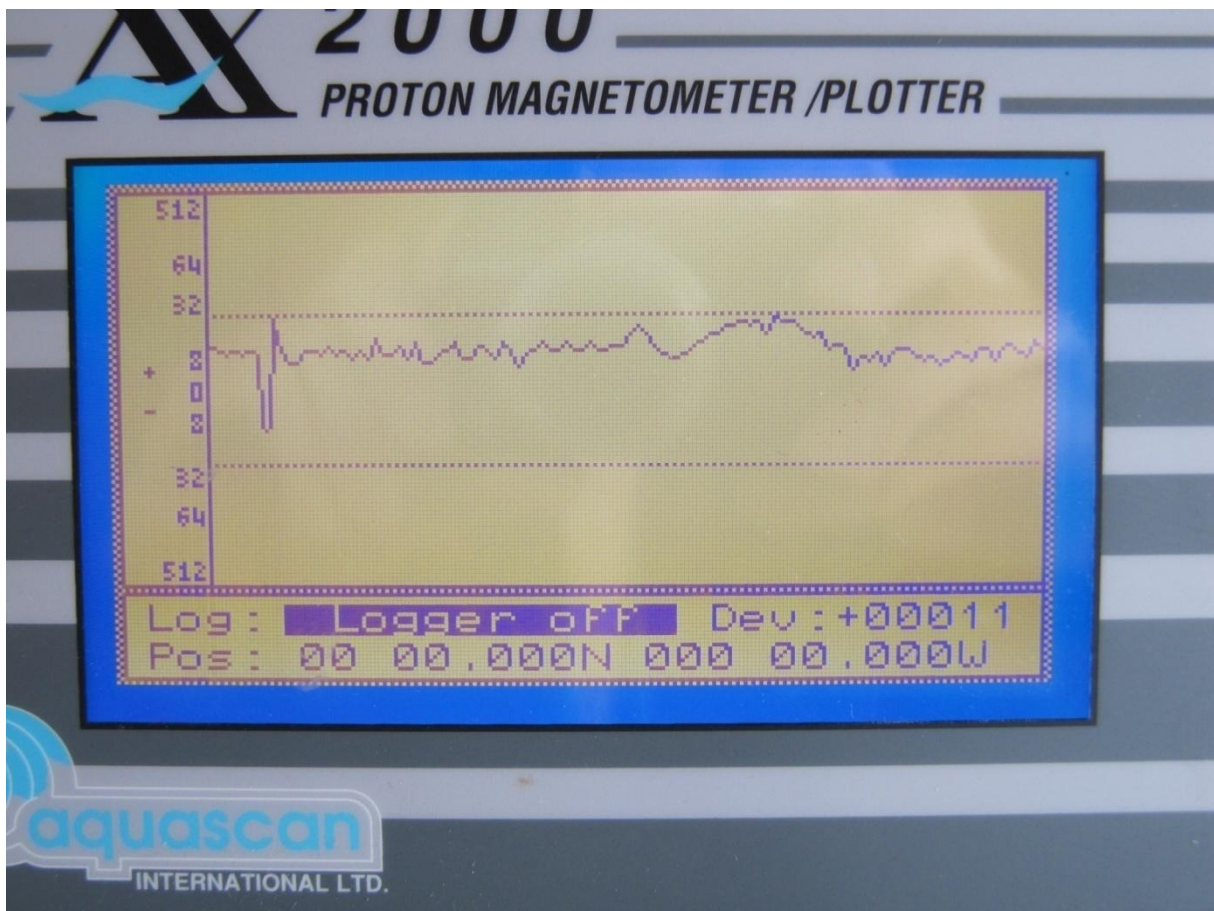
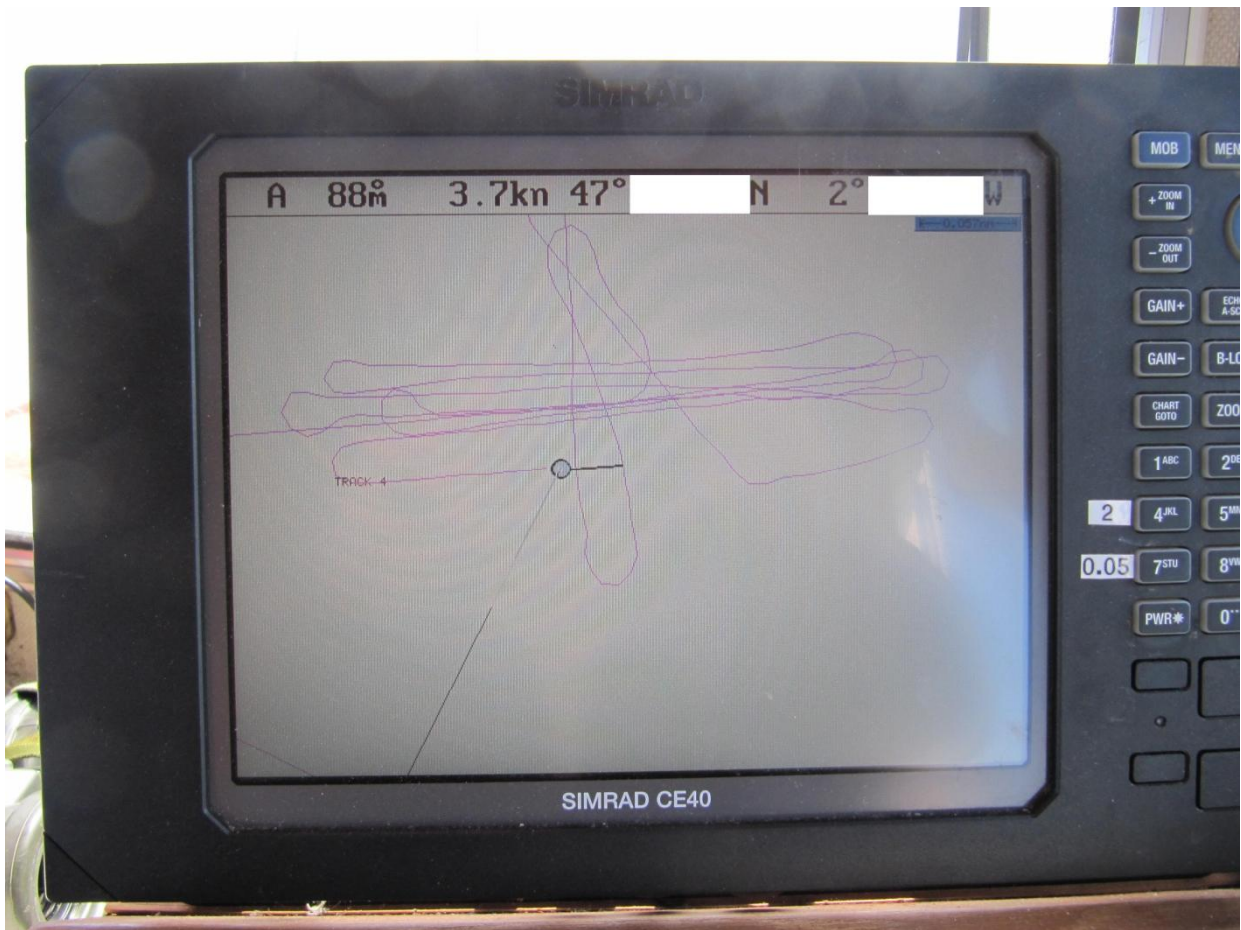


ANNEXE4.1

THESEE

14 juin 2009 - 11H35 – cap 088° - Profil horizontal 1 – Prof 20m40

Déviatiion : +21 nano tesla - Apogée : 02°..!... -Pas d'inversion

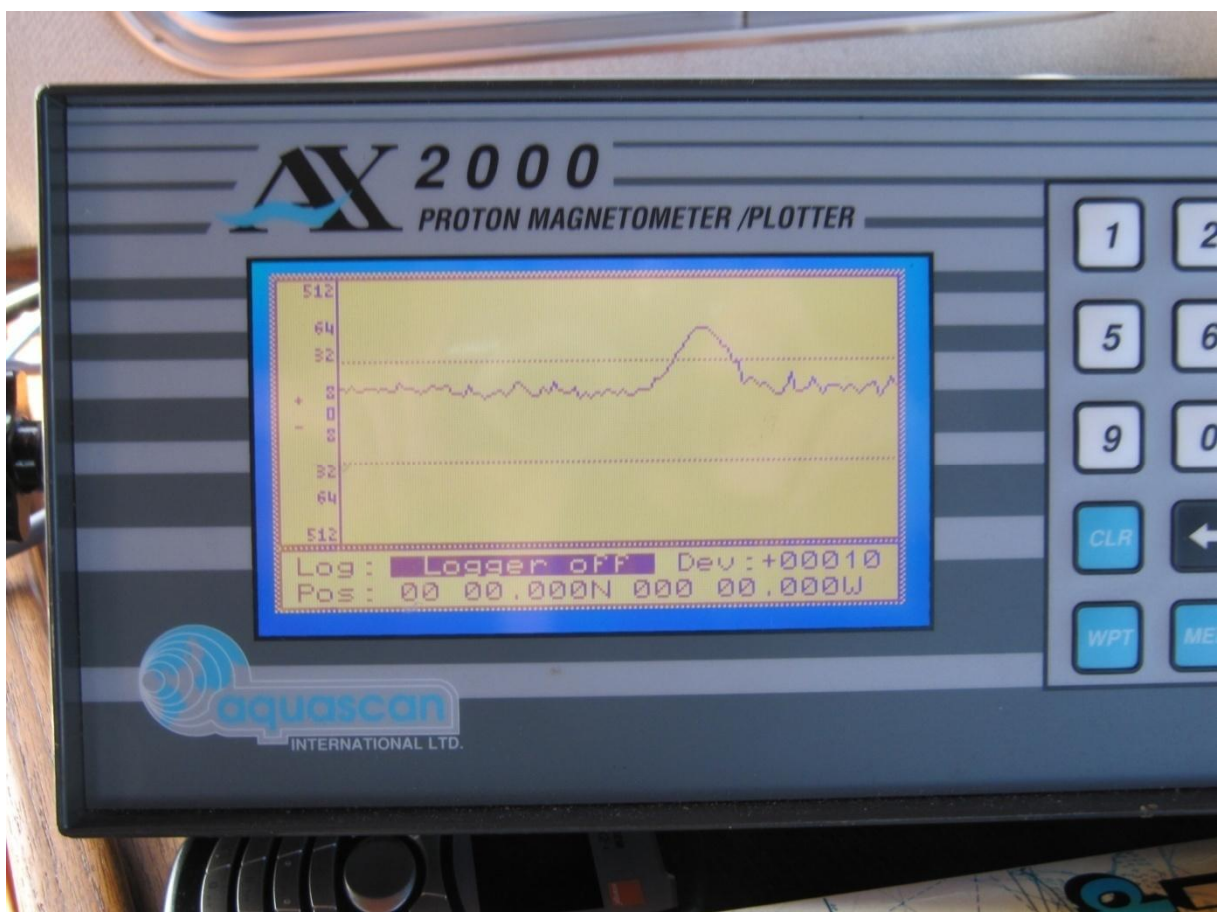
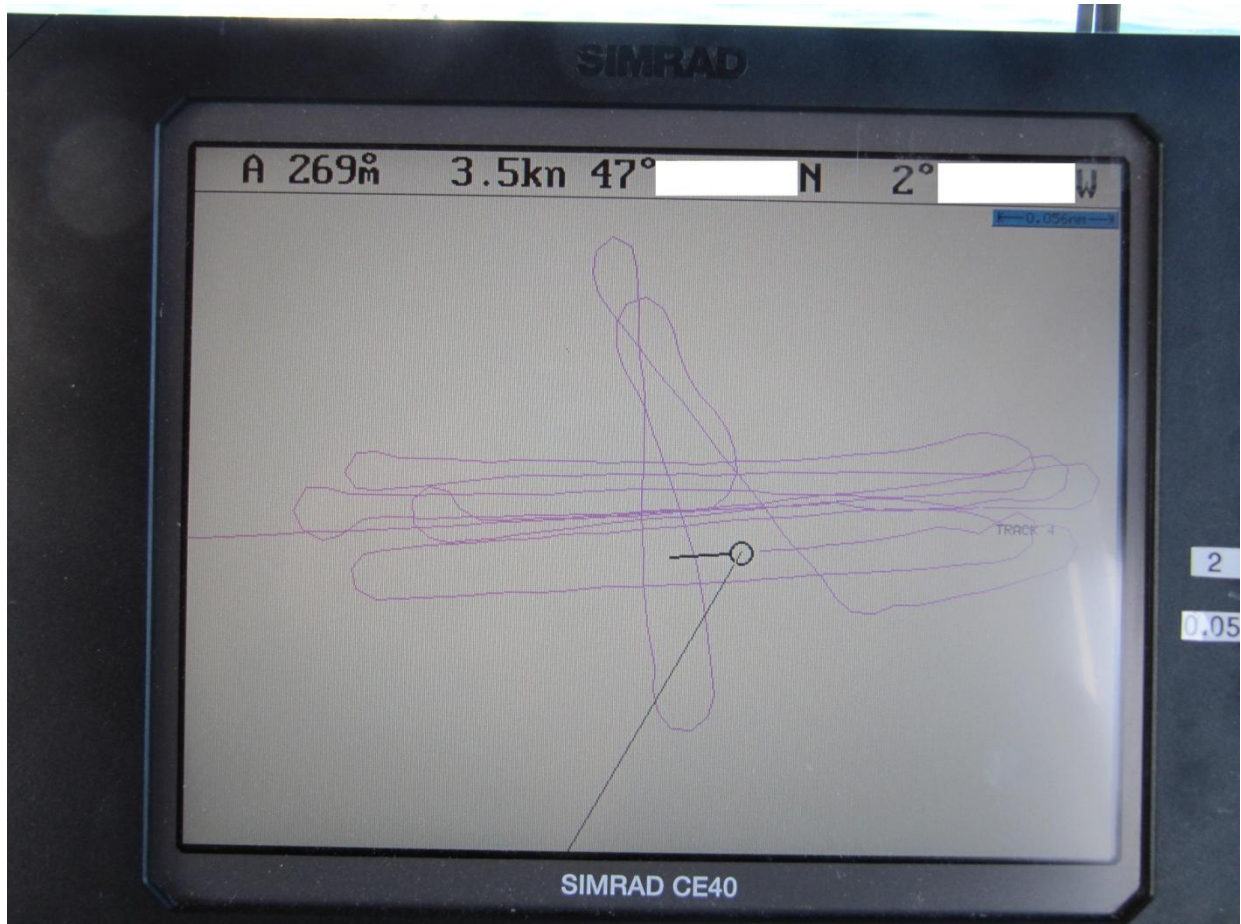


ANNEXE 4.2

THESEE

14 juin 2009 - 11H41 – cap 269° - Profil horizontal 2 – Prof 20,40 m

Déviatiion : +82 nano tesla - Apogée : 02°..!... -Pas d'inversion

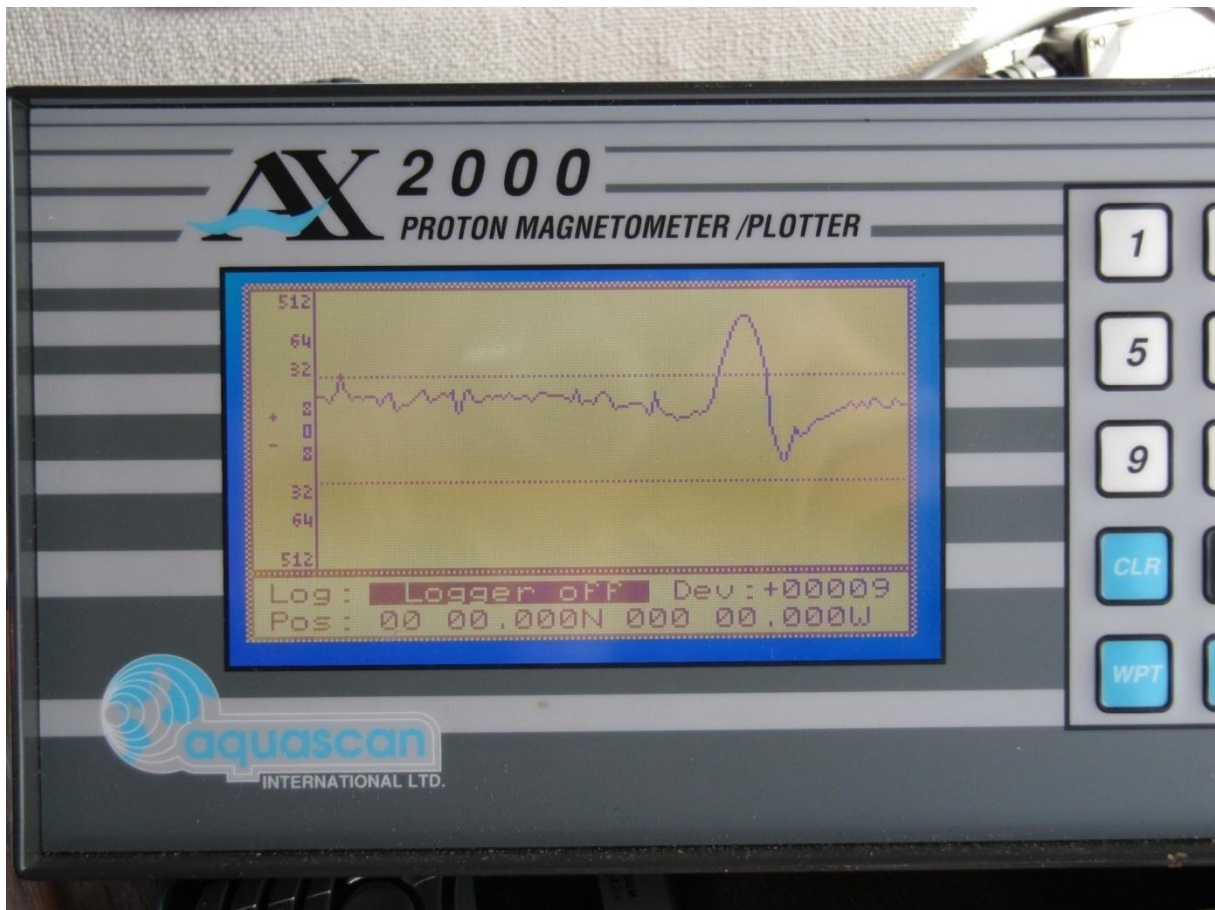
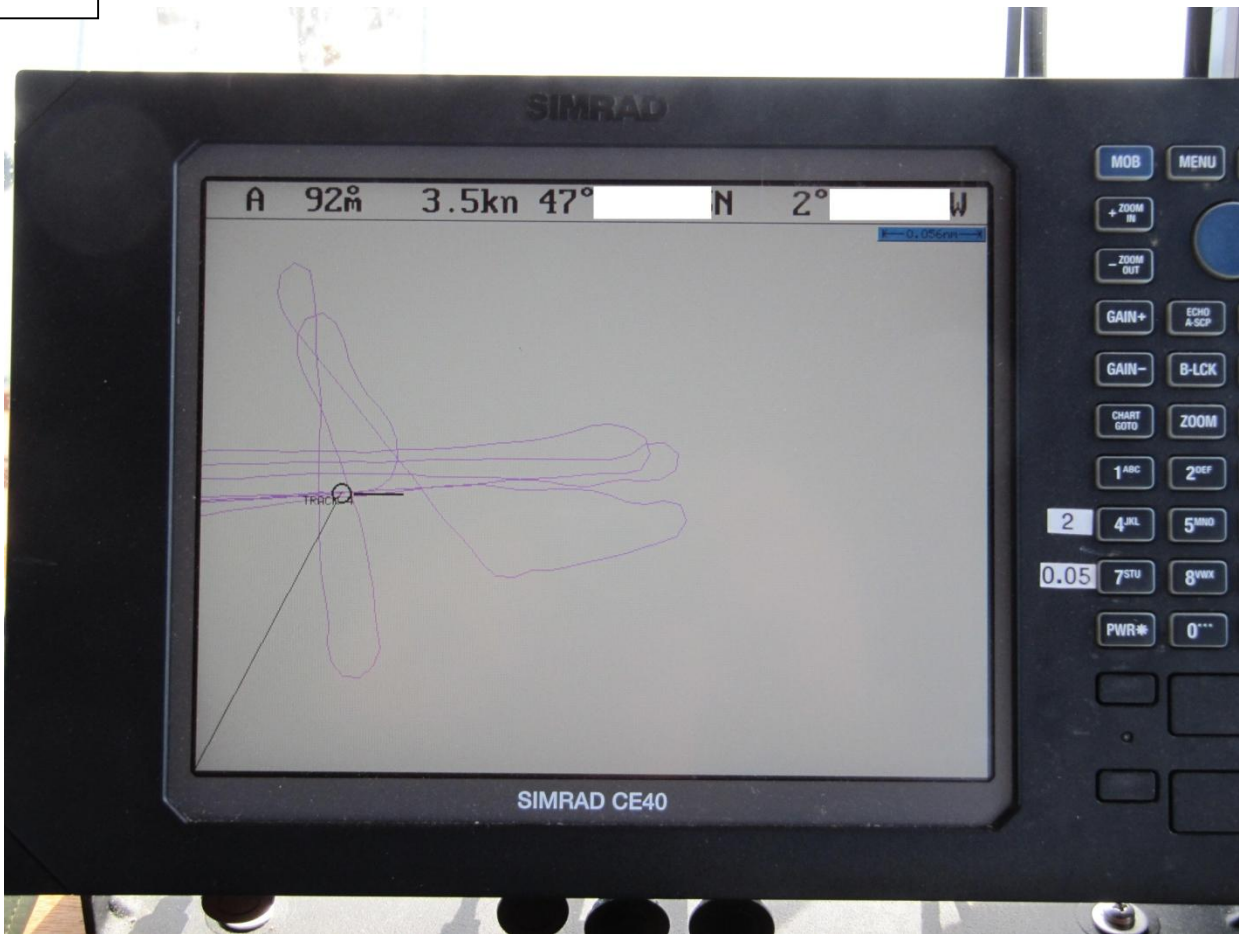


ANNEXE 4.3

THESEE

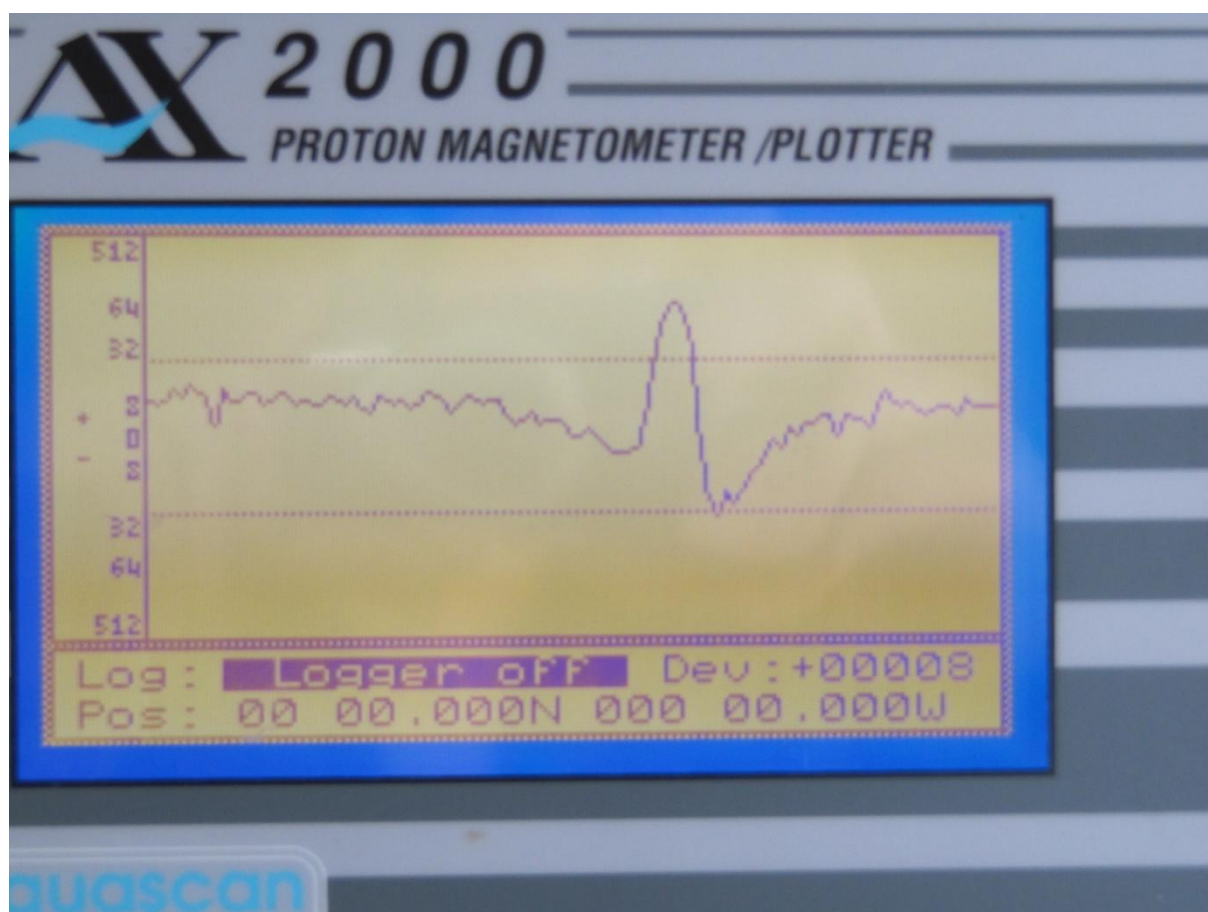
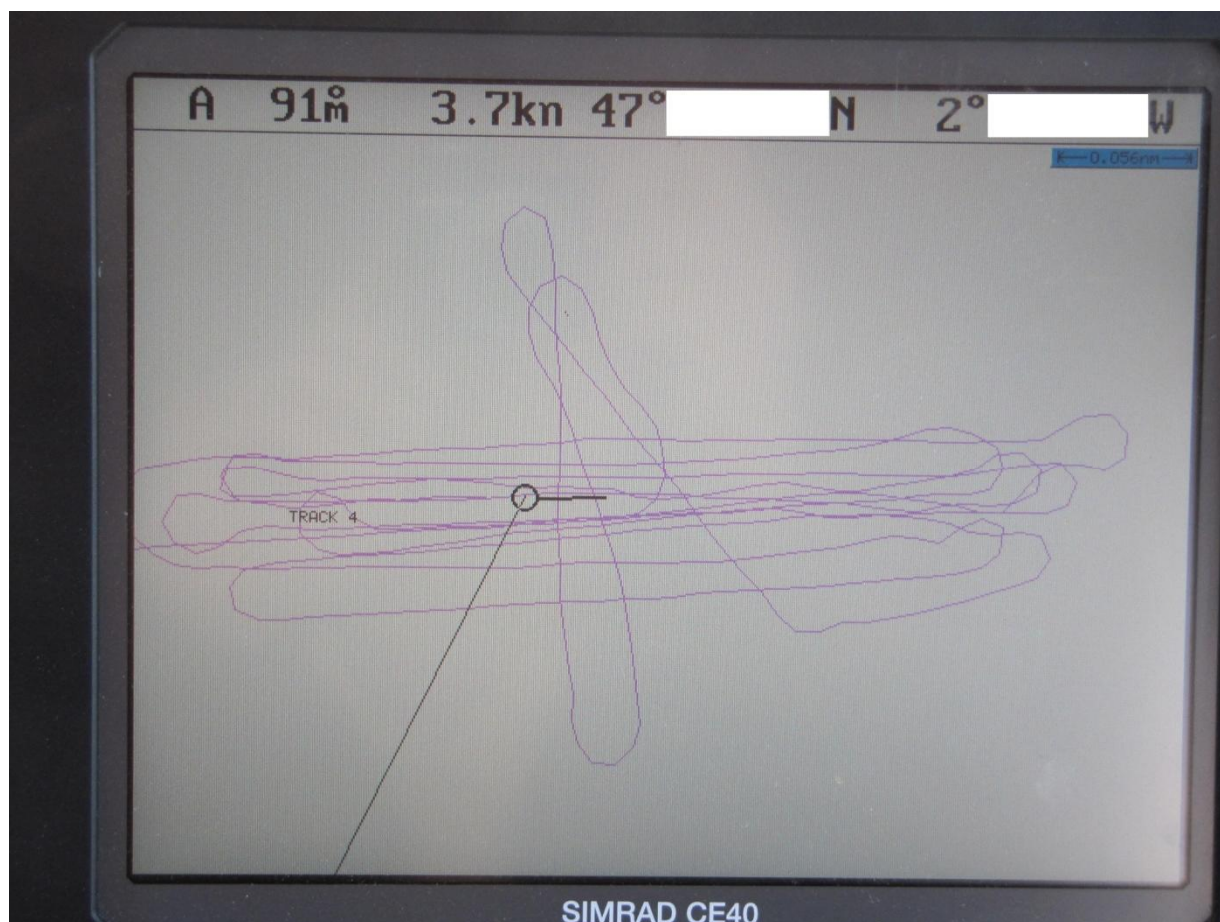
14 juin 2009 - 11H24 - cap 092° - Profil horizontal 3 – Prof 20,40 m

Déviatiion : -23/+184 nano tesla - Apogée : 02°..'...' - Inversion



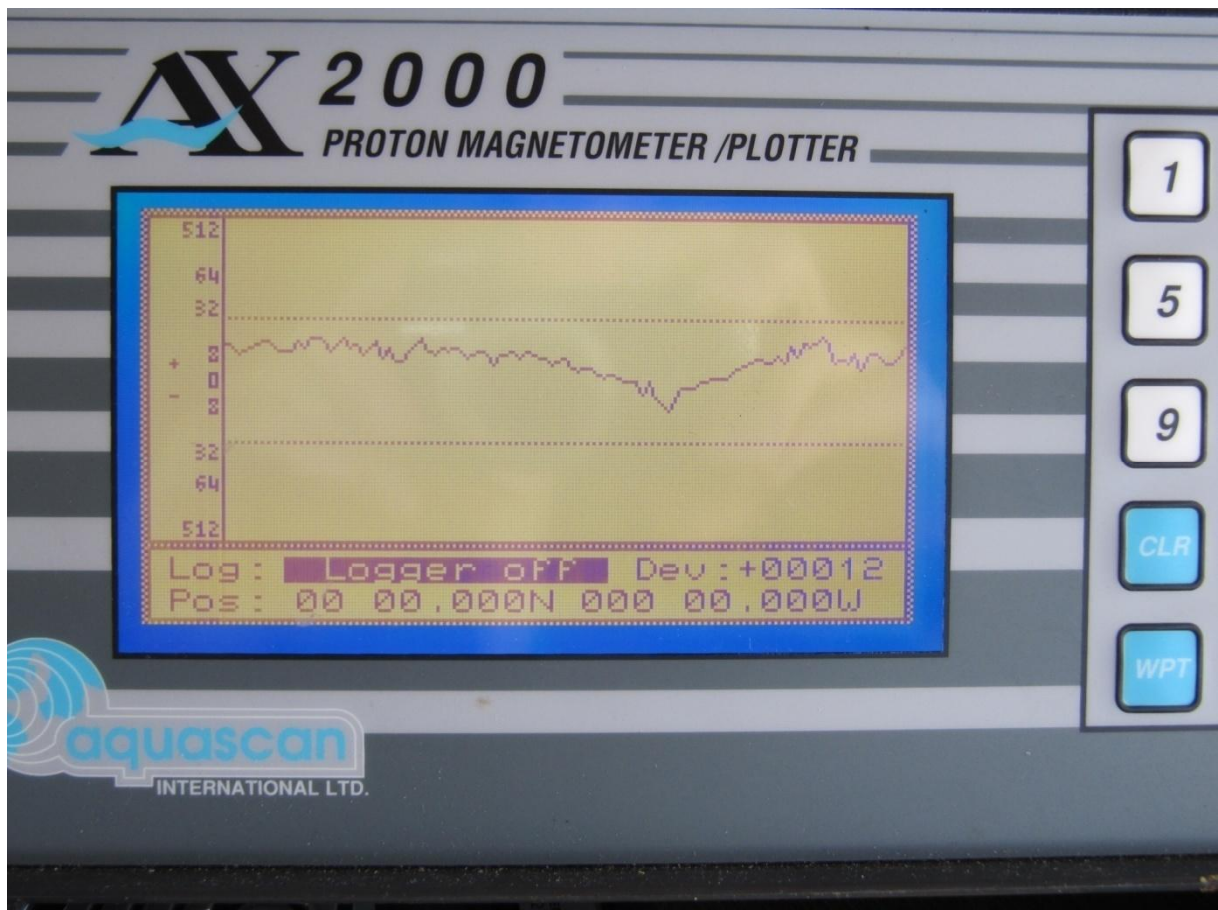
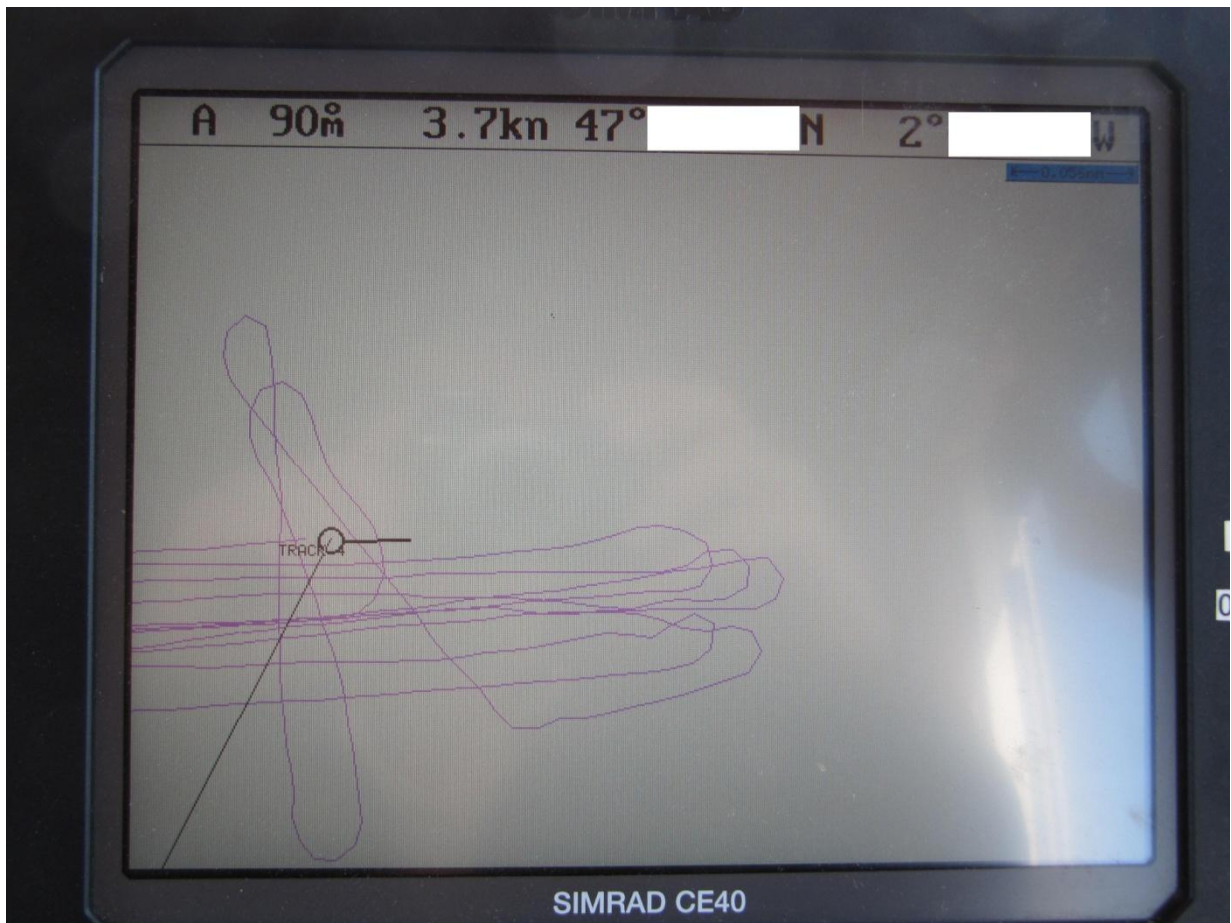
14 juin 2009 - 12H01 - cap 091° - Profil horizontal 4 - Prof 20,40 m

Déviatiion : -27/+96 nano tesla - Apogée : 02°..!... - Inversion



14 juin 2009 - 11H49 – cap 090° - Profil horizontal 5 – Prof 20,30 m

Déviatiion : -10/+12 nano tesla - Apogée : 02° ..!... – légère inversion

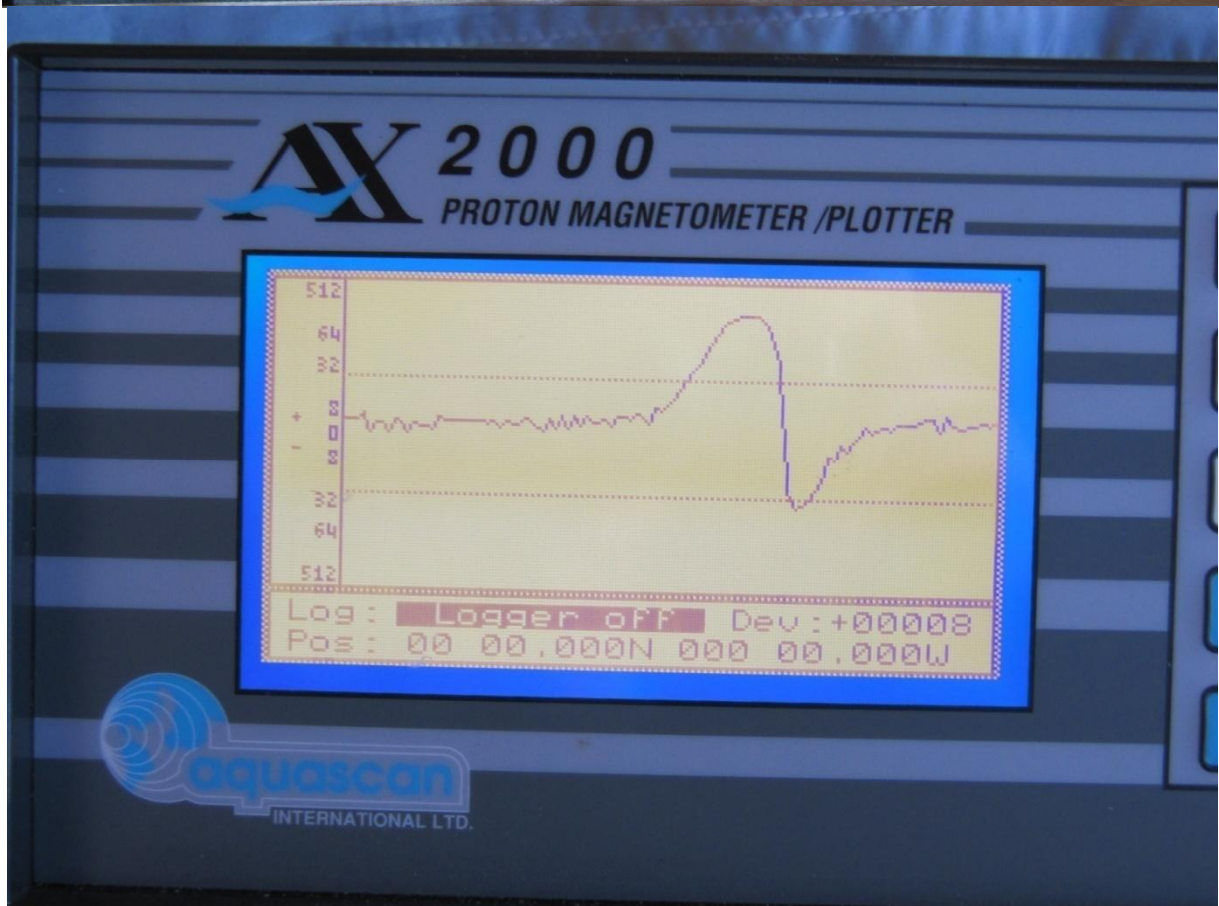
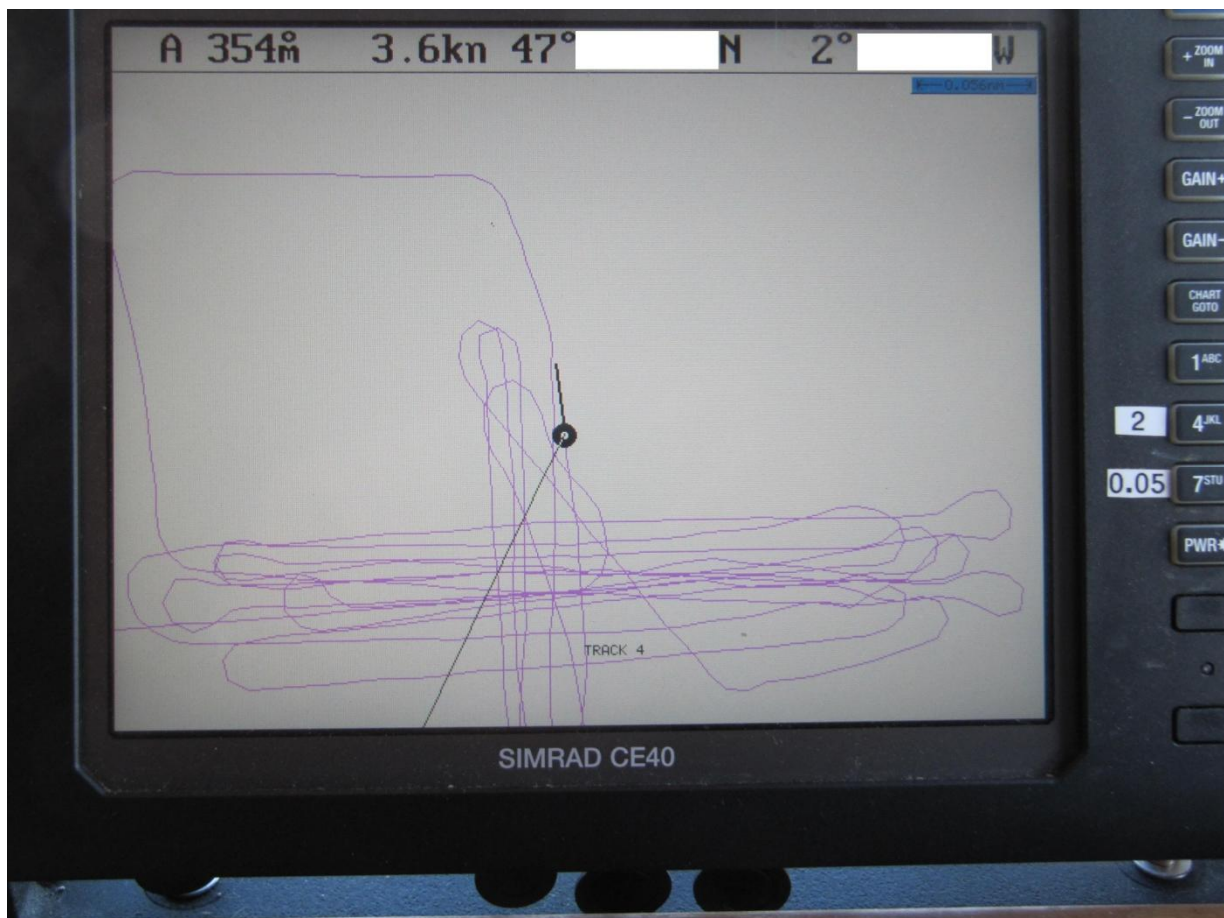


ANNEXE 4.6

THESEE

14 juin 2009- 12H35 – cap 354° - Profil vertical 1 – Prof 20,30 m

Déviatiion : -34/+190 nano tesla - Apogée : 47°..'...' -Inversion



ANNEXE 6 : Les moyens utilisés

Au milieu sur la table à cartes, l'essentiel : La carte 5482, un crayon, une gomme, une calculatrice et un bloc-notes.

De gauche à droite au plafond : sondeur de fond, radar, GPS MLR FX412 (cap et vitesse)

A gauche de la table à carte : magnétomètre Aquascan AX2000

Au dessus de poste de pilotage : GPS traceur Simrad CE 40 (enregistrement des routes et profils)

En bas à gauche du volant : pilote automatique Autohelm ST 6000 (tenue des profils)

