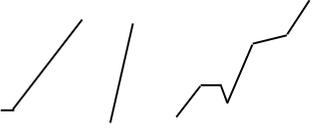
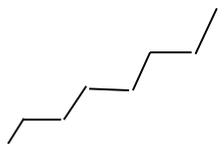


# IPD – 40m - GP

AuRA	0 à 4	5 à 9	10 à 14	15 à 20
<b>Qualité et efficacité prise en charge</b>	Aucune réactivité ou plus de 5"	Réactivité un peu longue/brutale. Prise en charge anarchique	Bonne réactivité Prise en charge correcte	Efficace dans l'instant Prise en charge optimale
<b>Vitesse de remontée</b>	= < 8 m/min >= 19 m/min	8 m/min - 16 m/min – 17 m/min – 18 m/min	9 m/min – 13 m/min – 14 m/min - 15 m/min	De 10 m/min à 12 m/min
<b>Profil de la remontée</b>	Lent/Rapide/Redescente 	Chaotique 	Des ralentissements ou accélérations 	Maîtrisé 
<b>Adaptation à la situation évolutive</b>	Aucune	Chaotique	Correcte mais pas optimale	Efficace, appropriée, anticipée
<b>Positionnement / Communication</b>	Décalée Aucune communication	Chaotique Comm. Succincte	Correct Comm. Acceptable	Optimale Comm. Parfaite
<b>Moyen de remontée</b>	Palmage propulseur SSG inutilisé	Palmage sporadique SSG gonflé/dégonflé	Palmage équilibrateur SSG majoritaire 1 regonflage	Sans palmage SSG optimal
<b>Palier</b>	Pas d'arrêt Perce la surface	En tire-bouchon Percé	Arrêt variation +/- 1 m	Arrêt TH sans variation profondeur
<b>Tractage</b>	Inefficace Pas de signe détresse	Inconfortable	Correct pas très confortable	Efficace et confortable

### Critères rédhibitoires :

- Manque de réactivité au fond
- Redescente de 2 m
- Percer la surface sans marquer d'arrêt
- Comportement impactant la sécurité

Ceci n'est qu'une proposition, d'autres cas peuvent se présenter.