

## Déterminer la dérive

### Le principe

Tout objet sur la surface de l'eau va dériver (drift) en fonction du courant (total water currents) et de la dérive due au vent (leeway).

Dans une opération SAR, il est **vital** de déterminer la dérive de l'objet en détresse de manière rigoureuse, faute de quoi, la recherche se déroulera sur une zone où ne se trouve pas la détresse.

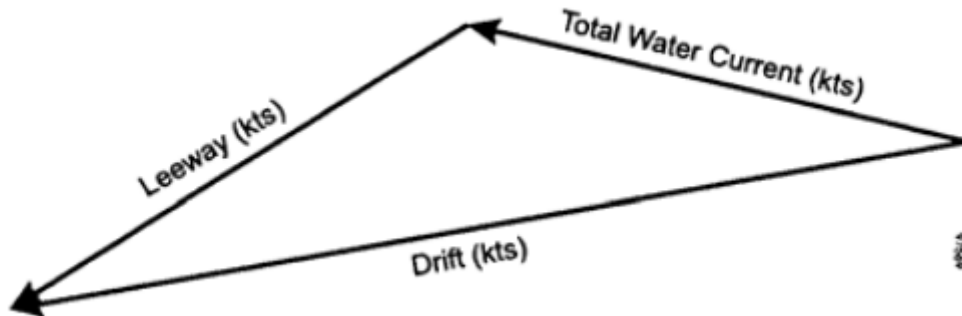


Illustration 1: Computing drift speed (extrait du manuel IAMSAR- vol 3)

### Les erreurs classiques... et indémodables

Attention au **sens des flèches**.

Attention la **dérive due au vent n'est pas le vecteur vent** ! Un vent de 20 nds, ne crée pas une dérive de 20 nds (sortez les surfs!)

Le manuel IAMSAR propose un tableau pour déterminer la dérive due au vent en fonction de la force du vent et de l'objet concerné).

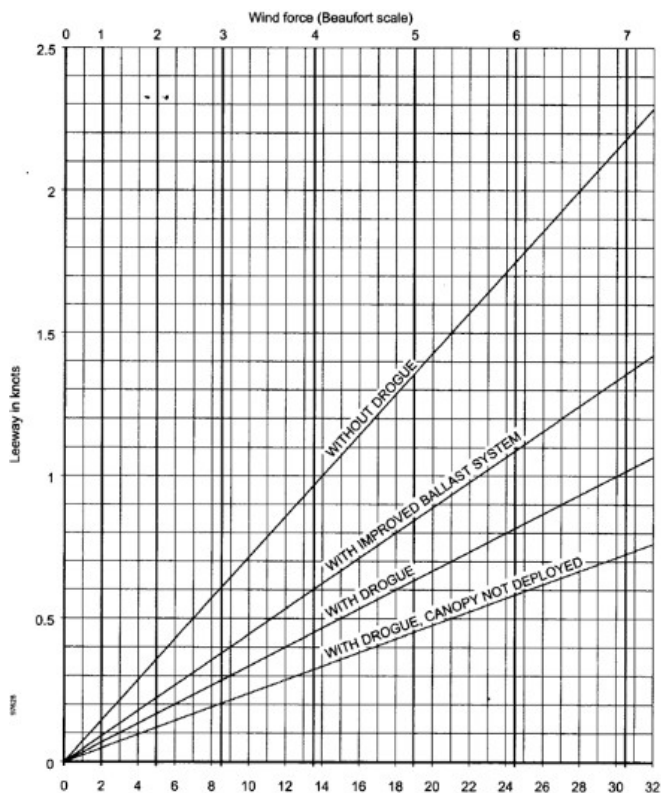


Illustration 2: Détermination de la dérive due au vent ( IAMSAR- vol 3)

ENSM Le Havre	<b>SAR OPERATION – PRE-REQUIS</b>	V1.0 – 02/17
A. Charbonnel	<b>NOTIONS DE COURANTS DERIVES</b>	2/2

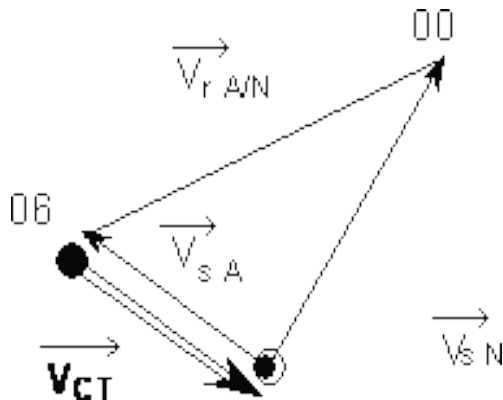
## Déterminer la direction et la vitesse du courant

Les différents moyens pour obtenir le courants sont :

- les points de courants sur la carte
- les atlas de courants de marées
- L'ARPA du radar

### Avec l'ARPA

#### En observant une bouée ou une marque de balisage ancrée sur le fond



Avec une bouée ou marque de balisage ancrée sur le fond

Dans le triangle des vitesses, si l'écho A est une bouée ou un marque du balisage ancrée sur le fond, sa vitesse surface observée et l'opposée du courant, en effet les relations :

En mode **TRUE MOTION (TM), SEA-STABILIZED**, le vecteur d'un **objet ancré sur le fond** à est **l'opposée du vecteur courant sur zone**

#### En largant une bouée radalisable depuis le bord

En mode **TRUE MOTION, GROUND-STABILIZED**, le vecteur d'une **bouée dérivante** donné par l'ARPA du radar sera le **vecteur courant su zone**