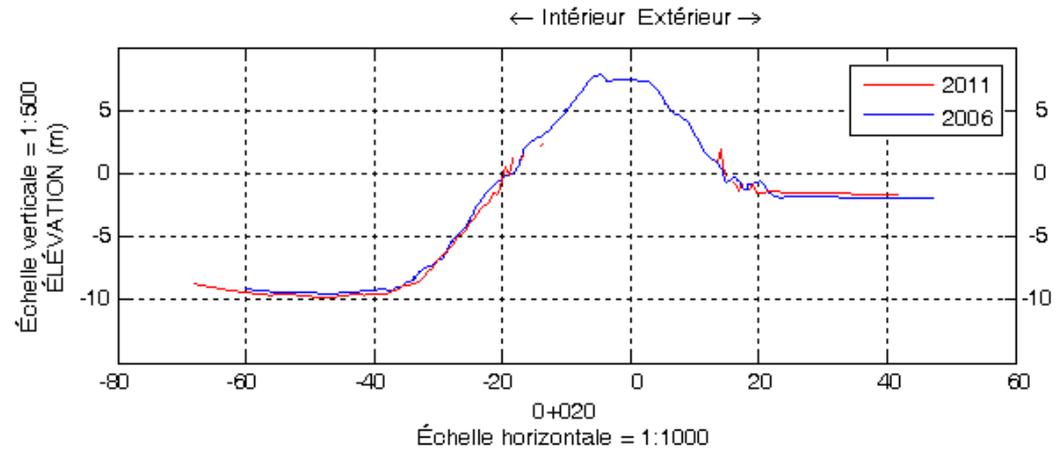
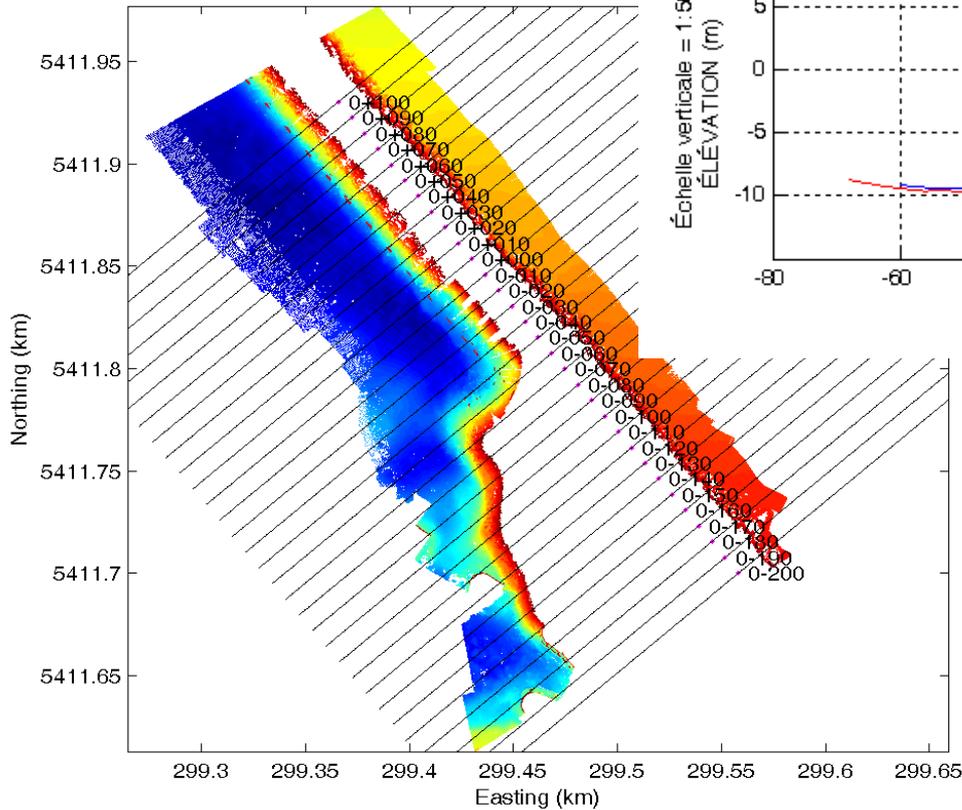
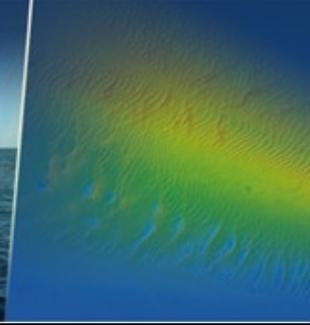
Surface verticale montrant une section de quai du port de Montréal (Photo: CIDCO)



Balayage MS1000 montrant une section de quai du port de Montréal (Photo: Port de Montréal)



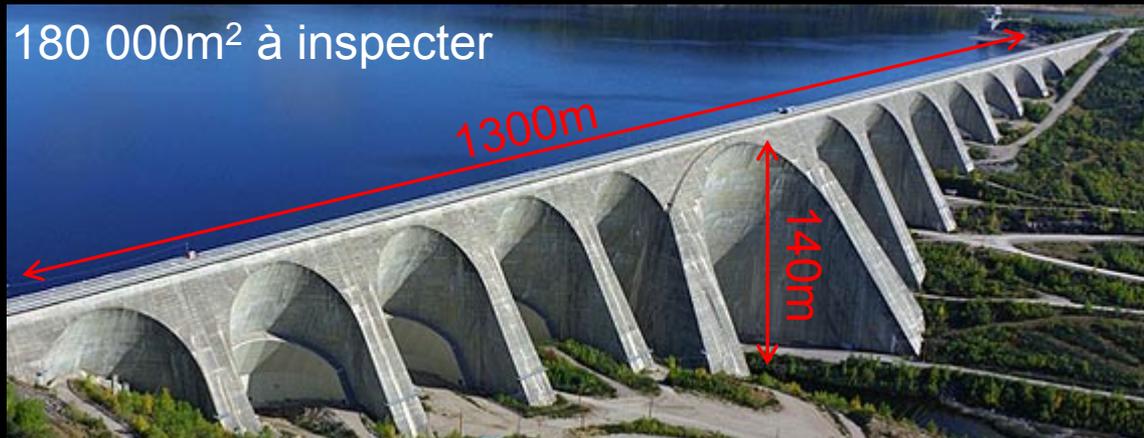
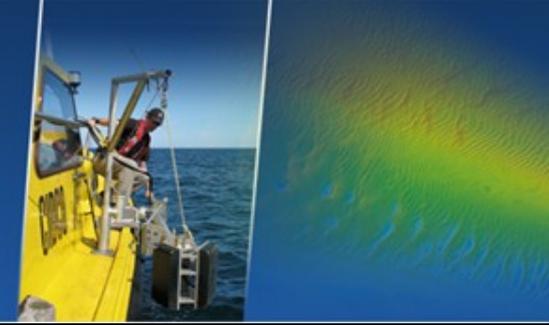
Produits dérivés: Profils



Profil d'un brise-lame (Photo: CIDCO)

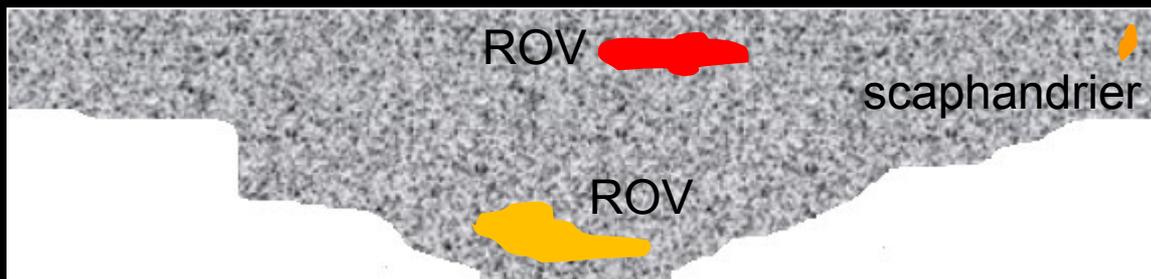


Synthèse



Centrale Manic-5 (Photo : Hydro-Québec)

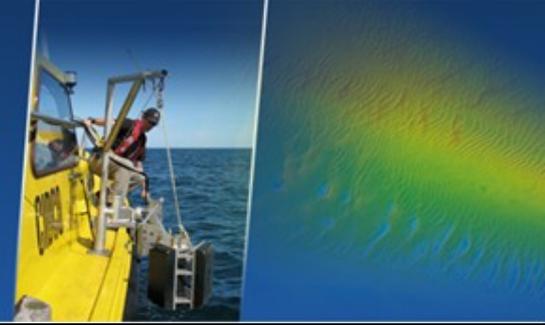
Identifications des zones prioritaires



- Couverture totale
- Temps de déploiement = 4h (2 passes)
- Résolution décimétrique
- Exactitude centimétrique
- Bathymétrie et imagerie simultanées
- De nombreux produits dérivés possibles (surfaces verticales, cartes de déformations, profils, etc.)



Perspectives



Pôle d'expertise en
inspection d'infrastructures

Mise en place d'un banc
d'essai et de calibration