

### MISE EN CONTEXTE:

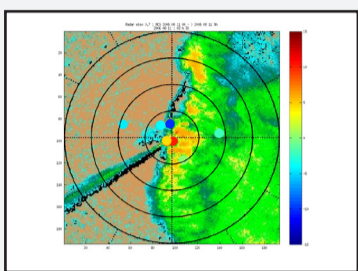
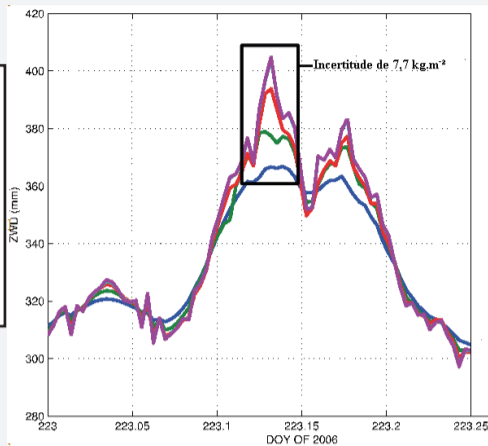


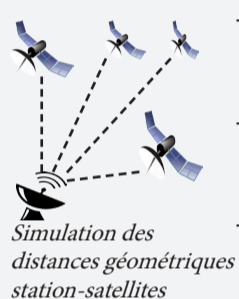
Figure 2: MCS en Afrique vu par un radar de pluie



En écho à la COP 21 et au programme européen COST, il existe de nombreux projets dans le domaine climatique comme, par exemple, le E-GVAP qui prouve l'efficacité de l'information GPS dans le domaine prévisionnel. Ce programme a montré que la précision du GPS pour détecter la quantité de vapeur d'eau dans l'atmosphère est supérieure à celle d'autres méthodes. Cependant, il subsiste une imprécision en cas d'événements de forte intensité. Selon les méthodes, une incertitude de l'ordre de 50 mm dans le délai troposphérique apparaît. Les contraintes de ces méthodes de prévision, basées sur des marches aléatoires, peuvent-elles être déterminées et non plus arbitraires?

Figure 1: Délais humides au zénith (ZWD) avec différentes contraintes de modèle troposphérique de l'événement

### SIMULATION ET ESTIMATION GPS PAR MOINDRES CARRÉS:



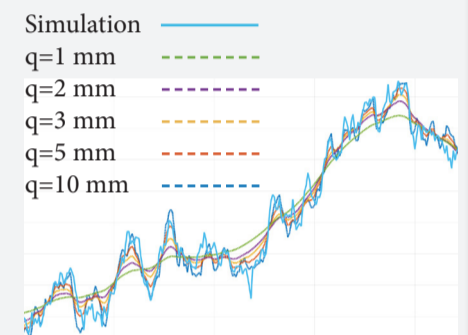
- + Décalage d'horloge
- + Bruit sur les observations
- + ZWD par marche aléatoire

$$d_{sta}^{sat} = \sqrt{(X_{sat} - X_{sta})^2 + (Y_{sat} - Y_{sta})^2 + (Z_{sat} - Z_{sta})^2} + c\delta t + ZWD \cdot f(e) + \text{résidus}$$

avec  $(XYZ)_{sta}$  coordonnées de la station  
 $(XYZ)_{sat}$  coordonnées du satellite  
 $c\delta t$  décalage d'horloge  
 $f(e)$  fonction de projection dépendant de l'élévation  $e$  du satellite  
 $ZWD$  délai troposphérique humide au zénith tel que :

$$ZWD(t_2) = ZWD(t_1) + \mathbf{\epsilon} \text{ où } \mathbf{\epsilon} \sim \mathcal{N}(0, q^2 \Delta t)$$

avec  $q$  le paramètre de la marche aléatoire



### MÉTHODE DE SÉLECTION BAYESIENNE:

|       |                                       |                                     |                                           |
|-------|---------------------------------------|-------------------------------------|-------------------------------------------|
| Soit: | Y vecteur des observations            | n nombre d'observations             | c nombre de contraintes                   |
|       | $\sigma^2$ variance des observations  | p matrice de poids des observations | $v_c$ vecteur des résidus des contraintes |
|       | $\sigma_c^2$ variance des contraintes | A matrice des observations          | v vecteur des résidus des observations    |
|       | C matrice des contraintes             | $N = A^t p A$                       | $N_c = C^t C$                             |

La méthode consiste à maximiser:

$$P(Y|\sigma^2, \sigma_c^2) \cdot P(\sigma^2, \sigma_c^2)$$

soit, maximiser:

$$l(\sigma^2, \sigma_c^2) = -n \ln(\sigma) - c \ln(\sigma_c) - \frac{1}{2} \ln \left| \frac{N}{\sigma^2} + \frac{N_c}{\sigma_c^2} \right| - \frac{1}{2} \frac{v^t p v}{\sigma^2} - \frac{1}{2} \frac{v_c^t v_c}{\sigma_c^2} + cte$$

La recherche de ce maximum par un fminsearch est peu robuste et peut poser des problèmes de valeurs optimales négatives.

La recherche du maximum par la dérivée de  $l$  selon  $\sigma$  et  $\sigma_c$  est plus rapide. Il faut trouver le maximum de  $l$  lorsque chaque dérivée valent 0.

Cela revient donc à calculer:  $\sigma^2 = \frac{v^t p v}{n - \text{trace}(F1)}$  et  $\sigma_c^2 = \frac{v_c^t v_c}{c - \text{trace}(F2)}$

où  $F1 = \left( \frac{N}{\sigma^2} + \frac{N_c}{\sigma_c^2} \right)^{-1} \frac{N}{\sigma^2}$  et  $F2 = \left( \frac{N}{\sigma^2} + \frac{N_c}{\sigma_c^2} \right)^{-1} \frac{N_c}{\sigma_c^2}$

### RÉSULTAT ET PERSPECTIVE DE TESTS:

En faisant plusieurs fois les calculs sur différentes troposphères, on se rend compte que le bruit est un facteur non négligeable dans la détermination du facteur de marche aléatoire.

Le principal test à effectuer serait de faire tourner le code sur différentes troposphères et d'en garder des éléments statistiques tels que les moyennes, les écart-types et les médianes. Par la méthode de Monte Carlo, on espère obtenir la validité du modèle.

#### Mode opératoire

Faire tourner le code (ici, 10 000 fois) pour déterminer les délais troposphériques à estimer avec une marche aléatoire de la simulation prise à chaque fois au hasard entre  $1 \text{ mm} \cdot h^{-1/2}$  et  $3 \text{ cm} \cdot h^{-1/2}$ :

- Par la méthode de sélection bayésienne
- En utilisant le coefficient de Gypsi ( $3 \text{ à } 5 \text{ mm} \cdot h^{-1/2}$ )
- En utilisant le coefficient de Gamit ( $2 \text{ cm} \cdot h^{-1/2}$ )

#### Résultats attendus

La méthode de **sélection bayésienne** serait la plus homogène comparée aux méthodes utilisées par **Gamit** et **Gypsi**.

