Combinaisons multi techniques des observations de géodésie spatiale sur Jason-2

M. Zoulida¹, A. Pollet¹, D. Coulot^{1,2}, R. Biancale³
email : myriam.zoulida@ign.fr

¹ Institut National de l'Information Géographique et Forestière– LAREG, Université Paris Diderot, GRGS, Paris, France

² IMCCE – Paris, France

³ Observatoire Midi-Pyrénées, GET, Toulouse, France

Contexte de l'étude

- ❖ La combinaison au niveau des observations des différentes techniques de géodésie spatiale peut exploiter les paramètres communs de celles-ci dans le but de réaliser des repères de référence de haute précision.
- ❖ Afin de réaliser des repères terrestres homogènes, il est nécessaire de rattacher les techniques par des liens terrestres (Local ties - LT).
- ❖ Il est possible de rattacher les techniques par des liens spatiaux (Space Ties - ST), présents sur les satellites multi-techniques.
- ❖ Combinaisons multi-techniques comprenant les observations GPS, SLR et DORIS du satellite altimétrique Jason-2.
 - Effet sur la détermination des orbites des satellites GPS ainsi que sur celle de Jason-2.
 - Effet sur la résolution des ambiguïtés entières des stations GPS.
 - Etude préliminaire de l'effet sur la position des stations.

Plan de la présentation

- ❖ Liens terrestres – Local Ties
- ❖ Liens Spatiaux – Space Ties
- ❖ La proposition GRASP
- ❖ Résolution des ambiguïtés entières
- ❖ Etude de l'estimation des orbites GPS
- ❖ Etude de l'estimation de l'orbite de Jason-2
- ❖ Etude préliminaire sur l'estimation de la position des stations GPS
- ❖ Conclusions
- ❖ Perspectives

Liens Terrestres - Local Ties (LTs)

- ❖ International Terrestrial Reference Frame – ITRF: réseau global de stations des 4 techniques.
- ❖ Plusieurs techniques sur le même site → site de co-localisation.
- ❖ Local Ties: vecteurs entre les points de référence de chaque technique.
- ❖ Ces liens présentent certains inconvénients....:
 - Mauvaise distribution observée lors de calculs de combinaisons hebdomadaires.
 - Leur précision varie selon le site de co-localisation ($\geq 3\text{mm}$ [Altamimi, 2005]).
 - Désaccords entre les LTs disponibles et l'estimation des positions des stations correspondantes par méthodes de géodésie spatiale (37% des co-localisations à plus de 1cm [Altamimi et al., 2011]).
 - Impossibilité de validation externe.

Figure 1: Site de co-localisation

Figure 2: Distribution hebdomadaire de co-localisations SLR

Liens Spatiaux - Space Ties (STs)

Les satellites multi-techniques peuvent être considérés comme des sites de co-localisation mobiles dans l'espace.

Figure 3: <http://www.nasa.gov/> - Jason-2

Avantages des liens spatiaux:

- ❖ Densification des co-localisations.
- ❖ Inter-étalonnage des techniques.
- ❖ Contrôle indépendant des LT.

Inconvénient principal: les points de référence des techniques ne sont pas nécessairement bien connus.

La proposition GRASP

GRASP (Geodetic Reference Antenna in SPace)

Instruments : GNSS (GPS, GLONASS, GALILEO), DORIS, SLR, émetteur VLBI, horloge ultra-stable, accéléromètre, senseur d'étoiles.

Étalonnage très précis des instruments avant le lancement.

Connaissance très précise des points de référence (instruments et centre de masse) sur le satellite.

- ❖ Objectifs principaux:
- ❖ Amélioration des références de l'IERS (ITRF, ICRF, EOP) via un rattachement spatial mobile très précis. En particulier, atteinte des objectifs d'exactitude (1 mm) et de stabilité (0.1 mm/an) fixés pour l'ITRF par la communauté des Sciences de la Terre (GGOS 2020).
- ❖ Étalonnage et inter-comparaison précis des mesures de géodésie spatiale.

- ❖ Mission proposée en 2011 par le JPL à la NASA, classée deuxième.
- ❖ Proposition F-GRASP (French GRASP) faite par le GRGS, nouvelle proposition GRASP du JPL à la NASA à l'automne 2015.
- ❖ Le GRGS (principalement, IGN et OMP) s'est engagé à faire des simulations dans le cadre de cette proposition de mission.
- ❖ **Jason-2 peut être vu comme un prototype de GRASP.**

Paramètres de l'estimation des orbites

- ❖ Période d'étude de 6 mois (20/05-03/12/2011).
- ❖ Les orbites des satellites GPS ont été estimées à partir des observations des stations GPS seules (solution GPS_only) et des observations GPS+JAS2 (GPS, DORIS, SLR – solution GPS+JAS2).
- ❖ Résolution des ambiguïtés sur les stations GPS (pas réalisable sur JAS2).
- ❖ Echantillonnage des observations GPS 300s.
- ❖ Pas d'intégration des orbites: 300s pour les satellites GPS, 60s pour Jason-2.
- ❖ Logiciel GINS/Dynamo, modélisation selon le centre d'analyse CNES/CLS de l'IGS (International GNSS Service).

Etude de la résolution des ambiguïtés entières

- ❖ Fixation des ambiguïtés pour la solution GPS_only et la solution GPS+JAS2 sur les stations GPS.
- ❖ Comparaison du taux de fixation entre les deux solutions.
- ❖ Les valeurs positives indiquent un plus haut taux de fixation pour la solution GPS+JAS2.

Etude des orbites GPS

- ❖ Comparaison des orbites GPS de chacune des deux solutions aux orbites IGS.
- ❖ Les deux jeux d'orbites sont en plutôt bon accord avec les orbites IGS.
- ❖ Les valeurs statistiques des RMS montrent que les orbites issues de la solution GPS+JAS2 sont l plus proches des orbites IGS.

(cm)	GPS+JAS2	GPS_only
average	1.62	1.80
min	1.23	1.26
max	5.04	2.98
median	1.57	1.78

Etude des orbites GPS

Etude des orbites GPS

- ❖ Stdev en radial de la comparaison -> médiane par satellite GPS
- ❖ Bon accord entre les solutions
- ❖ Pas de désaccord par bloc
- ❖ Nombre de jours où les mesures des satellites GPS ont été utilisés...

	1	2	5	7	11	12	13	14	15	16	17	19	21	22
GPS_only	97	186	173	179	187	184	178	186	188	173	183	188	183	188
GPS+Jas2	49	184	170	173	186	182	173	185	186	166	184	185	184	186
	23	25	28	29	31	3	4	6	8	9	10	26	30	32
GPS_only	169	185	187	184	186	187	175	185	165	185	188	187	151	184
GPS+Jas2	164	182	187	187	182	184	176	182	163	177	186	184	123	184

Etude des orbites GPS

Comparaison entre les orbites GPS des deux solutions

Etude de l'orbite Jason-2

- ❖ Comparaison des orbites Jason-2 aux produits POD (Precise Orbit Determination) du SSALTO (Segment Sol multimissions d'ALTimétrie, d'Orbitographie et de localisation précise - CNES).
- ❖ RMS 3D de la comparaison, médiane de 2.4 cm
- ❖ Sauts liés à l'activité solaire....sous investigation.

Etude de l'orbite Jason-2

- ❖ Ecart type de la comparaison sur les composantes.
- ❖ Médiane de l'écart type en radial de **1.1 cm**.
- ❖ La plus grosse partie de l'erreur se trouve sur la composante le long de la trace, qui est habituellement la moins bien connue à cause de la modélisation des forces de surface.

Etude sur les positions des stations

LOCOMOTIV: Logiciel de combinaison des systèmes d'observation, (matrices de dérivées partielles) permettant une élimination sur l'ensemble des mesures.

RMS 3D en mm sur les 6 mois pour chaque station GPS, comparaison entre les deux calculs

Etude sur les positions des stations

Differences des RMS 3D en mm sur les 6 mois pour chaque station GPS, comparaison entre les deux calculs: valeur positive...plus gros RMS 3D pour le calcul GPS+JAS2

Etude sur les positions des stations

RMS en mm par composante sur les 6 mois pour chaque station GPS, comparaison entre les deux calculs

Conclusions

- ❖ L'ajout d'un satellite bas multi-techniques donne des résultats prometteurs sur la détermination des orbites GPS en comparaison aux orbites IGS.
- ❖ L'ajout des observations de Jason-2 semble améliorer la résolution des ambiguïtés entières sur les stations GPS.
- ❖ L'estimation de l'orbite de Jason-2 donne des résultats plutôt bons, en comparaison avec la solution POD SSALTO.
- ❖ Les appoints des stations GPS par rapport a l'ITRF sont dans la majorité des cas sous le cm pour les deux solutions.

Perspectives

- ❖ Définition d'une stratégie d'estimation des liens spatiaux.
- ❖ Etude détaillée sur la qualité d'estimation des stations, en comparant les coordonnées avec les solutions hebdomadaires repro2.
- ❖ Dans le futur, la période d'étude devrait être étendue à une durée d'au moins 3 ans, afin d'évaluer les effets d'une telle solution sur l'estimation du géocentre et sur les vitesses des stations.
- ❖ Envisager l'étude des effets d'une constellation de satellites bas plus complète sur l'estimation des orbites GPS.

**Merci de votre
attention!**