



Norme
internationale

ISO 19905-4

**Évaluation spécifique au site
d'unités mobiles en mer —**

Partie 4:
**Déploiement et repliement de
plates-formes auto élévatrices sur
site**

Site-specific assessment of mobile offshore units —

Part 4: Jack-up installation and removal at a site

**Première édition
2026-08**

Sample Document

get full document from standards.iteh.ai



DOCUMENT PROTÉGÉ PAR COPYRIGHT

© ISO 2026

Tous droits réservés. Sauf prescription différente ou nécessité dans le contexte de sa mise en œuvre, aucune partie de cette publication ne peut être reproduite ni utilisée sous quelque forme que ce soit et par aucun procédé, électronique ou mécanique, y compris la photocopie, ou la diffusion sur l'internet ou sur un intranet, sans autorisation écrite préalable. Une autorisation peut être demandée à l'ISO à l'adresse ci-après ou au comité membre de l'ISO dans le pays du demandeur.

ISO copyright office
Case postale 401 • Ch. de Blandonnet 8
CH-1214 Vernier, Genève
Tél.: +41 22 749 01 11
E-mail: copyright@iso.org
Web: www.iso.org

Publié en Suisse

Sommaire

Page

Avant-propos	v
Introduction	vi
1 Domaine d'application	1
2 Références normatives	1
3 Termes et définitions	2
4 Symboles et abréviations	12
4.1 Symboles	12
4.2 Abréviations	13
5 Considérations générales	14
5.1 Généralités	14
5.2 Interaction avec la SSA-E	14
5.3 Compétence de l'évaluateur	16
5.4 Planification	16
5.5 Certification du personnel et logistique des déplacements	16
5.6 Réglementations	16
5.7 Classification de la plate-forme auto-élevatrice	16
5.8 Outils analytiques	16
6 Causes, effets et conséquences potentiels des dommages	17
6.1 Généralités	17
6.2 Causes	17
6.3 Effets	18
6.4 Conséquences	18
7 Limites d'opérabilité	18
8 Données, études et préparation	19
8.1 Collecte des données	19
8.1.1 Généralités	19
8.1.2 Données relatives au site	19
8.1.3 Données relatives à la plate-forme auto-élevatrice	19
8.2 Adéquation à une configuration relevée	20
8.2.1 Examen de l'évaluation spécifique au site - mode relevé	20
8.2.2 Examen des exigences relatives aux opérations en mode relevé	20
8.3 Recommandations et évaluation du déploiement et du repliement	20
8.3.1 Généralités	20
8.3.2 Préparation des recommandations relatives à l'opérabilité	20
8.4 Appréciation du risque	20
8.5 Avis opérationnel	21
8.6 Assurance maritime	21
8.7 Gestion du changement	21
9 Élaboration d'une procédure de déplacement de plate-forme pour le déploiement et le repliement	21
9.1 Généralités	21
9.2 Documents de référence	22
9.3 Contenu général	22
9.4 Plate-forme auto-élevatrice et facteurs spécifiques au déplacement	23
9.5 Chaîne de commandement et de communication	23
9.5.1 Chaîne de commandement	23
9.5.2 Communication des limitations opérationnelles	23
9.6 Rôles et responsabilités	23
9.7 Gestion du changement (MOC)	23
9.8 Phase de confirmation	23
9.9 Phase d'exécution	24

9.10	Acceptabilité des conditions à l'état déployé	24
9.11	Conservation des informations relatives au déploiement	24
9.12	Conservation des informations relatives au repliement	24
9.13	Signature de la RMP	25
10	Analyses techniques supplémentaires	25
11	Activités supplémentaires du fond marin	25
Annexe A (informative)	Additional information and guidance	26
Annexe B (informative)	Data and checklists	77
Annexe C (informative)	Rig mover competence	87
Annexe D (informative)	Example of the steps involved when entering and departing safety zones and responsible parties	91
Annexe E (informative)	Example Rig Move Procedure (RMP)	93
Bibliographie		94

Sample Document

get full document from standards.iteh.ai

Avant-propos

L'ISO (Organisation internationale de normalisation) est une fédération mondiale d'organismes nationaux de normalisation (comités membres de l'ISO). L'élaboration des Normes internationales est en général confiée aux comités techniques de l'ISO. Chaque comité membre intéressé par une étude a le droit de faire partie du comité technique créé à cet effet. Les organisations internationales, gouvernementales et non gouvernementales, en liaison avec l'ISO participent également aux travaux. L'ISO collabore étroitement avec la Commission électrotechnique internationale (IEC) en ce qui concerne la normalisation électrotechnique.

Les procédures utilisées pour élaborer le présent document et celles destinées à sa mise à jour sont décrites dans les Directives ISO/IEC, Partie 1. Il convient, en particulier de prendre note des différents critères d'approbation requis pour les différents types de documents ISO. Le présent document a été rédigé conformément aux règles de rédaction données dans les Directives ISO/IEC, Partie 2 (voir www.iso.org/directives).

L'attention est appelée sur le fait que certains des éléments du présent document peuvent faire l'objet de droits de propriété intellectuelle ou de droits analogues. L'ISO ne saurait être tenue pour responsable de ne pas avoir identifié de tels droits de propriété et averti de leur existence. À la date de publication du présent document, l'ISO n'avait pas reçu notification qu'un ou plusieurs brevets pouvaient être nécessaires à sa mise en application. Toutefois, il y a lieu d'avertir les responsables de la mise en application du présent document que des informations plus récentes sont susceptibles de figurer dans la base de données de brevets, disponible à l'adresse www.iso.org/brevets. L'ISO ne saurait être tenue pour responsable de ne pas avoir identifié tout ou partie de tels droits de brevet.

Les appellations commerciales éventuellement mentionnées dans le présent document sont données pour information, par souci de commodité à l'intention des utilisateurs et ne sauraient constituer un engagement.

Pour une explication de la nature volontaire des normes, la signification des termes et expressions spécifiques de l'ISO liés à l'évaluation de la conformité, ou pour toute information au sujet de l'adhésion de l'ISO aux principes de l'Organisation mondiale du commerce (OMC) concernant les obstacles techniques au commerce (OTC), voir www.iso.org/avant-propos.

Le présent document a été élaboré par le comité technique ISO/TC 67, *Industries du pétrole et du gaz, y compris les énergies à faible teneur en carbone*, sous-comité SC 7, *Structures en mer*.

Une liste de toutes les parties de l'ISO 19905 se trouve sur le site web de l'ISO.

Il convient que l'utilisateur adresse tout retour d'information ou toute question concernant le présent document à l'organisme national de normalisation de son pays. Une liste exhaustive desdits organismes se trouve à l'adresse www.iso.org/fr/members.html.

Introduction

Les Normes internationales pour les structures en mer élaborées par le TC 67/SC 7 [c'est-à-dire l'ISO 19900, l'ISO 19901 (toutes les parties), l'ISO 19902, l'ISO 19903, l'ISO 19904-1, l'ISO 19905 (toutes les parties), et l'ISO 19906] constituent une base commune qui couvre les aspects traitant des exigences de conception et des évaluations de toutes les structures en mer utilisées dans le secteur de l'énergie dans le monde. Leur mise en œuvre a pour finalité d'atteindre des niveaux de fiabilité appropriés pour les structures en mer, quels que soient le type de structure et la nature des matériaux utilisés.

L'intégrité structurale est un concept global qui comprend la modélisation des actions, les analyses structurales, les règles de conception ou d'évaluation, les aspects liés à la sécurité, la qualité de l'ouvrage, ainsi que les procédures de contrôle de la qualité et les réglementations nationales, ces divers éléments étant interdépendants. La modification d'un aspect de la conception ou de l'évaluation pris isolément peut perturber l'équilibre de la fiabilité inhérent au concept global ou au système structurel global. Les implications relatives aux modifications doivent être considérées en relation avec la fiabilité d'ensemble de tous les systèmes structuraux en mer.

Les Normes internationales pour les structures en mer préparées par le TC 67/SC 7 sont élaborées pour permettre un choix étendu de configurations structurales, de matériaux et de techniques sans entraver l'innovation. L'utilisation de ces documents nécessite donc une bonne appréciation en matière d'ingénierie.

Le présent document énonce les principes généraux et les exigences de base pour l'évaluation spécifique au site du déploiement et du repliement des plates-formes auto-élévatrices mobiles; il est destiné à être utilisé pour l'évaluation spécifique au site du déploiement et du repliement, et non pour la conception des plates-formes auto-élévatrices.

L'évaluation d'une plate-forme auto-élévatrice sur un site spécifique comprend normalement deux parties.

- 1) Évaluer si la plate-forme auto élévatrice peut survivre en mode de fonctionnement relevé.
- 2) Évaluer si la plate-forme auto élévatrice peut être déployée et repliée en toute sécurité sur le site.

Le point 1 est traité dans l'ISO 19905-1 et le point 2 est traité dans l'ISO 19905-4. Le cas échéant, l'ISO 19905-4 peut être complétée par l'ISO 19905-1 pour les situations où la coque est partiellement élevée entre la surface de l'eau et la hauteur de la coque en service.

La plupart des informations exigées dans le cadre d'une évaluation conformément à l'ISO 19905-1 (désignée ici comme une évaluation spécifique au site en mode relevé, ou SSA-E) sont également requises pour une évaluation conformément à l'ISO 19905-4 (désignée ici comme une évaluation du déploiement et du repliement spécifique au site, ou SSA-I). Cependant, il existe des informations supplémentaires utilisées dans une SSA-I qu'il est préférable de recueillir en même temps que les données d'une SSA-E. Cette question est traitée plus en détail en [5.1](#).

L'évaluation du déploiement et du repliement spécifique au site est normalement exécutée avant le déploiement ou le repliement d'une plate-forme auto-élévatrice en un site spécifique. L'évaluation du déploiement et du repliement n'a pas pour but de fournir une évaluation complète de la plate-forme auto-élévatrice. Elle considère par hypothèse que les aspects non traités ici (par exemple, la dérivation de la résistance des jambes, la condition structurale de la plate-forme auto-élévatrice) ont été traités en utilisant d'autres pratiques et d'autres normes ou dans le cadre de l'évaluation des conditions de survie en mode relevé sur le site en question. Dans certains cas, la conception d'origine de la totalité ou d'une partie de la structure peut être conforme à d'autres Normes internationales sur les structures en mer élaborées par le TC 67/SC 7 et, dans certains cas, d'autres pratiques ou d'autres normes peuvent avoir été appliquées.

L'évaluation du déploiement et du repliement spécifique au site a pour but de s'assurer que la plate-forme auto-élévatrice et ses fondations ont fait l'objet d'une évaluation adéquate, en prenant en compte les conséquences d'une défaillance. Il est important d'enregistrer de manière appropriée les résultats d'une évaluation du déploiement et du repliement spécifique au site et de les communiquer aux personnes qui ont besoin de connaître les conclusions et les recommandations ou d'agir au vu de celles-ci. D'autres approches de l'évaluation du déploiement et du repliement spécifique au site peuvent être utilisées, sous réserve qu'il ait

Le présent document est structuré de manière à prendre en compte les problèmes associés à un site particulier et n'est pas nécessairement organisé de la même manière qu'un propriétaire de plate-forme auto-élevatrice ou un géomètre élaborerait une procédure de déplacement de plate-forme (qui est normalement élaborée en termes de sortie d'un site et d'élévation sur le site suivant), voir [Figure 0-1](#).



Le présent document a été élaboré en admettant par hypothèse qu'une évaluation spécifique au site pour les opérations en mode relevé (survie) (SSA-E) est disponible pour le site en question. Il peut être possible d'élaborer une RMP incomplète avant la finalisation de la SSA-E.

Sample Document

get full document from standards.iteh.ai

Évaluation spécifique au site d'unités mobiles en mer —

Partie 4:

Déploiement et repliement de plates-formes auto élévatrices sur site

1 Domaine d'application

Le présent document spécifie les exigences et les recommandations pour le déploiement et le repliement de plates-formes auto-élévatrices à jambes indépendantes destinées à être utilisées dans les industries du pétrole et du gaz, y compris les énergies à faible teneur en carbone. Il traite de l'évaluation:

- a) de l'opération de déploiement, entre le moment où la plate-forme auto-élévatrice pénètre dans la zone de sécurité définie de la plate-forme d'accueil ou du site prévu et le moment où elle est élevée jusqu'à la hauteur de coque en service au-dessus de la marée astronomique la plus basse (LAT) et où elle est prête pour l'exploitation;
- b) de l'opération de repliement, entre le moment où la plate-forme auto-élévatrice est prête à s'abaisser et le moment où elle quitte la zone de sécurité définie.

NOTE 1 Bien que le présent document concerne les plates-formes auto-élévatrices à jambes indépendantes, de nombreuses dispositions peuvent être appliquées aux plates-formes auto-élévatrices supportées par un plancher de stabilité.

Lorsque la plate-forme auto-élévatrice dispose d'une aide à la propulsion ou est auto-propulsée, les dispositions du présent document relatives au positionnement peuvent être remplacées ou complétées, selon le cas.

Le présent document exclut le déplacement de la plate-forme auto-élévatrice entre les sites et les opérations en mode relevé, qui sont respectivement couvertes par la Classe OMI et l'ISO 19905-1.

NOTE 2 Bien que le présent document traite du déploiement et du repliement d'une plate-forme auto-élévatrice sur un site, les RMP incluent normalement le déplacement de la plate-forme auto-élévatrice entre les sites (voir l'exemple de RMP dans l'[Annexe E](#)).

2 Références normatives

Les documents suivants sont cités dans le texte de sorte qu'ils constituent, pour tout ou partie de leur contenu, des exigences du présent document. Pour les références datées, seule l'édition citée s'applique. Pour les références non datées, la dernière édition du document de référence s'applique (y compris les éventuels amendements).

ISO 19901-8, *Industries du pétrole et du gaz y compris les énergies à faible teneur en carbone — Structures en mer — Partie 8: Investigations des sols en mer*

ISO 19901-10, *Industries du pétrole et du gaz naturel — Exigences spécifiques relatives aux structures en mer — Partie 10: Enquêtes géophysiques marines*

ISO 19905-1:2023, *Industries du pétrole et du gaz, y compris les énergies à faible teneur en carbone — Évaluation spécifique du site d'unités mobiles en mer — Partie 1: Plateformes auto-élévatrices: Surélevées sur un site*

3 Termes et définitions

Pour les besoins du présent document, les termes et définitions suivants s'appliquent.

L'ISO et l'IEC tiennent à jour des bases de données terminologiques destinées à être utilisées en normalisation, consultables aux adresses suivantes:

- ISO Online browsing platform: disponible à l'adresse <https://www.iso.org/obp>
- IEC Electropedia: disponible à l'adresse <https://www.electropedia.org/>

3.1 action

charge extérieure appliquée à la *plate-forme auto-élevatrice* (3.25) (action directe) ou déformation ou accélération imposée (action indirecte)

EXEMPLE Une déformation imposée peut être causée par des tolérances de fabrication, un tassement différentiel ou des variations de température ou d'humidité. Une accélération imposée peut être causée par un séisme.

[SOURCE: ISO 19900:2019, 3.3, modifié — «structure» a été remplacé par «plate-forme auto-élevatrice».]

3.2 garde d'air

distance entre le niveau le plus élevé de la surface de l'eau qui se produit au cours de la phase actuelle de l'opération de déploiement ou de repliement et la base de la coque

Note 1 à l'article: L'ISO 19900 définit la «garde d'air» comme la distance entre le niveau le plus élevé de la surface de l'eau et la partie exposée la plus basse de la structure primaire du pont, qui n'est pas conçue pour supporter les effets des actions dues à l'environnement pendant une période de retour définie. Cela diffère de la définition de garde d'air historiquement utilisée par l'industrie des plates-formes auto-élevatrices. Dans l'ISO 19905-1, la hauteur de la coque au-dessus de la LAT (3.29) est utilisée pour le cas opérationnel en conditions relevées.

3.3 évaluation

évaluation spécifique au site

évaluation de la stabilité et de l'intégrité structurelle d'une *plate-forme auto-élevatrice* (3.25) et, le cas échéant, de son encastrement dans le fond marin ou de son support sur le fond marin vis-à-vis des *actions* (3.1) déterminées conformément à des exigences spécifiques

Note 1 à l'article: Les exigences spécifiques sont données dans le présent document.

Note 2 à l'article: Une évaluation peut être limitée à une évaluation des composants ou éléments de la structure qui, lorsqu'ils sont enlevés ou endommagés, pourraient provoquer la défaillance de la structure entière ou d'une partie significative de celle-ci.

[SOURCE: ISO 19905-1:2023, 3.6]

3.4 critères d'évaluation

formulations quantitatives décrivant les conditions à remplir pour chaque *situation d'évaluation* (3.6)

[SOURCE: ISO 19900:2019, 3.15, modifiée — Suppression de la référence à la «conception».]

3.5 résistance pour l'évaluation

limite de résistance calculée en utilisant des *valeurs représentatives* (3.46) pondérées des *variables de base* (3.10) ou à partir d'expressions pondérées fondées sur des *valeurs représentatives* (3.46) non pondérées des *variables de base* (3.10)

EXEMPLE Les propriétés des matériaux sont des exemples de variables de base pertinentes pour la résistance.

[SOURCE: ISO 19900:2019, 3.12, modifié — «conceptuelle» a été remplacé par «d'évaluation».]

3.6**condition de calcul**

ensemble de conditions physiques en fonction duquel la *plate-forme auto-élevatrice* (3.25) ou ses éléments sont vérifiés

Note 1 à l'article: Les situations d'évaluation font l'objet d'une vérification par rapport aux critères d'acceptation du présent document pour démontrer que les *états limites* (3.28) concernés n'ont pas été dépassés.

[SOURCE: ISO 19900:2019, 3.16, modifié — Suppression de la référence à la «conception» et remplacement de «structure» par «plate-forme auto-élevatrice». Ajout de la Note 1 à l'article]

3.7**évaluateur**

entité effectuant l'*évaluation spécifique du site* (3.3)

[SOURCE: ISO 19905-1:2023, 3.10]

3.8**remblayage**

poids submergé de la totalité du sol qui peut être présent au-dessus du *caisson de support* (3.59)

Note 1 à l'article: Un remblayage peut apparaître au cours ou après le *préchargement* (3.38). $W_{BF,0}$ désigne le poids submergé du remblayage qui apparaît jusqu'à la réalisation de la *réaction de précharge* (3.40). $W_{BF,A}$ désigne le poids submergé du remblayage qui apparaît après application et maintien de la précharge maximale. $W_{BF,0}$ et $W_{BF,A}$ peuvent comprendre le *retour* (3.9) ou le *remplissage* (3.24), ou les deux.

[SOURCE: ISO 19905-1:2023, 3.11, modifié — Dans la note 1 à l'article, la dernière phrase a été supprimée.]

3.9**retour**

sol qui s'écoule depuis le dessous du *caisson de support* (3.59) autour des côtés et jusqu'en haut

Note 1 à l'article: Le retour fait partie du *remblayage* (3.8).

[SOURCE: ISO 19905-1:2023, 3.12]

3.10**variable de base**

variable se rapportant aux grandeurs physiques qui caractérisent les *actions* (3.1) et les incidences de l'environnement, les grandeurs géométriques ou les propriétés des matériaux, y compris les propriétés des sols

Note 1 à l'article: Les variables de base sont généralement des variables aléatoires incertaines ou des processus aléatoires utilisés dans le calcul ou l'évaluation des *valeurs représentatives* (3.46) d'actions ou de résistance.

[SOURCE: ISO 19900:2019, 3.7]

3.11**certificat d'approbation****CoA****Certificate of Approval**

certificat délivré par la *société d'expertise maritime* (3.32) après examen de la *procédure de déplacement de la plate-forme* (3.48), de la documentation relative aux opérations prévues, des conditions météorologiques, des prévisions météorologiques et de l'équipement de vérification

Note 1 à l'article: Des CoA distincts peuvent être délivrés pour l'opération de repliement, pour le déplacement de la plate-forme, pour le déploiement sur site et pour l'opération en mode relevé (en ce qui concerne la capacité à résister aux conditions de tempête en mode relevé).

3.12

zéro d'une carte marine

CD

point de référence local utilisé pour fixer les profondeurs d'eau sur une carte ou les hauteurs de marée sur une zone

Note 1 à l'article: En général, le zéro d'une carte marine correspond approximativement au niveau de la *marée astronomique la plus basse* (3.29).

Note 2 à l'article: Le zéro d'une carte marine peut différer d'une carte à l'autre et il convient d'être prudent si l'on compare des sites qui ne figurent pas sur la même carte.

[SOURCE: ISO 19901-1:2026, 3.2, modifiée — Ajout de la Note 2 à l'article.]

3.13

valeur caractéristique

valeur attribuée à une *variable de base* (3.10) avec une probabilité donnée

Note 1 à l'article: Dans certaines conditions de calcul, une variable peut avoir deux valeurs caractéristiques, une valeur haute et une valeur basse.

[SOURCE: ISO 19900:2019, 3.9]

3.14

plan d'urgence

plan visant à mettre en œuvre d'autres opérations si la sécurité ou la productivité est compromise

3.15

zone de sécurité définie

zone de sécurité autour de la plate-forme d'accueil ou de l'emplacement d'exploitation placée sous le contrôle du responsable d'installation en mer (OIM) de la plate-forme ou de l'emplacement

Note 1 à l'article: La zone s'étend généralement à 500 m de la plate-forme d'accueil ou de l'emplacement d'exploitation, et la zone peut être appelée zone de 500 m.

3.16

champ

zone générale où la *plate-forme auto-élevatrice* (3.25) est destinée à fonctionner

Note 1 à l'article: Le champ est une zone générale par opposition au *site* (3.54) qui est spécifique

[SOURCE: ISO 19905-1:2023, 3.23]

3.17

charge fixe

poids à vide

partie permanente de la *plate-forme auto-élevatrice* (3.25) comprenant la coque, les jambes et les *caissons de support* (3.59), l'appareillage, les équipements d'armement, fixes et mobiles

Note 1 à l'article: Les équipements fixes et mobiles comprennent normalement la structure de l'appareil de forage et l'équipement associé fixé de manière permanente.

[SOURCE: ISO 19905-1:2023, 3.24, modifié — Le terme admis «poids à vide» a été ajouté.]

3.18

empreinte au sol

dépression dans le fond océanique qui reste lorsqu'une *plate-forme auto-élevatrice* (3.25) est enlevée d'un site

[SOURCE: ISO 19905-1:2023, 3.25]

3.19

fondation

sol et *caisson de support* (3.59) supportant une jambe de *plate-forme auto-élevatrice* (3.25)

[SOURCE: ISO 19905-1:2023, 3.26]

3.20

point d'arrêt

point dans le temps au cours duquel les opérations sont interrompues en vue d'une prise de décision

3.21

injection au niveau de la coque

injection lors de l'application d'une flottabilité excessive, créant ainsi une traction excessive avec un blocage de l'ensemble des jambes, une injection alternée entre les jambes selon les besoins, ou une injection simultanée sur toutes les jambes, tout en maintenant la coque à un niveau aussi élevé que possible dans les limites du concepteur et en libérant les jambes aussi près que possible les unes des autres

3.22

erreur humaine

action ou inaction humaine pouvant entraîner un résultat inattendu

3.23

plate-forme auto-élevatrice à jambes indépendantes

unité de *plate-forme auto-élevatrice* (3.25) comportant des jambes qui peuvent être surélevées et abaissées indépendamment

[SOURCE: ISO 19905-1:2023, 3.32]

3.24

remplissage

sol au-dessus de la zone plane du *caisson de support* (3.59) provenant d'un transport de sédiments ou d'un effondrement de la paroi latérale du trou

Note 1 à l'article: Le remplissage fait partie du *remblayage* (3.8).

[SOURCE: ISO 19905-1:2023, 3.34]

3.25

plate-forme auto-élevatrice

unité marine mobile comportant une coque flottante et une ou plusieurs jambes qui peuvent être levées et baissées par rapport à la coque

Note 1 à l'article: Une plate-forme auto-élevatrice atteint son mode de fonctionnement en abaissant la ou les jambes jusqu'à ce qu'elles viennent prendre appui sur le fond marin, puis en soulevant la coque jusqu'à la hauteur requise. La majorité des plates-formes auto-élevatrices compte trois jambes ou plus dont chacune peut être déplacée indépendamment et qui sont supportées dans le fond marin par des *caissons de support* (3.59).

[SOURCE: ISO 19905-1:2023, 3.36]

3.26

armateur de la plate-forme auto-élevatrice

propriétaire

représentant de la société ou des sociétés possédant la *plateforme auto-élevatrice* (3.25) ou l'affrétant

Note 1 à l'article: La société d'énergie, l'*exploitant* (3.37), utilise la plateforme auto-élevatrice sous contrat et n'est généralement pas l'exploitant ou l'affrètement.

[SOURCE: ISO 19905-1:2023, 3.37]

3.27

descente de jambe

mouvement de jambe vertical prolongé qui peut être contrôlé par le système de levage, de sorte que la coque puisse être maintenue dans des limites tolérables

3.28

état limite

état au-delà duquel la *plate-forme auto-élevatrice* (3.25) ne satisfait plus aux *critères d'évaluation* (3.4)

[SOURCE: ISO 19905-1:2023, 3.40, modifiée — Les mots «ou un élément de structure» ont été supprimés]

3.29

marée astronomique la plus basse [lowest astronomical tide]

LAT

niveau de marée basse atteint lorsque toutes les composantes harmoniques entraînant les marées sont en phase

Note 1 à l'article: Les composantes harmoniques sont en phase environ tous les 19 ans, mais ces conditions sont approchées plusieurs fois par an.

[SOURCE: ISO 19901-1:2026, 3.18]

3.30

assurance maritime

examen secondaire des procédures de déploiement et de repliement en mer

3.31

manuel d'exploitation en mer

manuel d'exploitation en mer

manuel d'exploitation

document approuvé le plus récent qui définit les caractéristiques et les capacités d'exploitation de la *plate-forme auto élévatrice* (3.25)

Note 1 à l'article: Il convient que l'évaluateur (3.7) veille à ce que toutes les données de poids fournies soient à jour.

3.32

société d'expertise maritime

MWS (marine warranty survey company)

organisation approuvée par les assureurs pour satisfaire aux exigences de la clause de garantie d'une police d'assurance maritime

Note 1 à l'article: L'objectif fondamental du MWS est de faire des efforts raisonnables pour s'assurer que les risques associés à l'opération justifiée (dans ce cas, le déplacement de la plate-forme) sont ramenés à un niveau acceptable conformément aux bonnes pratiques de l'industrie. La MWS peut spécifier des recommandations à respecter afin de réduire autant que possible le risque pour la plate-forme auto-élevatrice assurée pendant toutes les phases du déplacement et de se conformer aux termes de la garantie.

Note 2 à l'article: La présence d'une MWS n'est pas toujours une exigence de la clause de garantie d'assurance.

3.33

plate-forme auto-élevatrice supportée par un plancher de stabilité

unité de *plate-forme auto-élevatrice* (3.25) ayant la ou les jambes connectées rigidement par une structure de fondation de sorte que la ou les jambes sont surélevées et abaissées à l'unisson

[SOURCE: ISO 19905-1:2023, 3.44]

3.34

zone neutre

zone de tirant d'eau de la coque à travers laquelle la charge verticale est inversée entre les jambes et la coque

Note 1 à l'article: La coque et les jambes sont indépendantes l'une de l'autre, étant donné que ni traction ni compression ne sont appliquées au système de levage.

Note 2 à l'article: La zone peut couvrir une plus grande étendue en présence de vagues.

Note 3 à l'article: À ce tirant d'eau, tout jeu d'engrènement dans le pignon à l'interface crémaillère-dents peut avoir des effets néfastes (déroulement et réenroulement des boîtes de vitesses à trains planétaires) même lorsque les freins sont réglés dans des conditions de houle modérée.

Note 4 à l'article: Les effets d'une flottabilité neutre sont les plus répandus sur les systèmes de levage flottants (c'est-à-dire en provoquant le rebond des unités de levage entre les coussins amortisseurs de choc).

3.35

valeur nominale

valeur attribuée à une variable spécifiée ou déterminée sans faire référence à des statistiques, typiquement à partir de l'expérience acquise ou de données physiques, ou telle que publiée dans une norme ou un code reconnu

Note 1 à l'article: Dans certaines situations de conception/d'évaluation, une variable peut avoir deux valeurs nominales, une valeur haute et une valeur basse.

[SOURCE: ISO 19900:2019, 3.33]

3.36

limites d'opérabilité

conditions prédéfinies (par exemple, océano-météorologiques, mouvements, charges) à l'extérieur desquelles il est nécessaire de suspendre les opérations de déploiement ou de repliement

3.37

exploitant

représentant de la (des) société(s) recevant à bail le site

Note 1 à l'article: L'exploitant est normalement la société pétrolière agissant pour le compte des co-licenciés.

[SOURCE: ISO 19900:2019, 3.35, modifié — Suppression de la Note 2 à l'article.]

3.38

préchargement

installation et enfouissement des *caissons de support* (3.59) par chargement vertical du sol au-dessous d'un *caisson de support* (3.59) de jambe de plate-forme auto-élevatrice dont l'objectif est de garantir une capacité de fondation suffisante dans le cas des *situations d'évaluation* (3.6), jusqu'au moment où la charge maximale est appliquée et maintenue

Note 1 à l'article: Alors que les plates-formes auto-élevatrices à trois jambes effectuent un préchargement en embarquant des ballasts d'eau à bord, les plates-formes auto-élevatrices ayant quatre jambes ou plus réalisent habituellement le préchargement de fondation en faisant porter le poids de la coque sur les paires de jambes tour à tour. Cette procédure est connue comme étant le pré-battage et ne requiert généralement pas l'ajout de ballast d'eau. Pour les besoins du présent document, aucune distinction n'est faite entre le préchargement et le pré-battage.

[SOURCE: ISO 19905-1:2023, 3.55]

3.39

garde d'air de préchargement

distance entre la ligne de base de la coque et le niveau de l'eau au repos en un point dans le temps au cours du *préchargement* (3.38)

Note 1 à l'article: L'ISO 19900 définit la «garde d'air» comme la distance entre le niveau le plus élevé de la surface de l'eau et la partie exposée la plus basse de la structure primaire du pont, qui n'est pas conçue pour supporter les effets des actions dues à l'environnement pendant une période de retour définie. Cela diffère de la définition historiquement utilisée par l'industrie des plates-formes auto-élevatrices. Dans l'ISO 19905-1 et dans le présent document, la hauteur de la coque au-dessus de la *LAT* (3.29) est utilisée pour le cas opérationnel en conditions relevées.