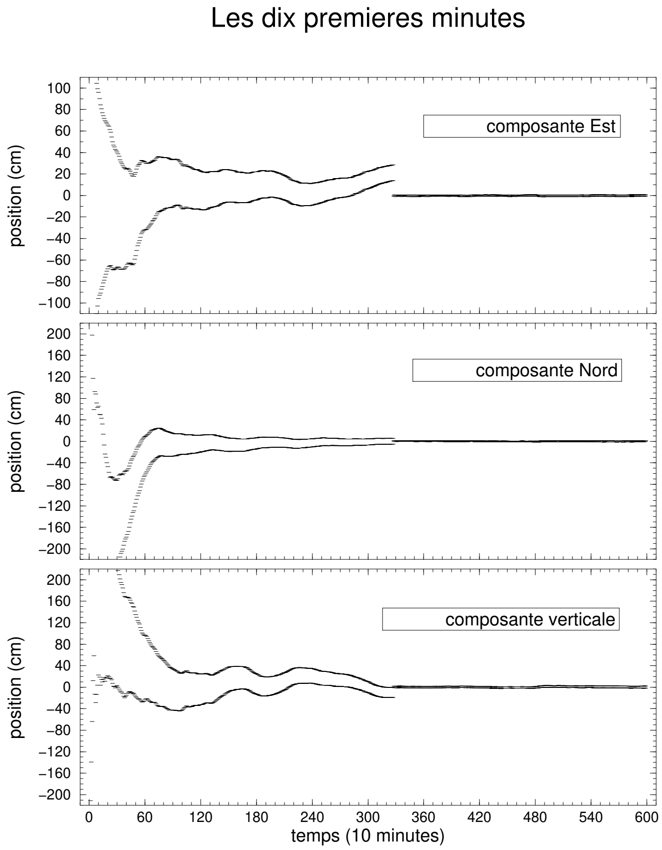
Réalisation d'un modèle numérique de terrain (MNT) par GPS cinématique sur la plage de Merlimont

Christophe Vigny, le 30/05/97

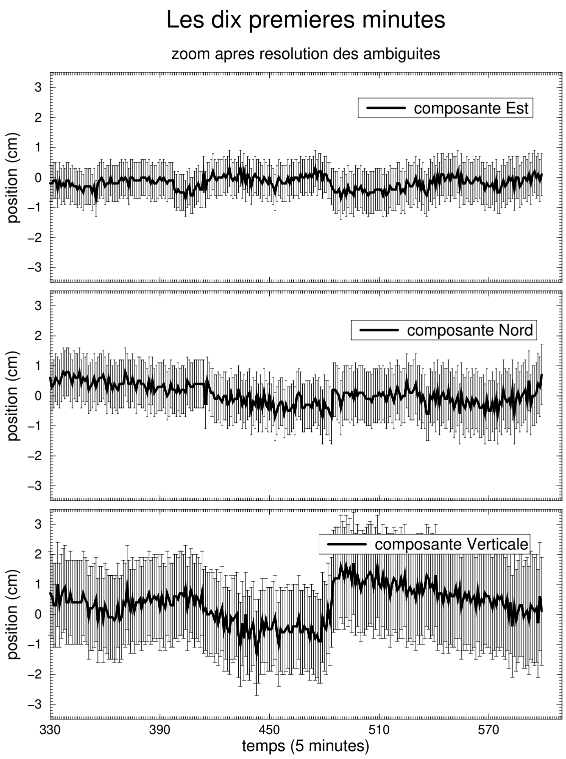
Un modèle numérique de Terrain (MNT) a été effectué par GPS cinématique sur une zone test de la plage de Merlimont (dans les environs du Touquet) le 2 mai 1997. La méthode consiste simplement à déplacer un récepteur GPS sur la plage pendant que celui ci enregistre sa position avec une fréquence donnée (ici 1 Hz, soit une position par seconde). La précision est telle que l'on peut ensuite calculer la position du récepteur mobile par rapport à une autre station GPS, dite de référence, à quelques centimètres près, en horizontal et en vertical ! Il suffit ensuite d'extraire l'altitude en fonction de la position horizontale pour obtenir l'enveloppe de la surface parcourue. 3 sessions d'enregistrement ont été effectuées dans la journée. Les deux premières sur la plage à marée basse. Le récepteur mobile est porté par un 4x4 qui fait des aller-retour perpendiculaires à la plage à environ 10-15 km/h (1 point tous les 5 m environ). La dernière session dans les dunes, le récepteur étant alors porté à dos d'homme. les résultats de ces mesures sont présentés et commentés ici.

1/ La précision du GPS cinématique

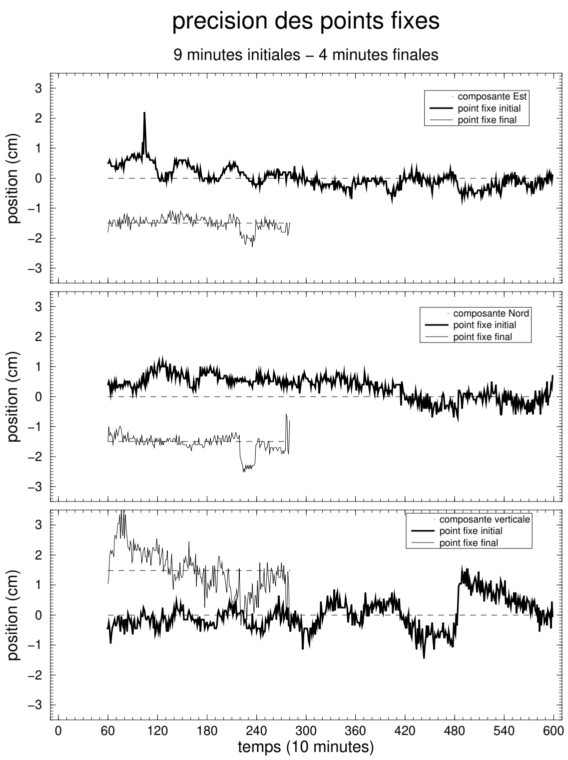
Il faut 5 minutes au récepteur pour acquérir assez de données pour résoudre les ambiguités. à partir de ce momment la précision du positionnement devient maximale.



La **figure 1** montre l'évolution avec le temps de l'incertitude du positionnement du récepteur mobile (immobile en fait pendant cette période. La position "vraie" est quelque part entre les deux courbes. On passe de quelques mètres à quelques centimètres dès que les ambiguités sont résolues.

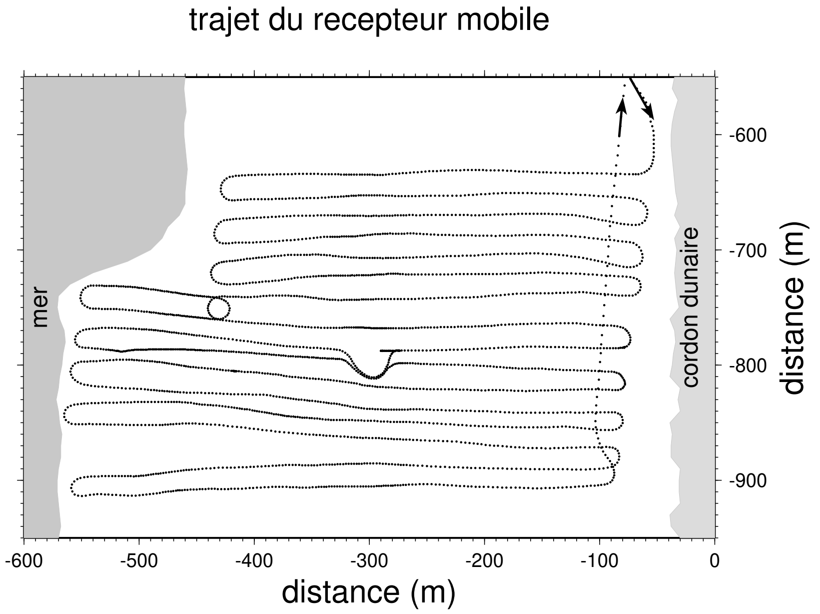


La **figure 2** est un zoom de la figure 1 et montre la position du point fixe après que les ambiguités aient été fixées. la variation de la position est inférieure à l'incertitude de chaque point !

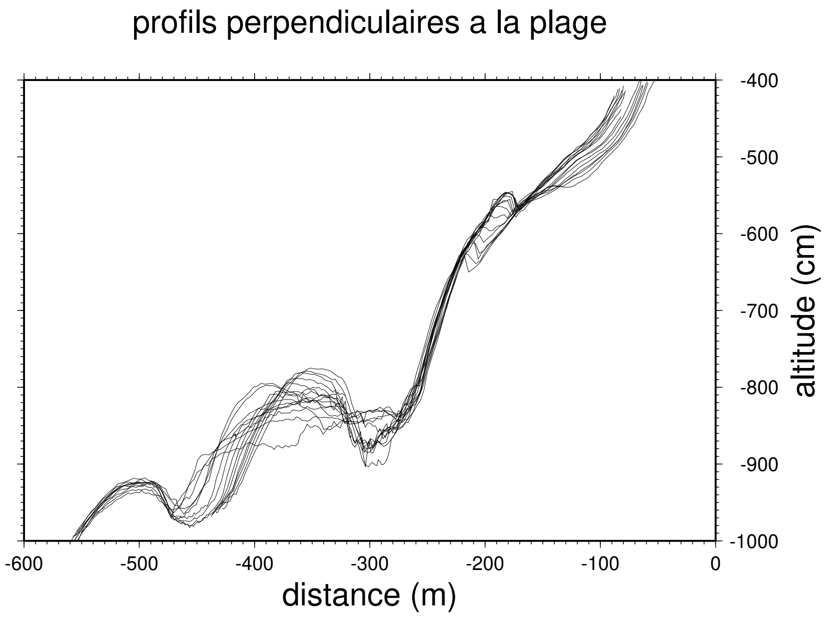


La **figure 3** compare la position du point fixe effectué au départ et au retour des traversées sur la plage. En réalité les deux points fixes sont distants de quelques mètres l'un de l'autre (les décalages des composantes horizontales sont donc arbitraires). Par contre le décalage entre les deux courbes de la composante verticale est bien exact. Après 1 heure de mesures sur la plage et d'aller et retour sur la tôle ondulée, l'altitude du parking du point fixe est retrouvée identique à 1,5 cm près !

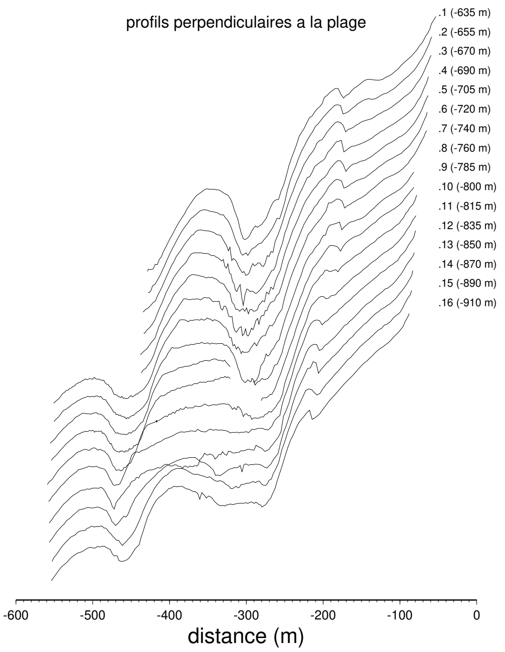
2/la première session de mesures



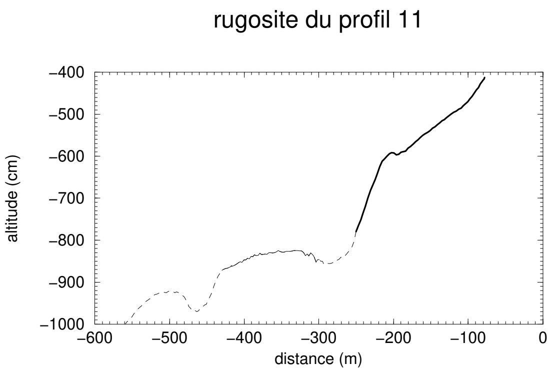
La **figure 4** montre la trajectoire du récepteur mobile sur la plage. Une quizaine d'aller et retour à été effectué en 1 heure environ. On obtient 3600 points répartis environ tous les 5 m dans l'axe des profils (Est-Ouest) et tous les 15 m environ selon l'axe Nord-Sud (espacement moyen entre les profils).

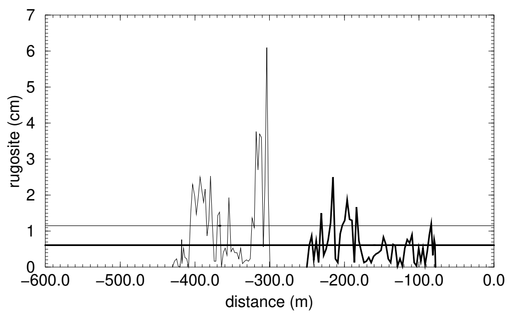


La **figure 5** montre les profils bruts: altitude en fonction de la distance perpendiculaire à la plage (en gros la composante Est). Vers le pieds de la plage (le bas de l'estran), les profils sont pratiquement tous à la même côte (à 10 cm près). La plage est donc horizontale à ce niveau. Par contre, le haut des profils est régulierement espacé jusqu' à environ 60 cm de dénivelé en 300 m, soit une pente de 2mm/m ou 0.02 %. Cette pente est aussi visible dans le profil perpendiculaire (parallelle au cordon dunaire). La pente moyenne entre le cordon dunaire et la mer est de l'ordre de 6m de dénivelé pour 500m, soit un peu plus de 1%.



La **figure 6** montre un "éclaté" des 16 profils réalisés lors de la première session de mesures. On voit très précisement la rigole de 20 cm de profondeur environ qui court perpendiculairement à la ligne de plus grande pente (-200 m du "haut"). On voit également les deux "fosses" vers -300m et -470m, et le lit de la rigole qui les connecte dans le profil 13. Finalement, on peut analyser la rugosité de la surface à différents endroits des profils : ceux ci sont visiblement plus lisses entre 0 et -250 m que aux alentours de -400m (entre les deux fosses).





La **figure 7** montre la rugosité en chaque point qui est évaluée comme étant la différence d'altitude entre le point et la moyenne locale. Sur le profil 11, cette rugosité est environ deux fois plus faible dans la partie haute (sable sec) que dans la partie basse entre les deux fosses (sable mouillée en tôle ondulée). bien sur il faudrait un pas d'échantillonage encore plus fin pour évaluer cette quantité précisemment (on n'a en moyenne qu'un point tous les deux ou trois mètres, alors qu'il en faudrait un tous les 10 cm).