#### 1. Determinação gravimétrica do geóide

- O modelo gravimétrico do geóide é determinado unicamente com recurso a observações gravimétricas – anomalias da gravidade;
- O método integral de Stokes é o método mais comum para modelos regionais ou locais, que recorre à integração numérica directa ou à Transformada Rápida de Fourrier – FFT;
- Os dados de anomalias da gravidade devem ser reduzidos, de alguma forma, dos efeitos topográficos – anomalias reduzidas;
- Os valores de anomalias devem interpolados na forma de grelha regular, com espaçamentos fixo em latitude - Δφ e em longitude - Δλ;
- <u>Para modelação local</u>, deve serem também <u>removida a componente</u> <u>regional do campo gravítico</u>, através de modelos globais (ex.: EGM96);
- Após a sua determinação pelo Integral de Stokes, <u>devem ser repostos</u> todos os efeitos removidos – efeito indirecto e modelo geopotencial.

Geodesia & Aplicações - Aula 13 FCUL-E

# Determinação do Geóide

## 1.1 Técnica da remoção-reposição

- São <u>removidos os efeitos</u> de atracção gravitacional do modelo geopotencial global e residual do terreno <u>a retirar dos valores</u> <u>observados de anomalias</u>, e posteriormente, <u>repostos sobre a forma de</u> <u>ondulações</u> (efeito indirecto);
- É usada a chamada "Técnica de Remoção Reposição".



Geodesia & Aplicações - Aula 13

#### 1.1 Técnica da remoção-reposição

 Esta técnica é usada, não na forma convencional, mas na forma de optimização da determinação rigorosa dos pequenos comprimentos de onda (componente residual).



REMOÇÃO 
$$\Rightarrow \Delta g_{res} = \Delta g_{obs} - \Delta g_{EGM96} - \Delta g_{RTM}$$

$$\text{STOKES} \Rightarrow \text{N}_{\text{res}} = \frac{S_{_0}}{\gamma} \Delta g\!\!\left(\phi_{_{I}}, \lambda_{_{k}}\right) + \frac{R}{4\pi\gamma} \iint\limits_{\sigma} \Delta g\!\!S(\psi) d\sigma$$

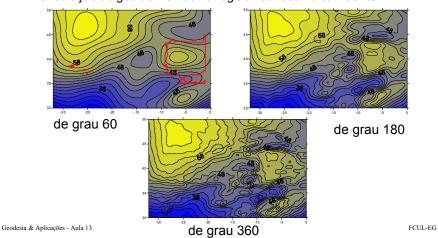
$$REPOSIÇÃO \Rightarrow N = N_{res} + N_{EGM96} + \delta N$$

Geodesia & Aplicações - Aula 13 FCUL-EG

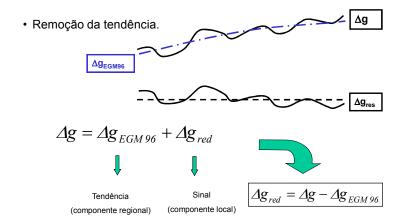
# Determinação do Geóide

## 1.1 Técnica da remoção-reposição

• Ondulação do geóide EGM96 na região Atlântico Norte / Ibérica



#### 1.1 Técnica da remoção-reposição

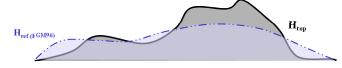


Geodesia & Aplicações - Aula 13 FCUL-EG

# Determinação do Geóide

## 1.1 Técnica da remoção-reposição

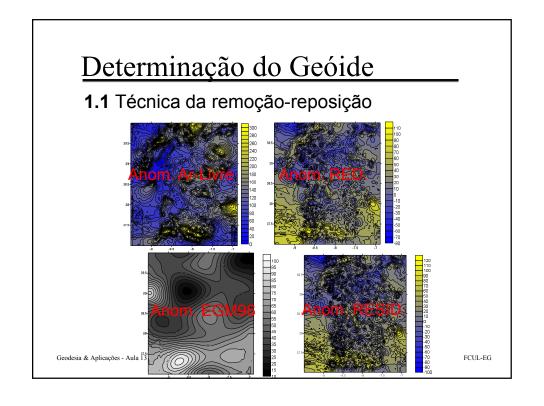
 O modelo de anomalias da gravidade do EGM96 correspondem a anomalias reduzidas (sem efeitos do terreno), cujas reduções foram feitas com base num modelo global de terreno (DTM global), designado de superfície topográfica de referência;

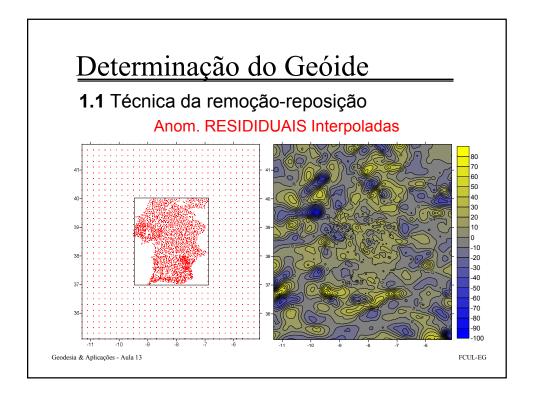


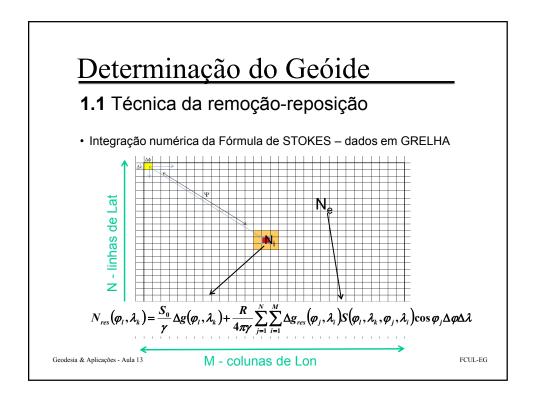
 Como este modelo difere da topografia real, com um DTM mais rigoroso pode-se calcular os efeitos residuais de terreno (RTM – correcção topográfica residual) relativamente aos efeitos removidos pelo modelo global EGM96.

Geodesia & Aplicações - Aula 13

# 

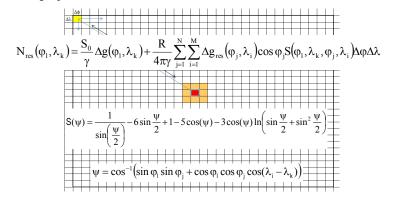






#### 1.1 Técnica da remoção-reposição

• Integração numérica da Fórmula de STOKES - dados em GRELHA



Geodesia & Aplicações - Aula 13 FCUL-EG

## Determinação do Geóide

## 1.1 Técnica da remoção-reposição

• Reposição do modelo global - EGM96 (ondulação do co-geóide)

$$N^c = N_{res} + N_{EGM96}$$

· Reposição do efeito indirecto

$$N = N^{c} + \delta N = N^{c} + \frac{\delta W}{\gamma}$$
 
$$N = N^{c} + \frac{\pi G \rho_{0} H_{P}^{2}}{\gamma}$$

Geodesia & Aplicações - Aula 13

#### 1.2 Ajuste e validação do modelo de geóide

- Para validar o modelo, deve-se determinar os resíduos do modelo em marcas de nivelamento principal (NP);
- Com observação de GPS em marcas NP obtém-se directamente a ondulação do geóide observada

$$N_{obs} = h_{GPS} - H_{NP}$$

- Fazendo a média e o desvio padrão dessas diferenças (resíduos), obtém-se a diferença absoluta em relação ao datum vertical e a precisão do modelo;
- Afim de se anular essa diferença e eliminar possíveis tendências residuais, deve-se proceder a um ajuste do modelo nas marcas de NP.

Geodesia & Aplicações - Aula 13 FCUL-EG

## Determinação do Geóide

## 1.2 Ajuste e validação do modelo de geóide

- O ajustamento é feito a partir de 4 parâmetros, correspondendo de grosso-o-modo, a uma translação, um factor de escala e 2 rotações;
- · Usa-se o modelo

$$\mathbf{N} = \mathbf{N}_0 + \begin{bmatrix} \cos \phi \cos \lambda \\ \cos \phi \sin \lambda \\ \sin \phi \\ 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \mathbf{X}_1 \\ \mathbf{X}_2 \\ \mathbf{X}_3 \\ \mathbf{X}_4 \end{bmatrix}$$

onde  $N_0$  é o valor do modelo inicial (antes de ajustado) e N o valor após ajustamento;

Os parâmetros são determinados pelo MMQ, com o seguinte sistemas de equações

$$\mathbf{A}.\hat{\delta} = \begin{bmatrix} \cos \phi \cos \lambda \\ \cos \phi \sin \lambda \\ \sin \phi \\ 1 \end{bmatrix}^{\mathsf{T}} \begin{bmatrix} \mathbf{X}_1 \\ \mathbf{X}_2 \\ \mathbf{X}_3 \\ \mathbf{X}_4 \end{bmatrix} = (\mathbf{N}_{\mathsf{mod}} - \mathbf{N}_{\mathsf{NP}}) + \nu$$

Geodesia & Aplicações - Aula 13

