

LA COORDINATION DES SYSTÈMES GÉODÉSIQUES

Calcul et compensation des grandes triangulations en
prenant en considération la forme du géoïde

(Communication présentée à Rome à la Commission d'études n° 1)

ANTONIO MARUSSI, Università di Trieste

1. Le but extrême que l'on pourrait se proposer dans le problème de la coordination des systèmes géodésiques, serait celui d'établir sur la surface de la Terre (géoïde) un système de coordonnées tel que :

(a) les coordonnées soient absolues, c'est à dire indépendantes de toute surface conventionnelle de référence, et directement mesurables (telles sont les coordonnées astronomiques, latitude et longitude) ;

(b) les coordonnées soient douées d'une métrique telle qu'il soit possible de calculer, à partir de ces coordonnées, toute relation métrique linéaire ou angulaire entre deux ou plusieurs points; p. ex. distances géodésiques, angles entre géodésiques, etc.

Ce but serait obtenu en donnant en tout point le tenseur métrique correspondant, et par conséquent les coefficients de connexion (symboles de Christoffel).

Un pareil système donnerait donc, en théorie, complète satisfaction soit au navigateur employant les méthodes classiques de la navigation astronomique, soit au géodésien, au cartographe, au militaire, qui seraient à même de calculer toute relation métrique entre les points de la surface de la Terre. Mais, comme la variation du tenseur métrique ainsi déterminé serait très rapide et irrégulière, on devrait être pourvu de tables si lourdes et l'on devrait exécuter des calculs si compliqués pour résoudre les problèmes même les plus élémentaires, que la méthode ne serait guère applicable en pratique. Il faut aussi observer que la représentation de la surface sur le plan d'une carte donnerait lieu à des difficultés semblables, si l'on voulait qu'elle satisfasse à des conditions de simplicité pratique en ce qui concerne les relations métriques.

Il faut donc se servir d'un système de coordonnées admettant un tenseur métrique aussi simple que possible, que l'on puisse déterminer en fonction d'un nombre aussi limité que possible de paramètres: tel est le cas du tenseur métrique de l'ellipsoïde en coordonnées géographiques, qui dépend de deux paramètres fonctions d'un seulement. Mais on sait les inconvénients auxquels on se heurte alors: il faut d'abord renoncer à employer les coordonnées naturelles, si utiles au navigateur, et il faut établir une correspondance conventionnelle entre le géoïde et un ellipsoïde arbitrairement choisi, telle que les propriétés métriques des figures sur le géoïde soient conservées autant que possible.

Une manière simple d'obtenir un tel résultat consiste, comme on le sait, à projeter les points du géoïde sur l'ellipsoïde de référence, p. ex. le long des

LA COORDINATION DES SYSTÈMES GÉODÉSQUES

normales à l'ellipsoïde lui même; on établit de cette façon une correspondance entre les points du géoïde et les coordonnées géographiques sur l'ellipsoïde: en appliquant alors la métrique de l'ellipsoïde aux coordonnées géographiques ainsi obtenues, on a les relations métriques pour les figures projetées sur l'ellipsoïde, et non celles des figures originales tracées sur le géoïde.

Des études ont été effectués en ce sens (voir bibliographie), en référant toutefois la surface du géoïde à ses coordonnées naturelles: les coordonnées astronomiques. Nous chercherons dans la communication présente à établir les formules fondamentales pour la même étude, en utilisant les coordonnées géographiques ellipsoïdales.

2. Dans une note plus complète qui va suivre, nous avons calculé tous les éléments qui peuvent intéresser l'établissement d'une correspondance par projection normale entre géoïde et ellipsoïde; ici nous donnerons seulement, sans justification, les résultats essentiels.

Soient ρ et ν rayon de courbure du méridien et la grande normale de l'ellipsoïde; φ et λ les coordonnées géographiques ellipsoïdales;

$$ds_1^2 = \rho^2 d\varphi^2 + \nu^2 \cos^2 \varphi d\lambda^2$$

donne donc le carré du déplacement élémentaire de la projection sur l'ellipsoïde de P , point sur le géoïde, et définit ainsi la métrique pour toute figure projetée sur l'ellipsoïde. On a pour les symboles de Christoffel de II^{ème} espèce relatifs à cette métrique:

$$\begin{aligned} \left\{ \begin{matrix} 1 \\ 11 \end{matrix} \right\}_1 &= \frac{d \log \rho}{d\varphi}; \quad \left\{ \begin{matrix} 1 \\ 22 \end{matrix} \right\}_1 = \frac{\nu}{\rho} \sin \varphi \cos \varphi; \quad \left\{ \begin{matrix} 2 \\ 12 \end{matrix} \right\}_1 = -\frac{\rho}{\nu} \tan \varphi; \\ \left\{ \begin{matrix} 1 \\ 12 \end{matrix} \right\}_1 &= \left\{ \begin{matrix} 2 \\ 11 \end{matrix} \right\}_1 = \left\{ \begin{matrix} 2 \\ 22 \end{matrix} \right\}_1 = 0 \end{aligned}$$

Le carré du déplacement élémentaire du point P sur le géoïde est donné d'ailleurs en toute rigueur par

$$ds^2 = [(\rho + N)^2 + N_\varphi^2] d\varphi^2 + 2N_\varphi N_\lambda d\varphi d\lambda + [(\nu + N)^2 \cos^2 \varphi + N_\lambda^2] d\lambda^2$$

où N est l'élévation du géoïde sur l'ellipsoïde, $N_\varphi = \frac{\partial N}{\partial \varphi}$, $N_\lambda = \frac{\partial N}{\partial \lambda}$; avec

très grande approximation on aura aussi

$$ds^2 = \rho(\rho + 2N) d\varphi^2 + 2N_\varphi N_\lambda d\varphi d\lambda + \nu(\nu + 2N) \cos^2 \varphi d\lambda^2;$$

le module de déformation $m = ds/ds_1$ sera donc donné par

$$m^2 = 1 + \frac{2N}{\rho_d} + \frac{N_\varphi N_\lambda}{\rho \nu \cos \varphi} \sin 2\alpha$$

où α est l'azimut sur l'ellipsoïde, ρ_d étant le rayon de courbure de l'ellipsoïde de référence dans cet azimut.

Comme on devait l'attendre, dans l'expression du carré du déplacement sur le géoïde, ou bien dans celle du module de déformation, figure la hauteur N du géoïde sur l'ellipsoïde; tandis que nous verrons que les coefficients de connexion (symboles de Christoffel) ne dépendent que des dérivées de N , c'est à dire des déviations de la verticale.

NOTICES SCIENTIFIQUES

Introduisons donc les déviations de la verticale :

$\xi = \varphi_{astr.} - \varphi_{g\acute{e}od.}$; $\eta = (\lambda_{astr.} - \lambda_{g\acute{e}od.}) \cos \varphi$;
on a immédiatement

$$\xi = -\frac{N_{\varphi}}{\rho}; \quad \eta = -\frac{N_{\lambda}}{v \cos \varphi}.$$

N_{φ} et N_{λ} sont les composantes covariantes de grad N ; on a donc

$$\frac{\partial N_{\varphi}}{\partial \lambda} = \frac{\partial N_{\lambda}}{\partial \varphi}$$

et par conséquent

$$\frac{\partial \rho \xi}{\partial \lambda} = \frac{\partial v \eta \cos \varphi}{\partial \varphi}$$

que l'on peut écrire aussi

$$\frac{\partial \eta}{\rho \partial \varphi} - \frac{\partial \xi}{v \cos \varphi \partial \lambda} = \frac{\eta}{v} \tan \varphi.$$

C'est la condition d'intégrabilité, dite aussi condition de Villarceau, à la quelle doivent satisfaire les dérivées des déviations pour l'existence de la surface du géoïde.

On trouve aussi que la courbure moyenne \mathcal{H} du géoïde diffère de celle \mathcal{H}_1 de l'ellipsoïde de la quantité $\Delta_2 N = \text{div grad } N$; donc

$$\mathcal{H} = \mathcal{H}_1 - \Delta_2 N$$

et si l'on tien compte de la formule de Bruns, on a la relation très importante, vérifiée avec une très haute approximation

$$\mathcal{H}_1 - \mathcal{H} = \Delta_2 N = \frac{\partial}{\partial n} \log \frac{g}{\gamma}$$

ou g est l'intensité de la pesanteur sur le géoïde, γ l'intensité sur l'ellipsoïde; $\frac{\partial}{\partial n}$ représente la dérivée normale (à l'une ou l'autre des deux surfaces).

On a pareillement, en fonction des déviations de la verticale

$$\Delta_2 N = \frac{\xi}{v} \tan \varphi - \frac{\partial \xi}{\rho \partial \varphi} - \frac{\partial \eta}{v \cos \varphi \partial \lambda}.$$

Les symboles de Christoffel de deuxième espèce se calculent aisément; ils sont en première approximation

$$\left\{ \begin{matrix} 1 \\ 11 \end{matrix} \right\} = \left\{ \begin{matrix} 1 \\ 11 \end{matrix} \right\}_1 - \xi; \quad \left\{ \begin{matrix} 1 \\ 12 \end{matrix} \right\} = -\eta \frac{v \cos \varphi}{\rho}; \quad \left\{ \begin{matrix} 1 \\ 22 \end{matrix} \right\} = \left\{ \begin{matrix} 1 \\ 22 \end{matrix} \right\}_1;$$

$$\left\{ \begin{matrix} 2 \\ 11 \end{matrix} \right\} = \frac{\rho \eta}{v \cos \varphi}; \quad \left\{ \begin{matrix} 2 \\ 12 \end{matrix} \right\} = \left\{ \begin{matrix} 2 \\ 12 \end{matrix} \right\}_1 - \frac{\rho \xi}{v}; \quad \left\{ \begin{matrix} 2 \\ 22 \end{matrix} \right\} = -\eta \cos \varphi.$$

3. La connexion étant ainsi établie, l'équation d'une ligne (en particulier d'une géodésique) sur le géoïde peut s'écrire immédiatement; les développements de Legendre généralisés (voir référence en bibliographie) permettront alors de calculer les coordonnées géographiques ellipsoïdales tout en développant le réseau de triangulation sur le géoïde.

On a montré dans une Note parue sur les Rendiconti dell'Accademia dei Lincei, comme la différence entre les symboles de Christoffel — qui est un tenseur que nous appellerons T_{pq}^j — permet de déterminer

LA COORDINATION DES SYSTÈMES GÉODÉSIQUES

immédiatement l'altération de la courbure géodésique d'une courbe quelconque dans la correspondance entre ellipsoïde et géoïde; en particulier donc la courbure tangentielle de la transformée géoïdique d'une géodésique ellipsoïdale.

Si nous indiquons par γ_{pqr} la partie symétrique du tenseur $\epsilon_{rj} T_{pq}^j$ (ϵ_{rj} est le tenseur de Ricci de l'ellipsoïde en coordonnées géographiques) on a pour la courbure géodésique γ de la transformée d'une courbe ellipsoïdale de courbure géodésique γ_1 :

$$\gamma = \frac{S}{m^3}(\gamma_1 + \gamma_{pqr} \lambda^p \lambda^q \lambda^r)$$

ou S est le module de déformation aréale (dans notre cas approximativement $S = 1 + \frac{2N}{\rho}$), m , le module de déformation dans la direction de la courbe considérée, et $\lambda^1 = d\varphi/ds_1$, $\lambda^2 = d\lambda/ds_1$ sont les coefficients de direction de la tangente à la courbe donnée. Dans notre approximation on a

$$\begin{aligned} \gamma_{111} &= \rho v \eta; \quad \gamma_{112} = \gamma_{121} = \gamma_{211} = -\frac{\rho v \xi \cos \varphi}{3} \\ \gamma_{222} &= 0; \quad \gamma_{122} = \gamma_{212} = \gamma_{221} = \frac{\rho v \eta \cos \varphi}{3}. \end{aligned}$$

BIBLIOGRAPHIE

BESSEL, W. Ueber den Einfluss der Unregelmässigkeiten der Figur der Erde auf geodätische Arbeiten. *Bessel's Abhandlungen herausgegeben von R. Hengelmann, vol. III.*

PUCCI, E. Sulle formule fondamentali della Geodesia geoidica. *Ann. Mat. pura appl.*, 1886.

POINCARÉ, H. Sur les déviations de la verticale en Géodésie—*Bulletin Astronomique*, 1901.

MINEO, C. Sulle formule fondamentali per il confronto della superficie geoidica con l'ellissoïde besseliano. *G. Mat.*, 49 (1911).

MINEO, C. Sulla geometria d'una superficie poco differente da un ellissoïde con applicazione al caso della Terra. *Ann. Mat. pura appl.*, serie IV, tomo XIV, 1935–36.

MARUSSI, A. Sviluppi di Legendre generalizzati per una curva qualunque tracciata su di una superficie pure qualunque. *R.C. Accad. Lincei*, serie VIII, vol. VIII, fasc. 4, 1950.

MARUSSI, A. Sulla curvatura tangenziale delle trasformate di curve nelle rappresentazioni affini fra superfici *R.C. Accad. Lincei*, serie VIII, vol. XVI, fasc. 4, 1954.