



GEOLOCALISATION ET NAVIGATION A L'AIDE DES SIGNAUX GNSS



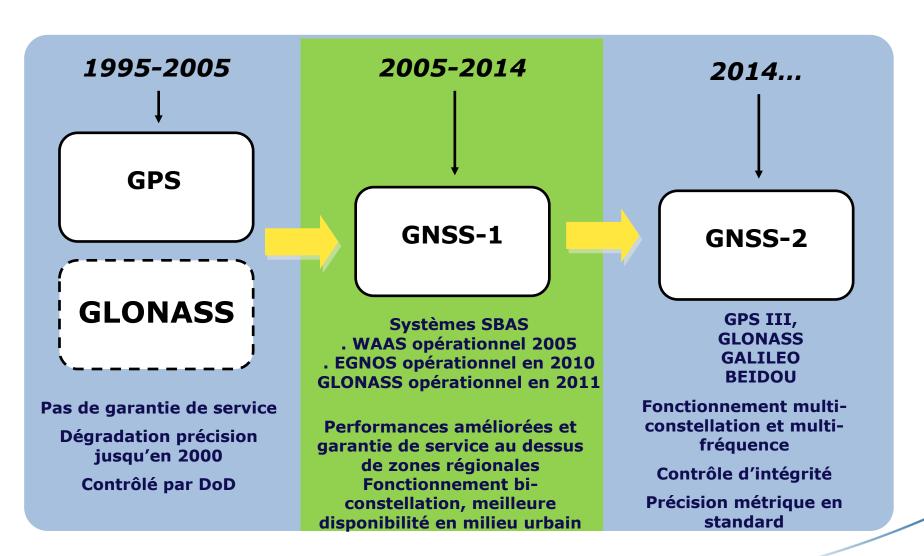






Thierry.Chapuis@cnes.fr 08/04/2014

EVOLUTION DU SYSTÈME GNSS





LE SYSTÈME GPS: UN PEU D'HISTOIRE

1978

- → Projet NAVSTAR (NAVigation Satellite Timing And Ranging) initié par l'armée Américaine
- Premier satellite mis en orbite

1983

- ◆ Accident Boeing vol KE 007 de la Korean Air Lines suite à une erreur de navigation de l'équipage, l'avion est abattu par un avion de chasse de l'Union soviétique
- → R. REAGAN promet que le GPS sera accessible aux usages civils gratuitement

Mars 1990

◆ Le signal Select Availability est activé → dégradation de la précision (de l'ordre de 100 m).

1990/1991

◆ Le signal Select Availability est désactivé durant la guerre du golfe (manque de récepteurs GPS militaires)

1995

→ Full Operational Capability (FOC) avec 24 satellites

Mai 2000

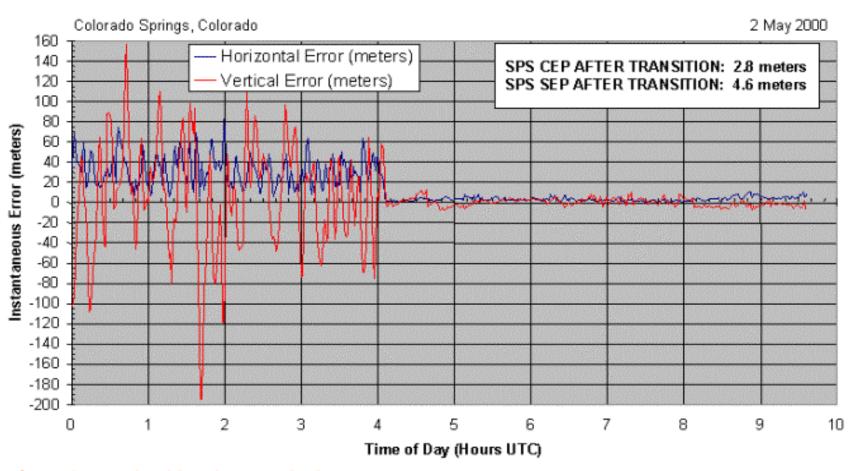
→ Select Availability désactivée par gouvernement Clinton

2014

- → 31 satellites opérationnels
- → Déploiement progressif de la nouvelle génération de satellites (L1, L2, L5)



MAI 2000 : DÉSACTIVATION DU SIGNAL SA

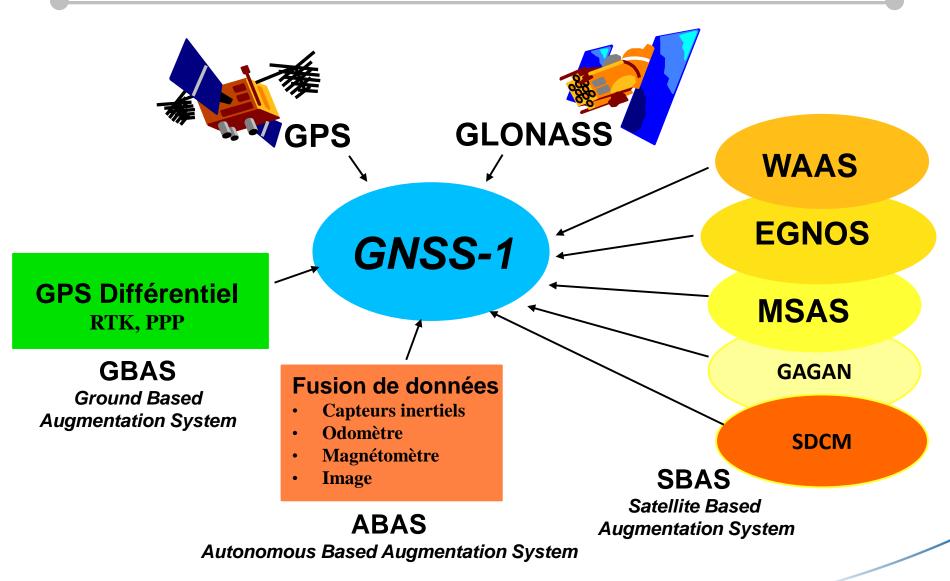


Selective Availability signal emission stopped

- SPS Standard Positioning Service normal civilian positioning accuracy using single frequency C/A code
- CEP Circular Error Probable (horizontal only, 2D) 50% confidence level
- SEP Spherical Error Probable (horizontal and vertical, 3D) 50% confidence level



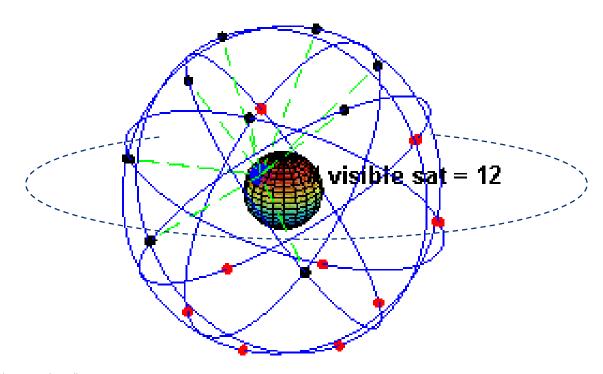
MOYENS D'AMÉLIORER LES PERFORMANCES





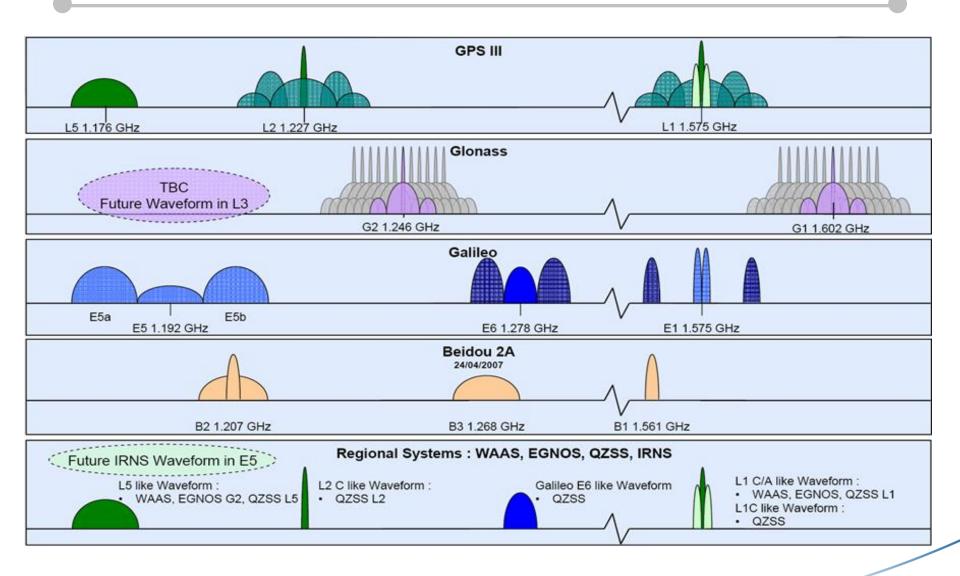
GNSS CONSTELLATIONS

Constellation	Altitude	Inclination	Orbit Period	Number of orbital planes	Operational
GPS	20 200 km	55 °	11h 58 mn	6	31
GLONASS	19 100 km	64.8 °	11h 15 mn	3	24
GALILEO	23 222 km	56°	14h 07 mn	3	4
BEIDOU	21 528 km	55 °	12h 53 mn	3	4





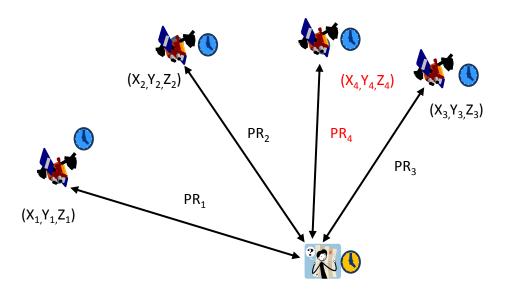
SIGNAUX GNSS

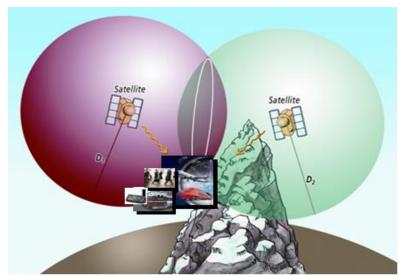




CALCUL DE LA POSITION

- Mesure de la distance entre l'antenne du récepteur et le satellite
- Technique de trilatération
 - → 3 mesures pour x,y,z
- Horloges du satellite et du récepteurs non synchronisées
 - → Besoin d'une quatrième mesure
 - → Horloge récepteur est traitée comme une inconnue supplémentaire

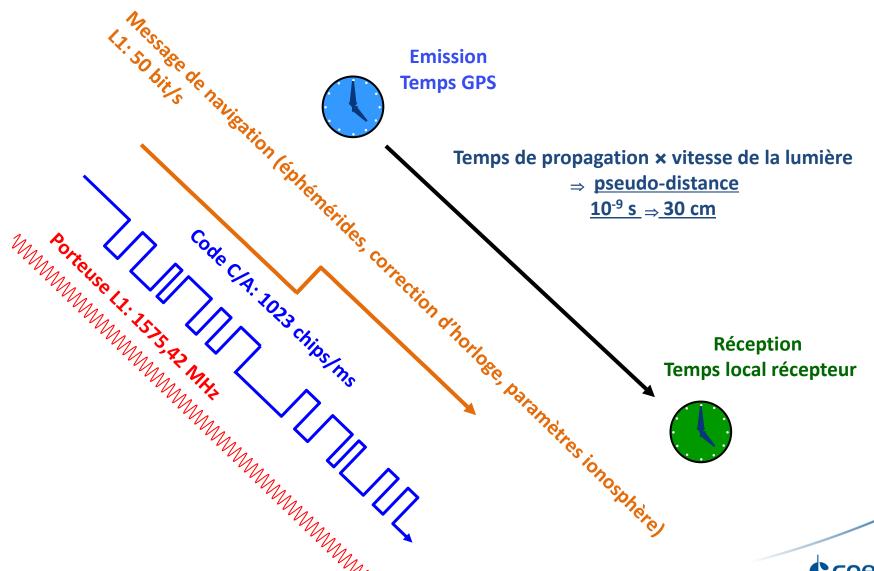




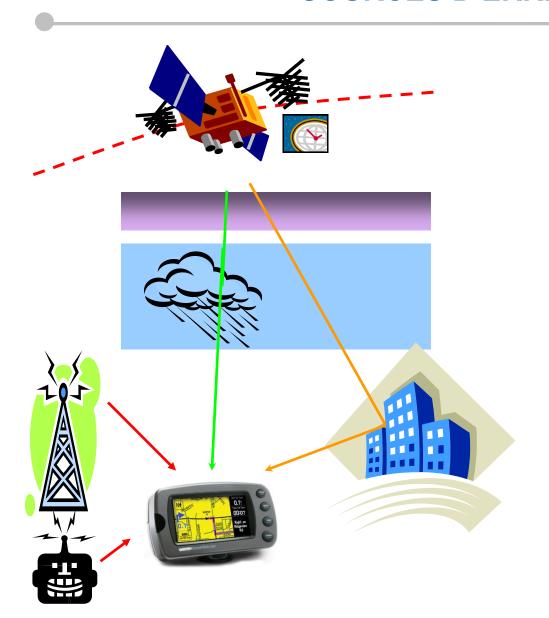
1 mesure ⇒ 1 sphère centrée sur le satellite 2 mesures ⇒ Cercle intersection de 2 sphères 3 mesures ⇒ Intersection de 3 sphères 2 points dont 1 aberrant



EXEMPLE DU SIGNAL CIVIL L1 C/A



SOURCES D'ERREURS



Satellite

- Précision de l'orbite
- Erreur horloge bord

Canal de propagation

- Ionosphère (70 → 1000km)
- Troposphère (0 → 20km)
- Multi-trajets
- Interférences

Récepteur

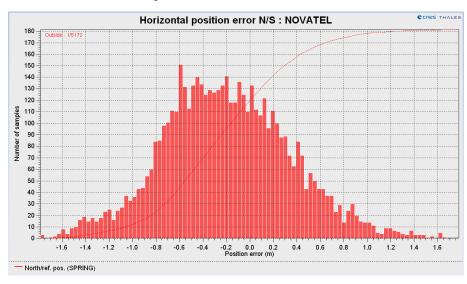
Bruit électronique



DÉFINITION DE LA PRÉCISION

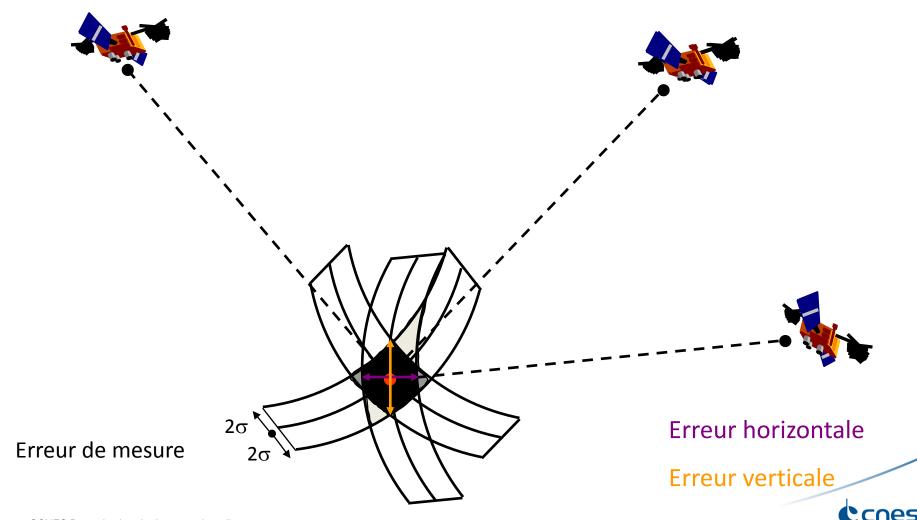
- Mesure statistique avec l'hypothèse d'un modèle d'erreur Gaussien
- La précision de la position est souvent spécifiée à (2σ) où σ représente l'écart-type de la mesure
 - \bullet 1 σ : 68 % des mesures sont dans l'intervalle $\pm \sigma$
 - → 2σ : 95 % des mesures sont dans l'intervalle ± 2σ
 - → 3σ : 99.9 % des mesures sont dans l'intervalle ± 3σ
- Précision dépend fortement de l'environnement si présence de multitrajets

Mesures statiques sur antenne de référence





IMPACT DE LA GÉOMÉTRIE DE LA CONSTELLATION



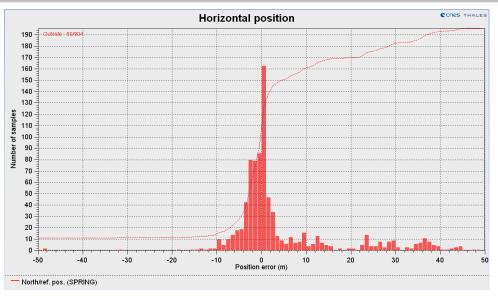
PRÉCISION DES SYSTÈMES GNSS

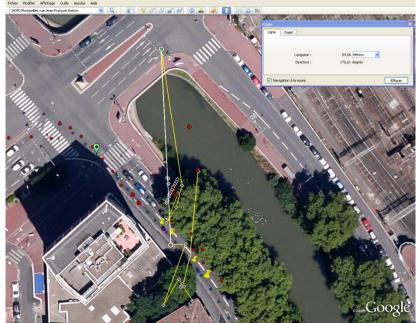
		1σ Error (m)			
Segment	Error	Actuel GPS	Futur GPS Galileo	Galileo + GPS	
Satellite	Orbite + horloge	3.6	0.6	0.6	
Propagation	lonosphère	3	3	3	
	Troposphère	0.1	0.1	0.1	
	Multitrajets (urbain)	2.1	2.1	2.1	
Récepteur	Bruit thermique + interférence	0.6	0.1	0.1	
Erreur de F	Pseudodistance	5.2	3.7	3.7	
DoP I	Horizontal	1	1	0.6	
Erreur de Po	sition Horizontale	5.2	3.7	2.2	

Galileo + GPS bi-fréquence = 1.3



PRÉCISION TRÈS DÉPENDANTE DE L'ENVIRONNEMENT





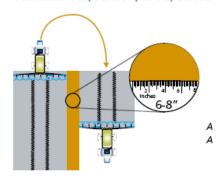


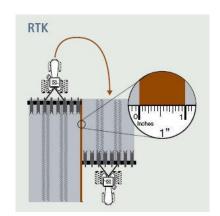
BESOINS POUR LES APPLICATIONS AGRICOLES

Varie du mètre à quelques centimètres

- Technologie de localisation à adapter selon la précision recherchée
- Utilisation de systèmes SBAS
 - → EGNOS en Europe, WAAS aux Etats-Unis
 - Précision de l'ordre du mètre
 - Gratuit
- Utilisation de systèmes différentiels temps réel
 - Plusieurs gammes de services commercialisées
 - Deux solutions technologiques
 - » RTK (Real Time Kinematic)
 - » PPP (Precise Point Positioning)
 - Services payants (abonnement)

OMNISTAR VBS, BEACON, WAAS, EGNOS







LE SYSTÈME EGNOS GPS **GPS** Signal EGNOS Signal GPS Corrections des orbites et horloges GPS Corrections ionosphériques Information sur les erreurs **Position Précise** maximum (orbites, horloges, ionosphère) Volume de Protection Alarmes (Intégrité EGNOS) Volume d'Alarme (Utilisateur) Stations EGNOS d'émission Calculateur Stations de vers les satellites surveillance central

(CPF)

Géo-stationnaires

(NLES)

Ccnes

(RIMS)

SOLUTION DIFFÉRENTIELLE LOCALE

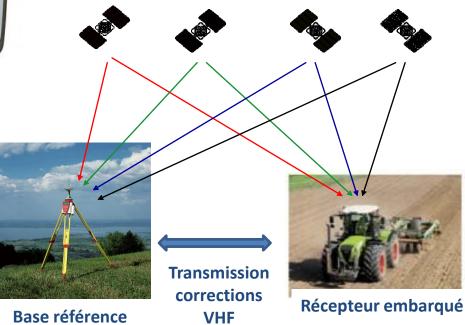




- RTK
 - → Solution bi-fréquence
 - → Contrôle de la phase du signal
- Station locale à proximité de du récepteur
 - Précision dépend de l'éloignement de la station
 - → Portée VHF limitée

 Domaine de fonctionnement de quelques dizaines de kilomètres





Position connue (lien bidirectionnel)

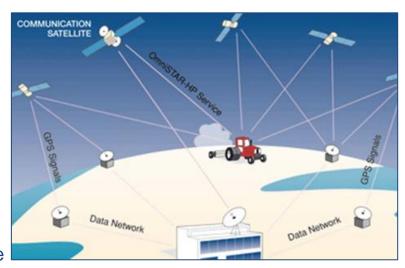
cnes

SOLUTION DIFFÉRENTIELLE GLOBALE

- Réseau de stations de référence
- Transmissions des corrections
 - Liaison satellite géostationnaire en bande L
 - → Réseau GSM
- Solution RTK
 - Avantages
 - » Temps de convergence (1 minute)
 - » Meilleure précision pour la composante verticale
 - ♦ Inconvénients
 - » Densité du réseau de stations
 - » Flux de données à transmettre et besoin de liaison bi-directionnelle

Solution PPP

- Avantages
 - » Réseau de station beaucoup moins dense
 - » Liaison mono-directionnelle et faible flux de données
- → Inconvénient
 - » Temps de convergence (30 minutes)









LA TECHNOLOGIE GNSS OMNIPRÉSENTE







