

Qu'est-ce que la POM ?

La **Plateforme Opérationnelle pour la Modélisation (POM)** est un outil de pilotage des modèles de prévision de crues, qui permet la préparation des entrées des modèles et leur lancement.

cf. article intranet [« Présentation de la POM »](#)

Quelles sont ses principales fonctionnalités ?

- Alimentation des modèles en données observées et prévues
 - en temps réel
 - en temps différé. Gestion de sessions de rejeu.
 - Mode simulateur (sans connaître les observations au-delà de la date pivot) ou reconstitution (utilisation des observations au-delà de la date pivot)

pluies ponctuelles/spatialisées/de bassin
(pluvio/radar/BP/Sympo/modèles météo),
hauteurs,
débites,
indice d'**humidité** du sol...

Entrées
(obs et prév)

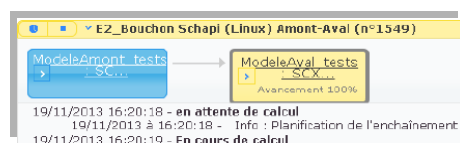
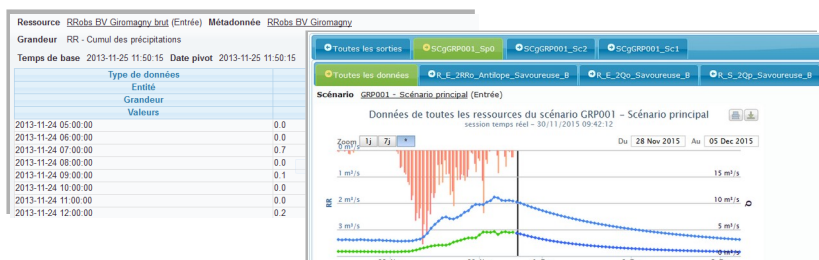
Modèle (calé)

Sorties

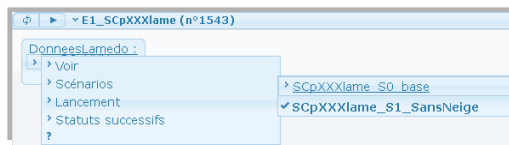
prévisions de **hauteurs,**
prévisions de **débites,**
autres (pdf GRP...)

- Pré-traitement des données
 - automatique : gestion des lacunes, pas de temps, données absentes, prolongation, conversion de format, etc.
 - manuel : critique + prolongation

- Visualisation des entrées et sorties



- Pilotage et enchaînements de modèles amont-aval
 - automatique : programmation (normal/turbo)
 - manuel : choix d'un scénario principal et de 0 à N scénarios complémentaires



- Insertion des prévisions dans la Plateforme Hydro pour visualisation sur le Superviseur, dépôt (S)FTP, etc.

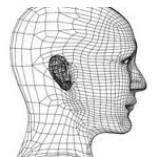
Qui sont les utilisateurs ?

Les utilisateurs finaux sont les **prévisionnistes** des SPC, qui peuvent visualiser les résultats de modèles via le Superviseur et piloter les *modèles* en temps réel depuis la nouvelle IHM « Prévi » de la POM, en sélectionnant les scénarios, en activant le mode turbo, afin d'effectuer des prévisions et déterminer les couleurs de vigilance.

Avant de pouvoir être utilisé en temps réel, les **modélisateurs** doivent caler les modèles, les préparer pour le pilotage par la POM, et paramétrer la POM.

Les **responsables de la modélisation** doivent décider du caractère opérationnel des *modèles* et paramétrer les *organigrammes de prévision* ainsi que les *programmations*.

Les **administrateurs** doivent donner les droits aux utilisateurs POM et préparer et déclarer les *serveurs* hébergeant les *plateformes de modélisation* pilotées par la POM.

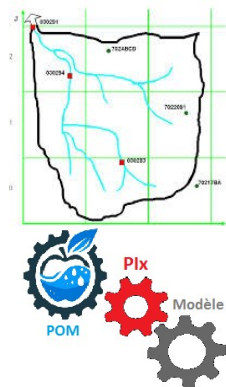


Les modèles compatibles avec la POM

Grp, Plathynes, Mascaret, Telemac peuvent être pilotés par la POM.

Les SPC sont encouragés à adapter leurs autres plateformes de modèles à la POM avec le support technique du SCHAPI.

Une librairie python PomInterface est disponible afin d'aider au développement des Programmes d'Interface pom-modèles.

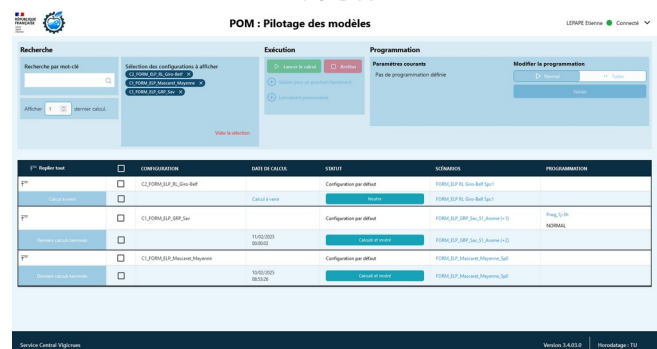


Les IHM POM

« Complète »



« Prévi »



L'environnement informatique de la POM

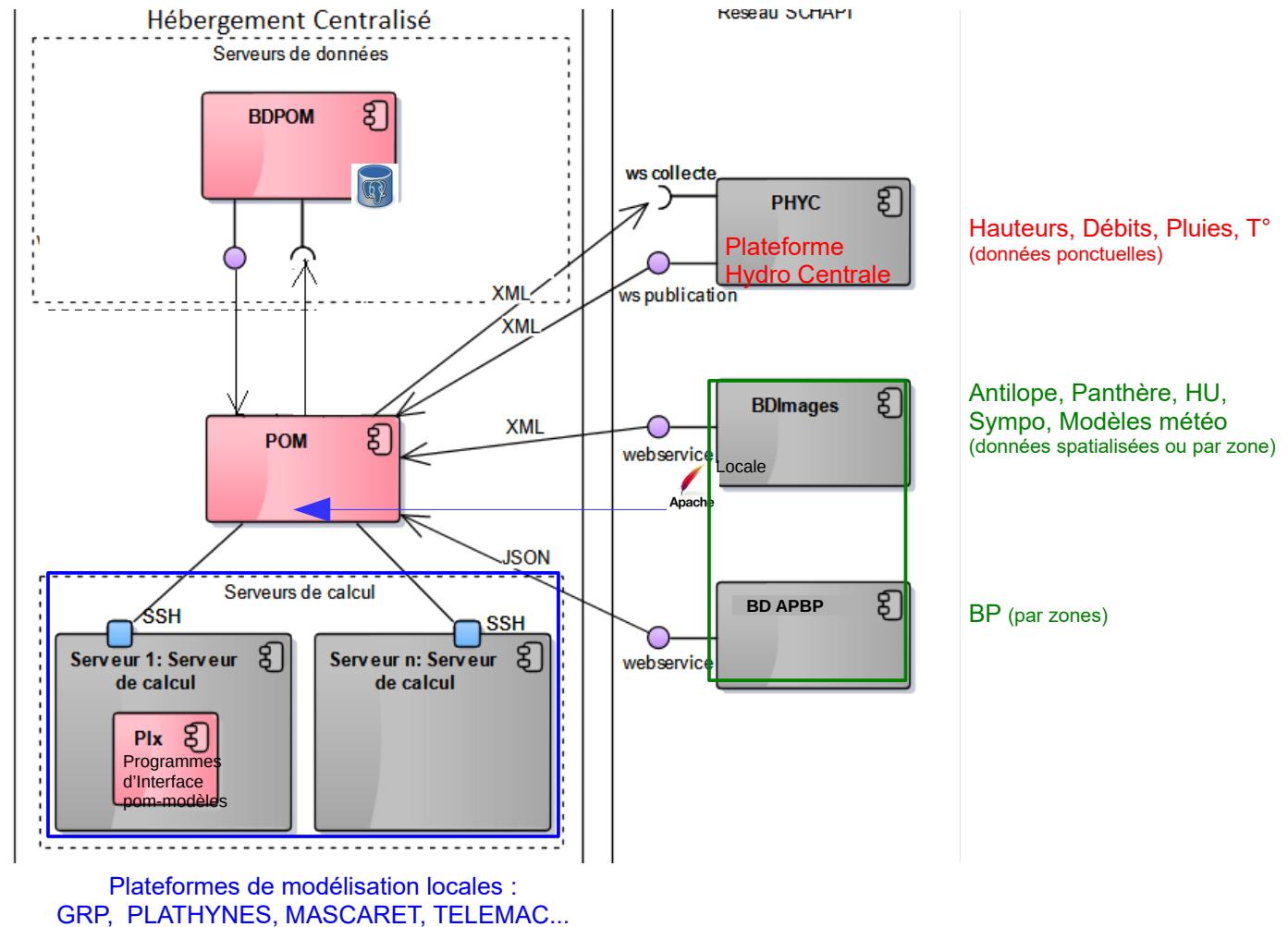


IHM prévi :
EAO

Superviseur Local

Plateforme Opérationnelle pour la Modélisation
(POM Locale)

Hébergement centralisé
pour 15 SPC début 2025



La POM est constitué par une application web (serveur Apache) et une base de données (Postgres), hébergés chacun sur une machine virtuelle. Le langage de programmation de la POM est le PHP. L'hébergement de machines virtuelle offre des garanties de sécurisation tant pour la POM que pour les *plateformes de modélisation*.

Les nouveautés de la V3.4

- Sandre V2
 - nécessite l'utilisation de Plx avec PomInterface en version 4.1 minimum
- IHM « Prévi »
 - URL : une url permettant de cibler entités de sorties ou des noms de modèles : {urlpom}/app.php/prevision/api/v1/pilotage?sites=codesite1,codesite2,codesite3,nomsite,chaîne1,chaîne2
 - Niveau 1 : un écran d'accueil donnant une vision globale des calculs et permettant de relancer (sans changement de scénarios) et de passer la programmation en mode turbo
 - Niveau 2 : un écran permettant une vision détaillée des calculs (pour un modèle ou un enchaînement de modèles)
 - Niveau 3 : un écran permettant de personnaliser un nouveau lancement de calcul
- authentification Cerbère (via la PHyC)



Prochaines évolutions envisagées pour la POM

- Adaptation à la BDPrévision

