

Introduction

Besoin grandissant de solution GNSS :

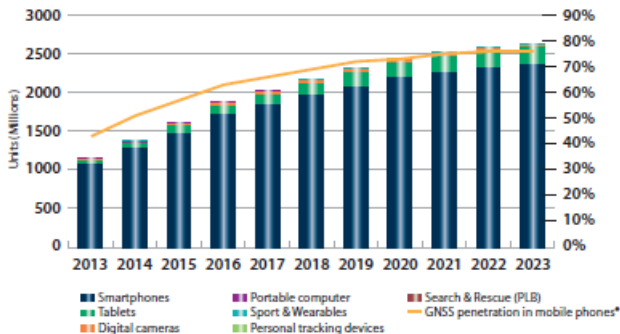


Figure 1 – Appareils GNSS par plate-forme. [3]

Définition GNSS

GNSS : *Global Navigation Satellite System* (Système de navigation par satellite global)

Constellation de satellites permettant de localiser un point sur la Terre.

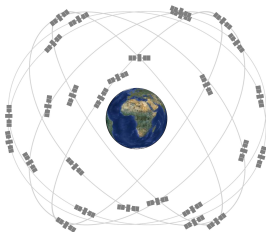


Figure 2 – Système de navigation par satellite global. [5]

Fonctionnement du GPS

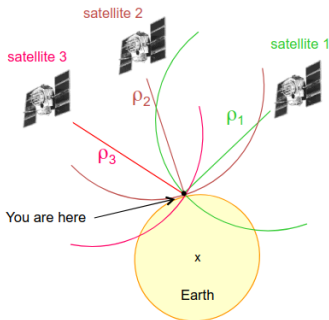


Figure 3 – Fonctionnement du GPS.
[1]

Une sphère de rayon $\rho_1 = (\Delta t_1 \cdot c)$
3 satellites, intersection des 3
sphères.

Et donc $\rho_s^s =$

$$\sqrt{(X^s - X_r)^2 + (Y^s - Y_r)^2 + (Z^s - Z_r)^2}$$

Avec :

- X^s, Y^s, Z^s : coordonnées du satellite s ;
- X_r, Y_r, Z_r : coordonnées du récepteur.

Sources d'incertitude

- Les horloges des satellites et des récepteurs ne sont pas synchronisés. (δt)
- Réfraction lors de la propagation dans l'atmosphère :
- ❶ Troposphérique (dépend de la température et de la pression atmosphérique) (T_r^s)
- ❷ Ionosphérique (dépend de la densité ionique) (I_r^s)

Modèle plus complet :

$$R_r^s = \rho_r^s + c\delta t + T_r^s + I_r^s + \dots \quad (1)$$

Précision des orbites

Les systèmes GNSS sont basés sur des orbites prédites émises par les satellites.

Ces **éphémérides** doivent donc être très précises. (Perturbation gravitationnelle (cf. Annexe), radiation solaire ...)

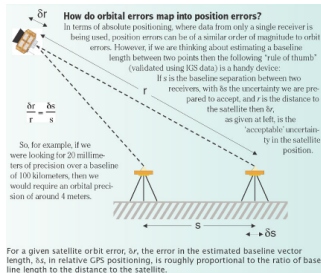


Figure 4 – Précision des orbites. [1]

Il existe aussi des services qui recalculent les éphémérides a posteriori. (eg. IGN)

Multipath et dilution

Le **multipath** (multi-trajet) : le signal émis par le satellite est réfléchi par un objet avant d'atteindre le récepteur. (cf. Figure 5)

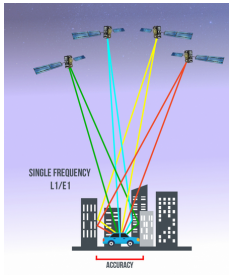


Figure 5 – Multipath [2]

La **dilution** (GDOP) : la géométrie des satellites par rapport au récepteur influe sur la précision de la mesure. (cf. Figure 6)

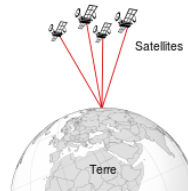


Figure 6 – Coef. de dilution élevée [2]

Sommaire

- 1 Introduction
- 2 Problématique
- 3 L'ionosphère
- 4 Expérimentations Ionosphérique
- 5 Multipath
- 6 Expérimentations Multipath

Comment peut-on réduire l'impact de l'urbanisation sur les systèmes GNSS pour améliorer la précision de la géolocalisation par satellite ?

Définition

L'ionosphère : L'ionosphère est la couche de l'atmosphère située entre 60 et 1000 km d'altitude. Elle est constituée de particules chargées électriquement, les ions, qui sont en mouvement.

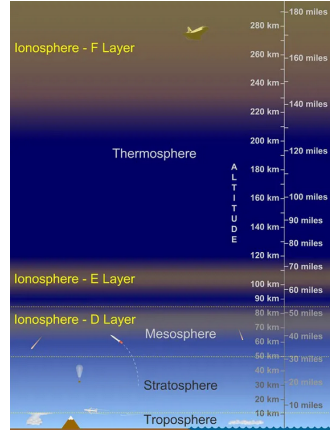


Figure 7 – Régions de l'ionosphère [7]

Impact sur la propagation

Impact sur la propagation :

- **Propagation directe** - La propagation directe est la propagation d'une onde radio entre deux points sans interaction avec l'ionosphère.
- **Propagation diffusée** - La propagation diffusée est la propagation d'une onde radio entre deux points avec interaction avec l'ionosphère.

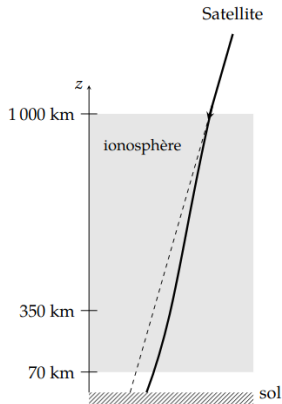


Figure 8 – Propagation directe et diffusée [6]

Quelle erreur ?

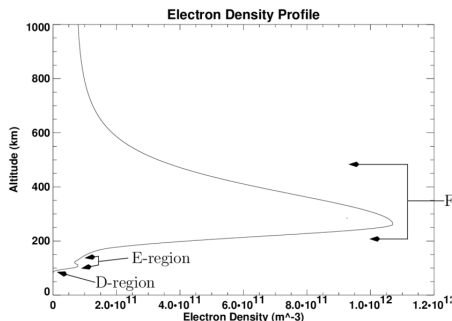


Figure 9 – Profil Ionosphérique [4]

Retard Ionosphérique :

$$\tau = \frac{1}{c} \int_0^{H_0} \left(\frac{c}{v_g} - 1 \right) dz$$

Erreur de distance :

$$L = \frac{a}{f_1^2} C_{ET} \text{ avec } C_{ET} = \int_0^{H_0} n_e dz$$

(Contenu Électronique Total)

A un TEC de $1.5 \cdot 10^{17} m^{-2}$,

$$L = 220m$$

(Voir Annexe 2)

Expérimentations Ionosphérique

Préambule

Méthode d'évaluation : Le CET *Total electron content* s'évalue grâce à un même signal sur deux fréquences.

Le signal GPS :

- **Speudorange** - La speudorange (distance) s'évalue à l'aide d'une fonction de corrélation.
- **Phase** - La phase s'évalue sur le nombre de phases depuis le début d'acquisition.

(Voir Annexe 3)

Protocole expérimental

RTKlib avec et sans correction ionosphérique. Calcul du TEC à partir de la phase et de la pseudorange.

Résultats

Figure 10 – TEC en fonction du temps

Multipath

Multipath : Le multipath est un phénomène de propagation d'onde radio qui se propage sur plusieurs trajets entre l'émetteur et le récepteur.

Le multipath s'estime par :

$$MP = P - \left(\frac{2}{\alpha - 1} + 1 \right) \cdot L_1 + \frac{2}{\alpha - 1} \cdot L_2$$

(Voir Démonstration Annexe 4)

avec P la phase, L_1 la pseudorange, L_2 la pseudorange sur la deuxième fréquence et α le coefficient de réflexion.

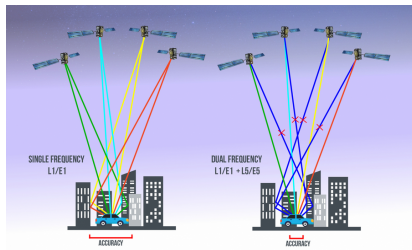


Figure 11 – Multipath [2]

Expérimentations Multipath

Protocole expérimental

- RTKlib avec et sans correction ionosphérique.
- Calcul du multipath à partir de la phase et de la pseudorange.

Résultats

Figure 12 – Multipath en fonction du temps

Des Questions ?

Bibliographie

- [1] Eric CALAIS. *Géopositionnement GNSS, principe et applications*. URL : <https://www.geologie.ens.fr/~ecalais/teaching>.
- [2] ESA. *ESA GNSS Navipedia*. URL : <https://gssc.esa.int>.
- [3] ESA. *GNSS Market Report*. URL : https://gssc.esa.int/navipedia/index.php/GNSS_Market_Report#Report_Overview.
- [4] Robert GILLIES. « Modelling of transionospheric HF radio wave propagation for the ISIS II and ePOP satellites ». In : (jan. 2006).
- [5] GPS.GOV. *GPS Constellation*. URL : <https://www.gps.gov/multimedia/images/constellation.jpg>.
- [6] E3A - POLYTECH. *Épreuve de Physique*. 2020.

Bibliographie

- [7] Randy Russell UNIVERSITY CORPORATION FOR ATMOSPHERIC RESEARCH. *Regions of the ionosphere, showing the D, E, and F layers*. URL : <https://scied.ucar.edu/learning-zone/atmosphere/ionosphere>.

Modélisation, perturbation gravitationnelle

Démonstration TEC

Modélisation de l'onde par :

$$\underline{\vec{E}} = \underline{\vec{E}}_0 \cdot \exp(i(\omega t - kx))$$

Hypothèses :

Poids et champ magnétique négligeable
devant le champ électrique.

PDF et passage en complexe :

$$m_e \frac{d\vec{v}_e}{dt} = -e\underline{\vec{E}} \leftrightarrow im_e\omega\underline{\vec{v}_e} = -e\underline{\vec{E}}$$

Par définition : $\underline{\vec{j}_e} = -en_e\underline{\vec{v}_e}$, soit :

$$\underline{\vec{j}_e} = \frac{e^2 n_e}{im_e\omega} \underline{\vec{E}}$$

D'après sujet E3A, [6]

D'après l'équation de propagation :

$$\Delta \underline{\vec{E}} - \frac{1}{c^2} \frac{\partial^2 \underline{\vec{E}}}{\partial t^2} = \mu_0 \frac{\partial \underline{\vec{j}}}{\partial t}$$

On en déduit le signal complexe :

$$k^2 = \frac{\omega^2}{c^2} - \frac{e^2 n_e}{c^2 \epsilon_0 m_e}$$

Vitesse de phase : $v_\phi = \frac{\omega}{k} = \frac{c}{\sqrt{1 - \frac{f_p^2}{f^2}}}$

section

Le signal GPS

Démonstration Multipath

On **modélise les signaux** L_1 et L_5 par :

$$P_1 = R + I_1 + MP1 \text{ et}$$

$$P_5 = R + I_5 + MP5$$

Avec : R la distance réelle, I_1 et I_5 les erreurs ionosphériques, $MP1$ et $MP5$ les erreurs multipath.

Ainsi que leurs **phases respectives** :

$$L_1 = R - I_1 + mp1 + B1 \text{ et}$$

$$L_5 = R - I_5 + mp5 + B5$$

Avec : $B1$ et $B5$ les ambiguïtés de phase.

On néglige $mp \ll MP \Leftrightarrow mp = 0$

D'après Annexe 3 $I_i = \frac{A}{f_i^2} T_{EC}$ soit :

$$\frac{I_5}{I_1} = \frac{f_1^2}{f_5^2} = \alpha$$

Après calcul des différentes combinaisons, **on obtient** :

$$MP1 - P1 + \left(\frac{2}{\alpha - 1} + 1\right)L1 - \left(\frac{2}{\alpha - 1}\right)L5 = cte$$

Comme le multipath est à valeur moyenne nulle, **on a** :

$$MP1 = P1 - \left(\frac{2}{\alpha - 1} + 1\right)L1 + \left(\frac{2}{\alpha - 1}\right)L5$$

De même pour $MP5$:

$$MP5 = P5 - \left(\frac{2\alpha}{\alpha - 1}\right)L1 + \left(\frac{2\alpha}{\alpha - 1} - 1\right)L5$$

D'après Eric Calais, [1]