Agenda – parametres ou/et conditions

1. Exercice au tableau
   - Conditions et / ou paramètres

2. Conditions entre les paramètres

Compensation paramétrique avec contraintes

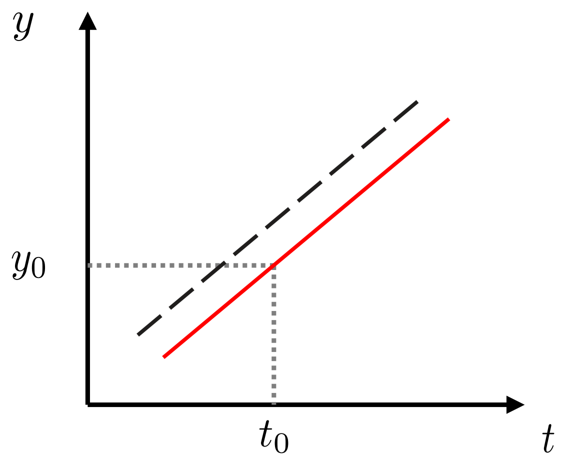
- Dernière fois
  - Compensation conditionnelle avec paramètres
    - Générale $f\left(\ell - \mathbf{v}, \mathring{\mathbf{x}} + \delta\mathbf{x}\right) = 0$
    - Linéarisé $\mathbf{Bv} - \mathbf{A}\delta\mathbf{x} - \mathbf{w} = 0$

- Aujourd'hui
  - Avec des conditions entre (quelques) paramètres (plutôt que entre les mesures)

$$g\left(\mathring{\mathbf{x}} + \delta\mathbf{x}\right) = 0$$

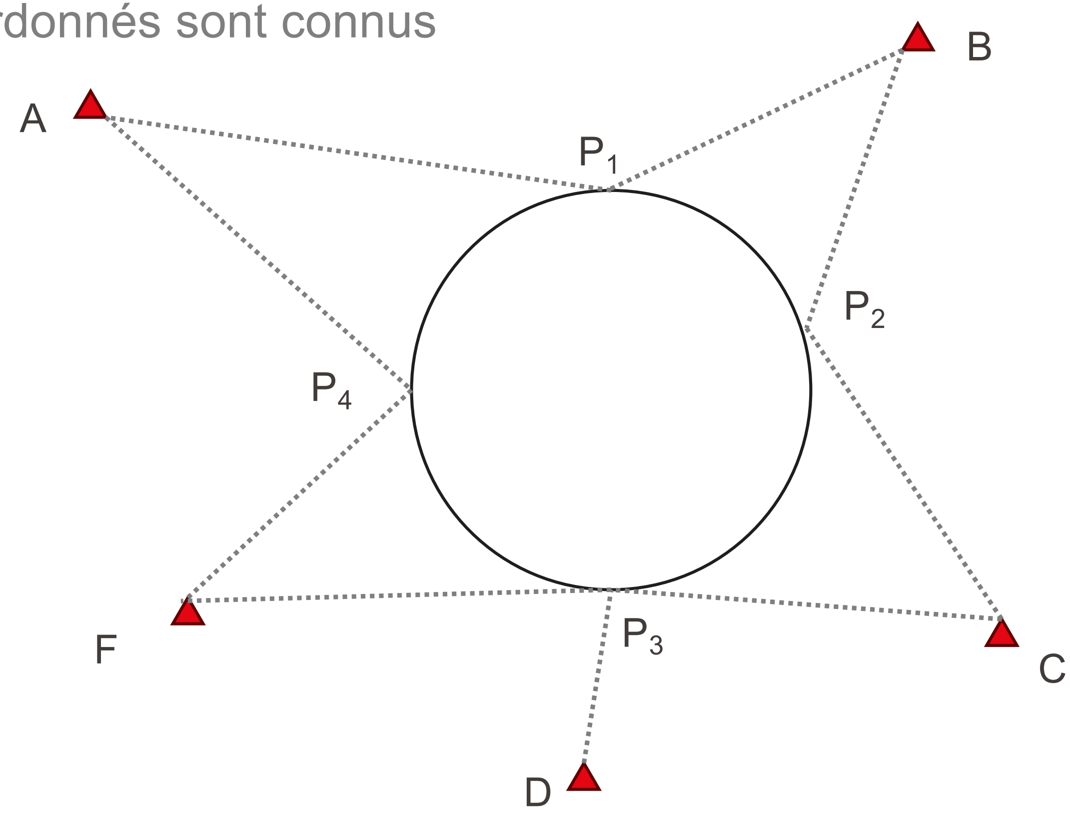
  - Exemple simple …
    - Régression linéaire $y = a + b \cdot t$

    ou on veut imposer $a_0 = y - b \cdot t_0$



Compensation paramétrique avec contraintes

- Exemple plus compliqué
  - quatre points $P_{1\text{-}4}$ (doit être positionnés) sur un cercle de rayon inconnu
  - on mesure de distances (toutes ne sont pas dessinées) depuis les points A,B,C,D,F dont les coordonnés sont connus



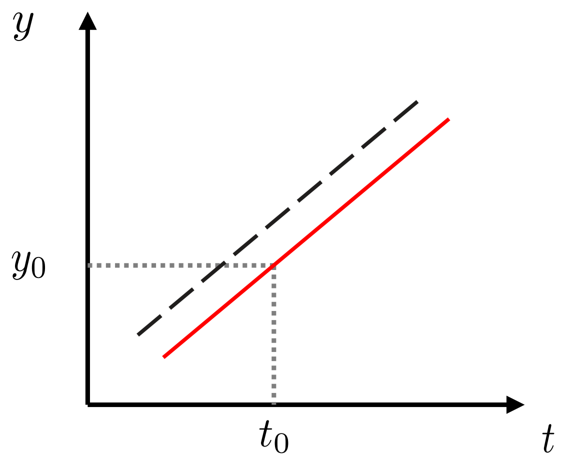
Compensation paramétrique avec contraintes

- D'abord $y = a + b \cdot t$ avec $a_0 = y - b \cdot t_0$

- Solutions
  1. Pseudo-observation avec σ très petit (mais pas zéro)
  2. Elimination de paramètre
     - exprimé le contraint $a_0 = y - b \cdot t_0$
     - remettre dans d'autres observations

$$y_i = y_0 + b\,(b_i - t_0)$$

  3. Contraint = condition sans observation
     - cas particulier de $\mathbf{Bv} - \mathbf{A}\delta\mathbf{x} = 0$ avec $\mathbf{B}_i = 0$
       - $\left(\mathbf{B}\mathbf{Q}_{\ell\ell}\mathbf{B}^T\right) \longrightarrow$ pseudo-inverse
       - `np.linalgo.pinv(B@Qll@B.T)`
       - (SVD) – décomposition aux valeurs propres
  4. Générale



EPFL

Compensation paramétrique avec contraintes

- Approche générale $g\left(\hat{\mathbf{x}}\right)=0 \;\&\; f(\hat{\mathbf{x}},\,\hat{\ell})=0$
  - contraint dans les modèle paramètrique $\boxed{g\left(\mathring{\mathbf{x}}+\delta\mathbf{x}\right)=0}$
  - linéarisation

$$\underbrace{g\left(\mathring{\mathbf{x}}\right)}_{\mathbf{t}}+\underbrace{\left.\frac{\partial g(\cdot)}{\partial \mathbf{x}}\right|_{\mathbf{x}=\mathring{\mathbf{x}}}}_{\mathbf{U}}\delta\mathbf{x}=0$$

  - Lagrange

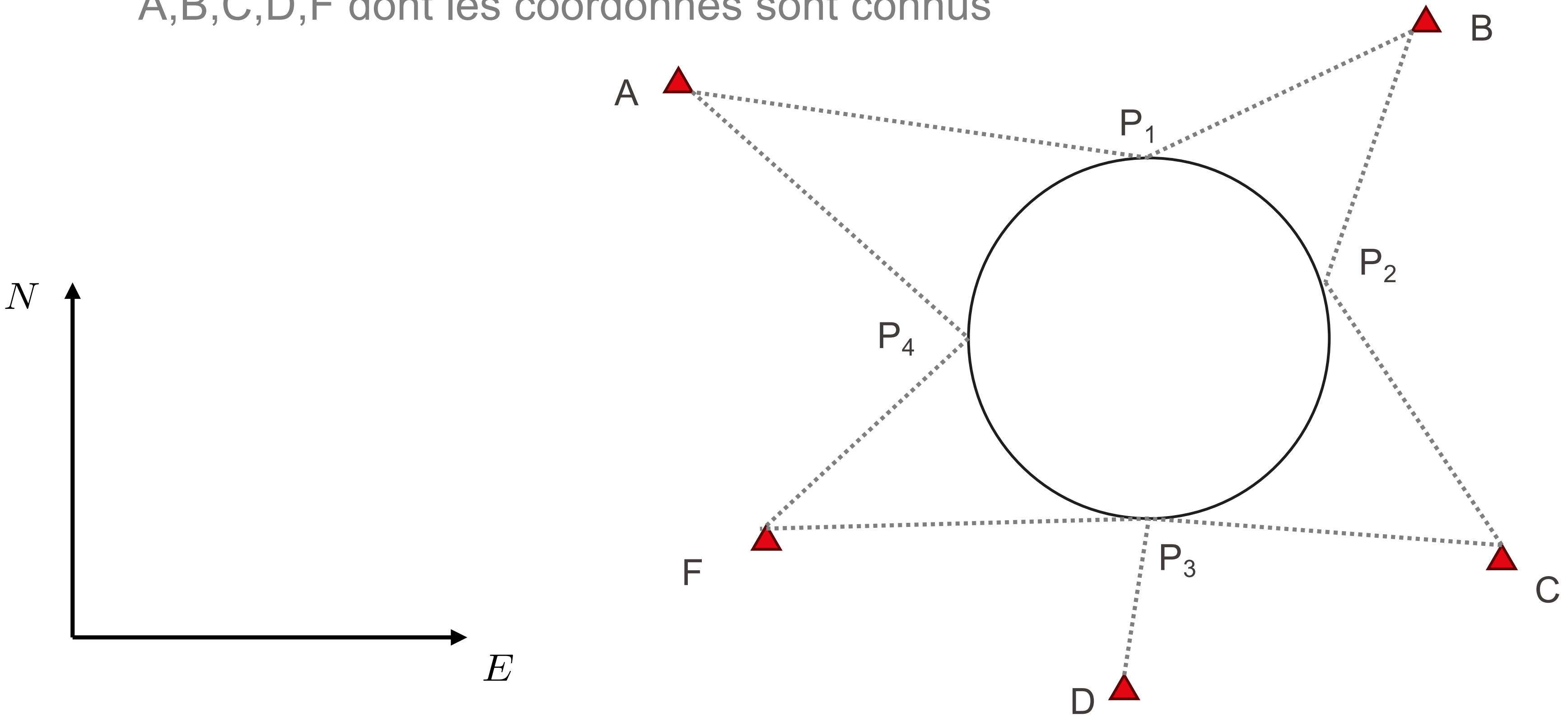
$$\Omega=\mathbf{v}^T\mathbf{P}\mathbf{v}-2\mathbf{k}_1\left(\mathbf{B}\mathbf{v}-\mathbf{A}\delta\mathbf{x}-\mathbf{w}\right)\boxed{-2\mathbf{k}_2\left(\mathbf{t}+\mathbf{U}\delta\mathbf{x}\right)}\rightarrow \min.$$

$$\frac{\partial\Omega}{\partial\mathbf{v}}=\cdots=0$$
$$\frac{\partial\Omega}{\partial\mathbf{k}_1}=\cdots=0$$
$$\frac{\partial\Omega}{\partial\mathbf{x}}=\cdots=0$$
$$\frac{\partial\Omega}{\partial\mathbf{k}_2}=\cdots=0$$

  - Solution
    - analytique, p.ex. Förstner & Wrobel, 2016
    - comme compensation combinée, tout en ajoutant une observation fictive $-\mathbf{t}-\mathbf{v}_t=\mathbf{U}\delta\mathbf{x}$ avec le poids ~100 fois plus large ($\sigma_t=10\times\downarrow$)

Compensation paramétrique avec contraintes

- Exemple plus compliqué
  - quatre points $P_{1\text{-}4}$ (doit être positionnés) sur un cercle de rayon inconnu
  - on mesure de distances (toutes ne sont pas dessinées) depuis les points A,B,C,D,F dont les coordonnés sont connus

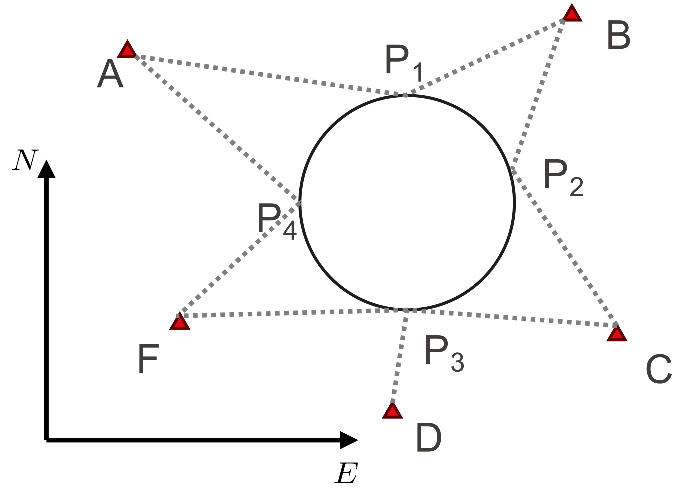


Compensation paramétrique avec contraintes

- Point de départ - modèle paramétrique de mesures

$$\begin{cases} \ell_1 - v_1 & = f_1(E_1, N_1, \cdots, E_4, N_4) \\ \quad \vdots & \qquad\qquad \vdots \\ \ell_n - v_n & = f_n(E_1, N_1, \cdots, E_4, N_4) \end{cases} \quad \texttt{ou} \quad \ell - \mathbf{v} = \mathbf{f}(E_1, N_1, \cdots E_4, N_4)$$

- Question
  - Comment peut-on exprimer la condition que 4 points soient situés sur un cercle ?
  - Indice : comment définir un cercle ?



Compensation paramétrique avec contraintes

- Situation avec $\sqrt{(E_i - E_O)^2 + (N_i - N_O)^2} - R = 0 \quad i = 1 \ldots 4$
  - 4 équations contiennent de nouveaux paramètres – E_O, N_O, R
- Options
  I. utiliser 3 équations, éliminer les paramètres inconnus et obtenir une condition ⚠

  II. faire usage de nouvelles (pseudo) mesures « précises »

$$\begin{cases} 0 - v_{P_1} = f_1(E_1, N_1, E_O, N_O, R) = \sqrt{(E_1 - E_O)^2 + (N_1 - N_O)^2} - R \\ \vdots \\ 0 - v_{P_4} = f_1(E_4, N_4, E_O, N_O, R) = \sqrt{(E_4 - E_O)^2 + (N_4 - N_O)^2} - R \end{cases}$$

- Surdétermination ?
  - supposer 11 observations réelles (distances)
  - au crayon …