

Titre du Travail de Master

Jules Bolomey

Juillet 1900

Domaine Ingénierie et Architecture

Master conjoint UNIGE – HES-SO en développement territorial

Orientation Ingénierie géomatique

Directeur : Prof. Dr. Alain Berset

Co-directeur : Prof. Dr. Albert Einstein

Expert : Prof. Dr. Aristote

Mémoire no : 1400



**UNIVERSITÉ
DE GENÈVE**

Hes·so
Haute Ecole Spécialisée
de Suisse occidentale

Résumé

Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit. Ut purus elit, vestibulum ut, placerat ac, adipiscing vitae, felis. Curabitur dictum gravida mauris. Nam arcu libero, nonummy eget, consectetur id, vulputate a, magna. Donec vehicula augue eu neque. Pellentesque habitant morbi tristique senectus et netus et malesuada fames ac turpis egestas. Mauris ut leo. Cras viverra metus rhoncus sem. Nulla et lectus vestibulum urna fringilla ultrices. Phasellus eu tellus sit amet tortor gravida placerat. Integer sapien est, iaculis in, pretium quis, viverra ac, nunc. Praesent eget sem vel leo ultrices bibendum. Aenean faucibus. Morbi dolor nulla, malesuada eu, pulvinar at, mollis ac, nulla. Curabitur auctor semper nulla. Donec varius orci eget risus. Duis nibh mi, congue eu, accumsan eleifend, sagittis quis, diam. Duis eget orci sit amet orci dignissim rutrum.

Nam dui ligula, fringilla a, euismod sodales, sollicitudin vel, wisi. Morbi auctor lorem non justo. Nam lacus libero, pretium at, lobortis vitae, ultricies et, tellus. Donec aliquet, tortor sed accumsan bibendum, erat ligula aliquet magna, vitae ornare odio metus a mi. Morbi ac orci et nisl hendrerit mollis. Suspendisse ut massa. Cras nec ante. Pellentesque a nulla. Cum sociis natoque penatibus et magnis dis parturient montes, nascetur ridiculus mus. Aliquam tincidunt urna. Nulla ullamcorper vestibulum turpis. Pellentesque cursus luctus mauris.

Nulla malesuada porttitor diam. Donec felis erat, congue non, volutpat at, tincidunt tristique, libero. Vivamus viverra fermentum felis. Donec nonummy pellentesque ante. Phasellus adipiscing semper elit. Proin fermentum massa ac quam. Sed diam turpis, molestie vitae, placerat a, molestie nec, leo. Maecenas lacinia. Nam ipsum ligula, eleifend at, accumsan nec, suscipit a, ipsum. Morbi blandit ligula feugiat magna. Nunc eleifend consequat lorem. Sed lacinia nulla vitae enim. Pellentesque tincidunt purus vel magna. Integer non enim. Praesent euismod nunc eu purus. Donec bibendum quam in tellus. Nullam cursus pulvinar lectus. Donec et mi. Nam vulputate metus eu enim. Vestibulum pellentesque felis eu massa.

Quisque ullamcorper placerat ipsum. Cras nibh. Morbi vel justo vitae lacus tincidunt ultrices. Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit. In hac habitasse platea dictumst. Integer tempus convallis augue. Etiam facilisis. Nunc elementum fermentum wisi. Aenean placerat. Ut imperdiet, enim sed gravida sollicitudin, felis odio placerat quam, ac pulvinar elit purus eget enim. Nunc vitae tortor. Proin tempus nibh sit amet nisl. Vivamus quis tortor vitae risus porta vehicula.

Mots-clés : Photogrammétrie, GNSS, réseaux géodésiques, compensation par les moindres carrés, ...

Summary

Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit. Ut purus elit, vestibulum ut, placerat ac, adipiscing vitae, felis. Curabitur dictum gravida mauris. Nam arcu libero, nonummy eget, consectetur id, vulputate a, magna. Donec vehicula augue eu neque. Pellentesque habitant morbi tristique senectus et netus et malesuada fames ac turpis egestas. Mauris ut leo. Cras viverra metus rhoncus sem. Nulla et lectus vestibulum urna fringilla ultrices. Phasellus eu tellus sit amet tortor gravida placerat. Integer sapien est, iaculis in, pretium quis, viverra ac, nunc. Praesent eget sem vel leo ultrices bibendum. Aenean faucibus. Morbi dolor nulla, malesuada eu, pulvinar at, mollis ac, nulla. Curabitur auctor semper nulla. Donec varius orci eget risus. Duis nibh mi, congue eu, accumsan eleifend, sagittis quis, diam. Duis eget orci sit amet orci dignissim rutrum.

Nam dui ligula, fringilla a, euismod sodales, sollicitudin vel, wisi. Morbi auctor lorem non justo. Nam lacus libero, pretium at, lobortis vitae, ultricies et, tellus. Donec aliquet, tortor sed accumsan bibendum, erat ligula aliquet magna, vitae ornare odio metus a mi. Morbi ac orci et nisl hendrerit mollis. Suspendisse ut massa. Cras nec ante. Pellentesque a nulla. Cum sociis natoque penatibus et magnis dis parturient montes, nascetur ridiculus mus. Aliquam tincidunt urna. Nulla ullamcorper vestibulum turpis. Pellentesque cursus luctus mauris.

Nulla malesuada porttitor diam. Donec felis erat, congue non, volutpat at, tincidunt tristique, libero. Vivamus viverra fermentum felis. Donec nonummy pellentesque ante. Phasellus adipiscing semper elit. Proin fermentum massa ac quam. Sed diam turpis, molestie vitae, placerat a, molestie nec, leo. Maecenas lacinia. Nam ipsum ligula, eleifend at, accumsan nec, suscipit a, ipsum. Morbi blandit ligula feugiat magna. Nunc eleifend consequat lorem. Sed lacinia nulla vitae enim. Pellentesque tincidunt purus vel magna. Integer non enim. Praesent euismod nunc eu purus. Donec bibendum quam in tellus. Nullam cursus pulvinar lectus. Donec et mi. Nam vulputate metus eu enim. Vestibulum pellentesque felis eu massa.

Quisque ullamcorper placerat ipsum. Cras nibh. Morbi vel justo vitae lacus tincidunt ultrices. Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit. In hac habitasse platea dictumst. Integer tempus convallis augue. Etiam facilisis. Nunc elementum fermentum wisi. Aenean placerat. Ut imperdiet, enim sed gravida sollicitudin, felis odio placerat quam, ac pulvinar elit purus eget enim. Nunc vitae tortor. Proin tempus nibh sit amet nisl. Vivamus quis tortor vitae risus porta vehicula.

Keywords : Photogrammétrie, GNSS, réseaux géodésiques, compensation par les moindres carrés, ...

Remerciements

Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit. Ut purus elit, vestibulum ut, placerat ac, adipiscing vitae, felis. Curabitur dictum gravida mauris. Nam arcu libero, nonummy eget, consectetur id, vulputate a, magna. Donec vehicula augue eu neque. Pellentesque habitant morbi tristique senectus et netus et malesuada fames ac turpis egestas. Mauris ut leo. Cras viverra metus rhoncus sem. Nulla et lectus vestibulum urna fringilla ultrices. Phasellus eu tellus sit amet tortor gravida placerat. Integer sapien est, iaculis in, pretium quis, viverra ac, nunc. Praesent eget sem vel leo ultrices bibendum. Aenean faucibus. Morbi dolor nulla, malesuada eu, pulvinar at, mollis ac, nulla. Curabitur auctor semper nulla. Donec varius orci eget risus. Duis nibh mi, congue eu, accumsan eleifend, sagittis quis, diam. Duis eget orci sit amet orci dignissim rutrum.

Nam dui ligula, fringilla a, euismod sodales, sollicitudin vel, wisi. Morbi auctor lorem non justo. Nam lacus libero, pretium at, lobortis vitae, ultricies et, tellus. Donec aliquet, tortor sed accumsan bibendum, erat ligula aliquet magna, vitae ornare odio metus a mi. Morbi ac orci et nisl hendrerit mollis. Suspendisse ut massa. Cras nec ante. Pellentesque a nulla. Cum sociis natoque penatibus et magnis dis parturient montes, nascetur ridiculus mus. Aliquam tincidunt urna. Nulla ullamcorper vestibulum turpis. Pellentesque cursus luctus mauris.

Préambule

Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit. Ut purus elit, vestibulum ut, placerat ac, adipiscing vitae, felis. Curabitur dictum gravida mauris. Nam arcu libero, nonummy eget, consectetur id, vulputate a, magna. Donec vehicula augue eu neque. Pellentesque habitant morbi tristique senectus et netus et malesuada fames ac turpis egestas. Mauris ut leo. Cras viverra metus rhoncus sem. Nulla et lectus vestibulum urna fringilla ultrices. Phasellus eu tellus sit amet tortor gravida placerat. Integer sapien est, iaculis in, pretium quis, viverra ac, nunc. Praesent eget sem vel leo ultrices bibendum. Aenean faucibus. Morbi dolor nulla, malesuada eu, pulvinar at, mollis ac, nulla. Curabitur auctor semper nulla. Donec varius orci eget risus. Duis nibh mi, congue eu, accumsan eleifend, sagittis quis, diam. Duis eget orci sit amet orci dignissim rutrum.

Nam dui ligula, fringilla a, euismod sodales, sollicitudin vel, wisi. Morbi auctor lorem non justo. Nam lacus libero, pretium at, lobortis vitae, ultricies et, tellus. Donec aliquet, tortor sed accumsan bibendum, erat ligula aliquet magna, vitae ornare odio metus a mi. Morbi ac orci et nisl hendrerit mollis. Suspendisse ut massa. Cras nec ante. Pellentesque a nulla. Cum sociis natoque penatibus et magnis dis parturient montes, nascetur ridiculus mus. Aliquam tincidunt urna. Nulla ullamcorper vestibulum turpis. Pellentesque cursus luctus mauris.

Nulla malesuada porttitor diam. Donec felis erat, congue non, volutpat at, tincidunt tristique, libero. Vivamus viverra fermentum felis. Donec nonummy pellentesque ante. Phasellus adipiscing semper elit. Proin fermentum massa ac quam. Sed diam turpis, molestie vitae, placerat a, molestie nec, leo. Maecenas lacinia. Nam ipsum ligula, eleifend at, accumsan nec, suscipit a, ipsum. Morbi blandit ligula feugiat magna. Nunc eleifend consequat lorem. Sed lacinia nulla vitae enim. Pellentesque tincidunt purus vel magna. Integer non enim. Praesent euismod nunc eu purus. Donec bibendum quam in tellus. Nullam cursus pulvinar lectus. Donec et mi. Nam vulputate metus eu enim. Vestibulum pellentesque felis eu massa.

Table des matières

Liste des figures	iii
Liste des tableaux	v
Listes des algorithmes	vii
Abréviations	x
Constantes	xiii
Introduction	1
1 Éléments théoriques	3
1.1 Introduction d'éléments théoriques	3
1.2 Blabla quotidien	7
2 Développement de l'application	9
2.1 Equations mathématiques	9
Conclusion	11
Bibliographie	13
Annexes	15
A Annexes informatiques	15

Table des figures

1.1	Structure de données des trajectoires	5
1.2	WGS84 vers Unity	6

Liste des tableaux

1.1	Paramètres de calcul	3
1.2	Méthodes de positionnement en temps réel	4

Listes des algorithmes

1.1	Exemple de fonction Python	5
-----	--------------------------------------	---

Abréviations

BD Base de données.

BEGID Identifiant cantonal bernois de bâtiment.

CERN Conseil Européen pour la Recherche Nucléaire.

DDP Droit Distinct et Permanent.

EPSG European Petroleum Survey Group.

GNSS Global Navigation Satellite System.

GPS Global Positioning System.

GRUDA-MO Banque de données des immeubles du canton de Berne.

HEIG-VD Haute Ecole d'Ingénierie et de Gestion du Canton du Vaud.

IGS International GNSS Service.

IMO Interface de la Mensuration Officielle.

IMU Inertial Measurement Unit, *centrale inertielle*.

LAMBDA Least Squares Ambiguity Decorrelation Adjustment.

LGéo Loi sur la Géoinformation.

LTOP Logiciel de compensation 2D+1 développé par swisstopo.

MJD Modified Julian Date.

MN Mensuration Nationale.

MO Mensuration Officielle.

MO93 Mensuration Officielle de 1993.

OGC Open Geospatial Consortium.

OMO Ordonnance fédérale sur la Mensuration Officielle.

OMO-DDPS Ordonnance du DDPS sur la Mensuration Officielle.

PCO Phase Center Offset.

PCV Phase Center Variations.

PFA Points Fixes Altimétriques.

PFP Points Fixes Planimétriques.

PPP Precise Point Positioning.

RF Registre Foncier.

RINEX Receiver Independent Exchange Format.

RTK Real-Time Kinematic.

SBAS Satellite-Based Augmentation System.

SLAM Simultaneous Localization And Mapping.

SPP Single Point Positioning.

TAI Temps Atomique International.

TEC Total Electron Content.

TRINET+ Logiciel de compensation 3D développé à la HEIG-VD.

TRS Terrestrial Reference System.

UTC Universal Time Coordinated, *en français: Temps Universel Coordonné*.

WGS84 World Geodetic System 1984.

YAML Yet Another Markup Language.

Constantes

Physics Constants

G	Gravitational constant	$6,67430 \times 10^{-11} \text{ m}^3 \text{ kg}^{-1} \text{ s}^{-2}$
c	Speed of light in a vacuum	$299\,792\,458 \text{ m s}^{-1}$
h	Planck constant	$6,62607015 \times 10^{-34} \text{ J Hz}^{-1}$

Number Sets

\mathbb{H}	Quaternions
\mathbb{C}	Complex numbers
\mathbb{R}	Real numbers

Other Symbols

ρ	Friction index
V	Constant volume

Introduction

Contexte

Cahier des charges

Chapitre 1

Éléments théoriques

1.1 Introduction d'éléments théoriques

Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit. Sed non risus. Suspendisse lectus tortor, dignissim sit amet, adipiscing nec, ultricies sed, dolor. Cras elementum ultrices diam. Maecenas ligula massa, varius a, semper congue, euismod non, mi. Proin porttitor, orci nec nonummy molestie, enim est eleifend mi, non fermentum diam nisl sit amet erat. Duis semper. Duis arcu massa, scelerisque vitae, consequat in, pretium a, enim. Pellentesque congue. Ut in risus volutpat libero pharetra tempor. Cras vestibulum bibendum augue. Praesent egestas leo in pede. Praesent blandit odio eu enim. Pellentesque sed dui ut augue blandit sodales. Vestibulum ante ipsum primis in faucibus orci luctus et ultrices posuere cubilia Curae; Aliquam nibh. Mauris ac mauris sed pede pellentesque fermentum. Maecenas adipiscing ante non diam sodales hendrerit.

Ut velit mauris, egestas sed, gravida nec, ornare ut, mi. Aenean ut orci vel massa suscipit pulvinar. Nulla sollicitudin. Fusce varius, ligula non tempus aliquam, nunc turpis ullamcorper nibh, in tempus sapien eros vitae ligula. Pellentesque rhoncus nunc et augue. Integer id felis. Curabitur aliquet pellentesque diam. Integer quis metus vitae elit lobortis egestas. Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit. Morbi vel erat non mauris convallis vehicula. Nulla et sapien. Integer tortor tellus, aliquam faucibus, convallis id, congue eu, quam. Mauris ullamcorper felis vitae erat. Proin feugiat, augue non elementum posuere, metus purus iaculis lectus, et tristique ligula justo vitae magna.

TABLEAU 1.1 – Paramètres de calcul

Paramètre	Valeur
Etat plateforme	Statique et en mouvement
Date	24.06.2020
Début	UTC 14h 29min 24sec
Fin	UTC 14h 30min 15sec
Nb époques	51
Position approchée	Positionnement absolu sur le code
Bruit	Oui (1m sur le code, 0.002 m sur la phase)
Sauts de cycles	Oui
Quaternions approchés	Helmert 3D
Estimation flottante	Quaternions libérés, ambiguïtés libérées
Estimation fixe	Quaternions libérés, ambiguïtés fixées

Aliquam convallis sollicitudin purus. Praesent aliquam, enim at fermentum mollis, ligula massa adipiscing nisl, ac euismod nibh nisl eu lectus. Fusce vulputate sem at sapien. Vivamus leo. Aliquam euismod libero eu enim. Nulla nec felis sed leo placerat imperdiet. Aenean suscipit nulla in justo. Suspendisse cursus rutrum augue. Nulla tincidunt tincidunt mi. Curabitur iaculis, lorem vel rhoncus faucibus, felis magna fermentum augue, et ultricies lacus lorem varius purus. Curabitur eu amet.

Méthode	Absolu	Relatif	Observation	Précision
SPP Single Point Positioning	x		Code	5-10 m
PPP Precise Point Positioning	x		Code + Phase	0.05-0.20 m
Code différentiel		x	Code	0.5-1.0 m
Phase différentiel (RTK)		x	Phase	0.02 m + 2 ppm

TABLEAU 1.2 – Méthodes de positionnement en temps réel

$$f_r = f^s \cdot \left(\frac{1 + \left(\frac{\mathbf{e} \cdot \mathbf{v}_r}{c} \right)}{1 + \left(\frac{\mathbf{e} \cdot \mathbf{v}_s}{c} \right)} \right) \quad (1.1)$$

$$D_r^s = \frac{1}{\lambda} \cdot \left(\frac{\mathbf{v}^s}{c} - \mathbf{e} \right) \cdot (\mathbf{v}^s - \mathbf{v}_r) + (df_r - df^s) + \frac{c}{\lambda} \cdot \delta f_{clk}^{rel} \quad (1.2)$$

Avec :

- D_r^s = Mesure Doppler entre un satellite s et un récepteur r [Hz]
- f_r = Fréquence de réception [Hz]
- f^s = Fréquence d'émission [Hz]
- c = Vitesse de la lumière dans le vide $\left[\frac{\text{m}}{\text{s}} \right]$
- \mathbf{e}^i = Vecteur en direction du satellite depuis le récepteur
- λ = Longueur d'onde du signal observé [m]
- \mathbf{v}^s = Vecteur vitesse du satellite $\left[\frac{\text{m}}{\text{s}} \right]$
- \mathbf{v}_r = Vecteur vitesse du récepteur $\left[\frac{\text{m}}{\text{s}} \right]$
- df_r = Erreur de fréquence du récepteur [Hz]
- df^s = Erreur de fréquence du satellite [Hz]
- δf_{clk}^{rel} = Effets relativistes

Avec :

- D_r^s = Mesure Doppler entre un satellite s et un récepteur r [Hz]
- f_r = Fréquence de réception [Hz]
- f^s = Fréquence d'émission [Hz]
- c = Vitesse de la lumière dans le vide $\left[\frac{\text{m}}{\text{s}} \right]$
- \mathbf{e}^i = Vecteur en direction du satellite depuis le récepteur
- λ \sim Longueur d'onde du signal observé [m]
- \mathbf{v}^s = Vecteur vitesse du satellite $\left[\frac{\text{m}}{\text{s}} \right]$
- \mathbf{v}_r = Vecteur vitesse du récepteur $\left[\frac{\text{m}}{\text{s}} \right]$
- df_r \sim Erreur de fréquence du récepteur [Hz]
- df^s \sim Erreur de fréquence du satellite [Hz]
- δf_{clk}^{rel} \sim Effets relativistes

$$P_A^i + \hat{v}_{P_A^i} = |\mathbf{x}^i - \hat{\mathbf{x}}_A| + c \cdot \hat{\delta t}_{rec}^{recA} - c \cdot \delta t_{em}^{sat_i} + \delta \rho_{A,trop}^i + \delta \rho_{A,iono}^i \quad (1.3)$$

$$\mathbf{C} = \begin{pmatrix} \nabla \Delta \hat{N}_{AB}^{ij} \\ \nabla \Delta \hat{N}_{AB}^{ik} \\ \nabla \Delta \hat{N}_{AB}^{il} \\ \vdots \\ \nabla \Delta \hat{N}_{AB}^{iz} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \hat{x}_{B1} & \hat{y}_{B1} & \hat{z}_{B1} & \hat{x}_{B2} & \hat{y}_{B2} & \hat{z}_{B2} & \dots & \nabla \Delta \hat{N}_{AB}^{ij} & \nabla \Delta \hat{N}_{AB}^{ik} & \nabla \Delta \hat{N}_{AB}^{il} & \dots & \nabla \Delta \hat{N}_{AB}^{iz} \\ - & - & - & - & - & - & \dots & 1 & - & - & - & - \\ - & - & - & - & - & - & \dots & - & 1 & - & - & - \\ - & - & - & - & - & - & \dots & - & - & 1 & - & - \\ - & - & - & - & - & - & \ddots & - & - & - & \ddots & - \\ - & - & - & - & - & - & \dots & - & - & - & - & 1 \end{pmatrix} \quad (1.4)$$

Aliquam convallis sollicitudin purus. Praesent aliquam, enim at fermentum mollis, ligula massa adipiscing nisl, ac euismod nibh nisl eu lectus. Fusce vulputate sem at sapien. Vivamus leo. Aliquam euismod libero eu enim. Nulla

```

1  {
2      "1680262162.9": {
3          "gnss": {
4              "timestamp": [
5                  1680262162000.0,
6                  1680262162100.0,
7                  1680262162900.0
8              ],
9              "longitude": [
10                 6.656051646773433,
11                 6.656051874781411,
12                 6.656076635597395
13             ],
14             "latitude": [
15                 46.77854614906064,
16                 46.77854619764593,
17                 46.77855147382547
18             ],
19             "altitude": [
20                 435.8,
21                 435.8,
22                 435.8
23             ]
24         },
25     },
26 }
27

```

FIGURE 1.1 – Structure de données des trajectoires

nec felis sed leo placerat imperdiet. Aenean suscipit nulla in justo. Suspendisse cursus rutrum augue. Nulla tincidunt tincidunt mi. Curabitur iaculis, lorem vel rhoncus faucibus, felis magna fermentum augue, et ultricies lacus lorem varius purus. Curabitur eu amet.

Aliquam convallis sollicitudin purus. Praesent aliquam, enim at fermentum mollis, ligula massa adipiscing nisl, ac euismod nibh nisl eu lectus. Fusce vulputate sem at sapien. Vivamus leo. Aliquam euismod libero eu enim. Nulla nec felis sed leo placerat imperdiet. Aenean suscipit nulla in justo. Suspendisse cursus rutrum augue. Nulla tincidunt tincidunt mi. Curabitur iaculis, lorem vel rhoncus faucibus, felis magna fermentum augue, et ultricies lacus lorem varius purus. Curabitur eu amet.

Algorithme 1.1 – Exemple de fonction Python

```

1  import numpy as np
2
3  def incmatrix(genl1, genl2):
4      m = len(genl1)
5      n = len(genl2)
6      M = None #to become the incidence matrix
7
8      return M

```

Aliquam convallis sollicitudin purus. Praesent aliquam, enim at fermentum mollis, ligula massa adipiscing nisl, ac euismod nibh nisl eu lectus. Fusce vulputate sem at sapien. Vivamus leo. Aliquam euismod libero eu enim. Nulla nec felis sed leo placerat imperdiet. Aenean suscipit nulla in justo. Suspendisse cursus rutrum augue. Nulla tincidunt tincidunt mi. Curabitur iaculis, lorem vel rhoncus faucibus, felis magna fermentum augue, et ultricies lacus lorem varius purus. Curabitur eu amet. Aliquam convallis sollicitudin purus. Praesent aliquam, enim at fermentum mollis, ligula massa adipiscing nisl, ac euismod nibh nisl eu lectus. Fusce vulputate sem at sapien. Vivamus leo. Aliquam euismod libero eu enim. Nulla nec felis sed leo placerat imperdiet. Aenean suscipit nulla in justo. Suspendisse cursus rutrum augue. Nulla tincidunt tincidunt mi. Curabitur iaculis, lorem vel rhoncus faucibus, felis magna fermentum augue, et ultricies lacus lorem varius purus. Curabitur eu amet.

Aliquam convallis sollicitudin purus. Praesent aliquam, enim at fermentum mollis, ligula massa adipiscing nisl, ac euismod nibh nisl eu lectus. Fusce vulputate sem at sapien. Vivamus leo. Aliquam euismod libero eu enim. Nulla

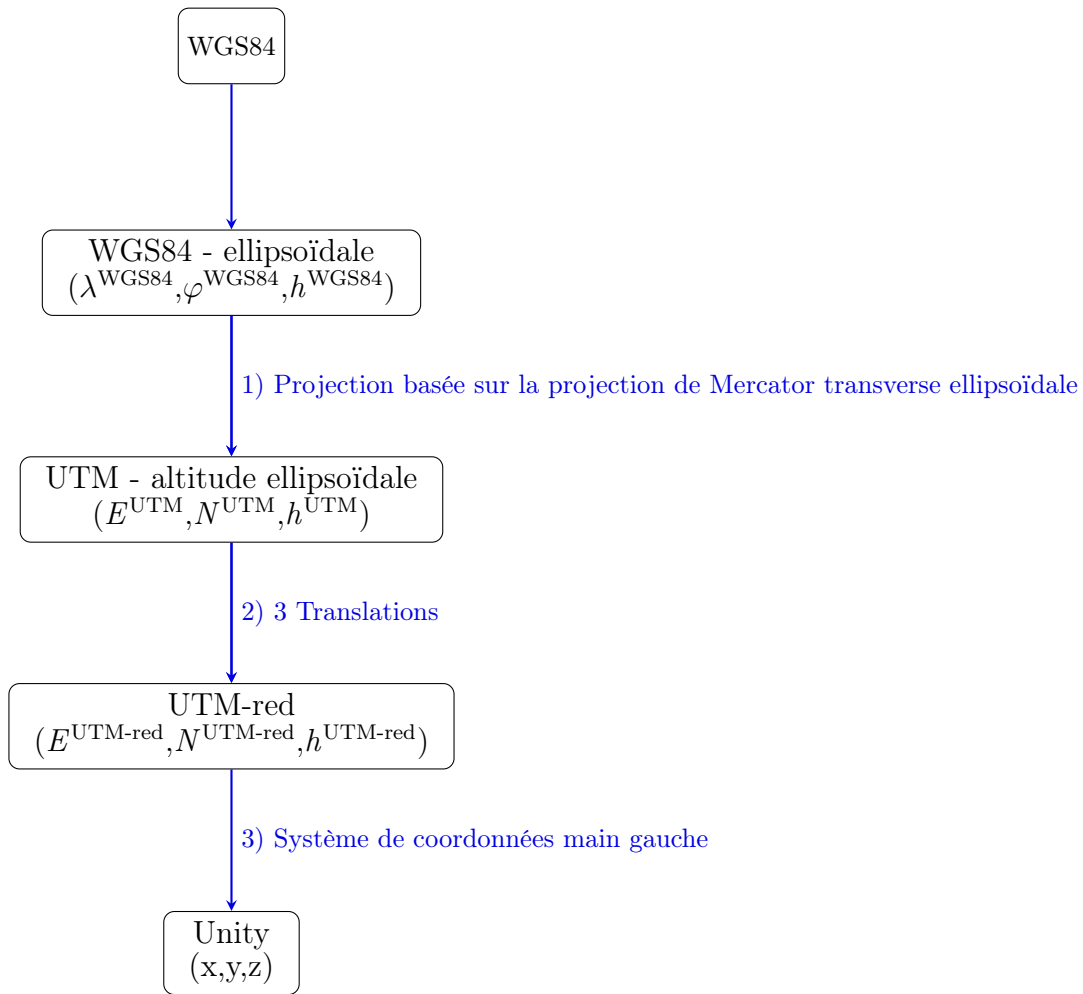


FIGURE 1.2 – WGS84 vers Unity

nec felis sed leo placerat imperdiet. Aenean suscipit nulla in justo. Suspendisse cursus rutrum augue. Nulla tincidunt tincidunt mi. Curabitur iaculis, lorem vel rhoncus faucibus, felis magna fermentum augue, et ultricies lacus lorem varius purus. Curabitur eu amet.

Aliquam convallis sollicitudin purus. Praesent aliquam, enim at fermentum mollis, ligula massa adipiscing nisl, ac euismod nibh nisl eu lectus. Fusce vulputate sem at sapien. Vivamus leo. Aliquam euismod libero eu enim. Nulla nec felis sed leo placerat imperdiet. Aenean suscipit nulla in justo. Suspendisse cursus rutrum augue. Nulla tincidunt tincidunt mi. Curabitur iaculis, lorem vel rhoncus faucibus, felis magna fermentum augue, et ultricies lacus lorem varius purus. Curabitur eu amet.

Aliquam convallis sollicitudin purus. Praesent aliquam, enim at fermentum mollis, ligula massa adipiscing nisl, ac euismod nibh nisl eu lectus. Fusce vulputate sem at sapien. Vivamus leo. Aliquam euismod libero eu enim. Nulla nec felis sed leo placerat imperdiet. Aenean suscipit nulla in justo. Suspendisse cursus rutrum augue. Nulla tincidunt tincidunt mi. Curabitur iaculis, lorem vel rhoncus faucibus, felis magna fermentum augue, et ultricies lacus lorem varius purus. Curabitur eu amet.

Aliquam convallis sollicitudin purus. Praesent aliquam, enim at fermentum mollis, ligula massa adipiscing nisl, ac euismod nibh nisl eu lectus. Fusce vulputate sem at sapien. Vivamus leo. Aliquam euismod libero eu enim. Nulla nec felis sed leo placerat imperdiet. Aenean suscipit nulla in justo. Suspendisse cursus rutrum augue. Nulla tincidunt tincidunt mi. Curabitur iaculis, lorem vel rhoncus faucibus, felis magna fermentum augue, et ultricies lacus lorem varius purus. Curabitur eu amet.

Aliquam convallis sollicitudin purus. Praesent aliquam, enim at fermentum mollis, ligula massa adipiscing nisl, ac euismod nibh nisl eu lectus. Fusce vulputate sem at sapien. Vivamus leo. Aliquam euismod libero eu enim. Nulla nec felis sed leo placerat imperdiet. Aenean suscipit nulla in justo. Suspendisse cursus rutrum augue. Nulla tincidunt tincidunt mi. Curabitur iaculis, lorem vel rhoncus faucibus, felis magna fermentum augue, et ultricies lacus lorem varius purus. Curabitur eu amet.

Chapitre 2

Développement de l'application

2.1 Equations mathématiques

Il est possible d'afficher des équations comme l'équation 2.1 qui est la seconde loi de Newton :

$$F = m \cdot a \tag{2.1}$$

mais il est possible de légender une équation comme l'équation 2.2 :

$$c^2 = a^2 + b^2 \tag{2.2}$$

Conclusion

Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit. Ut purus elit, vestibulum ut, placerat ac, adipiscing vitae, felis. Curabitur dictum gravida mauris. Nam arcu libero, nonummy eget, consectetur id, vulputate a, magna. Donec vehicula augue eu neque. Pellentesque habitant morbi tristique senectus et netus et malesuada fames ac turpis egestas. Mauris ut leo. Cras viverra metus rhoncus sem. Nulla et lectus vestibulum urna fringilla ultrices. Phasellus eu tellus sit amet tortor gravida placerat. Integer sapien est, iaculis in, pretium quis, viverra ac, nunc. Praesent eget sem vel leo ultrices bibendum. Aenean faucibus. Morbi dolor nulla, malesuada eu, pulvinar at, mollis ac, nulla. Curabitur auctor semper nulla. Donec varius orci eget risus. Duis nibh mi, congue eu, accumsan eleifend, sagittis quis, diam. Duis eget orci sit amet orci dignissim rutrum.

Bibliographie

- FORCE, GSA GNSS Raw Measurements Task, 2017. *Using GNSS raw measurements on Android devices (white paper)*. European GNSS Agency. Prague, Czech.
- GUILLAUME, Sébastien, 2021. *Eléments de géodésie*. HEIG-VD.
- GUILLAUME, Sébastien, 2022a. *Introduction au GNSS*. HEIG-VD.
- GUILLAUME, Sébastien, 2022b. *Méthodes d'estimation et réseaux géodésiques*. HEIG-VD.
- ZANGENEHNEJAD, Farzaneh ; GAO, Yang, 2021. GNSS smartphones positioning: Advances, challenges, opportunities, and future perspectives. *Satellite navigation*. T. 2, p. 1-23.

Annexe A

Annexes informatiques

Ce rapport est accompagné des annexes informatiques suivantes :

