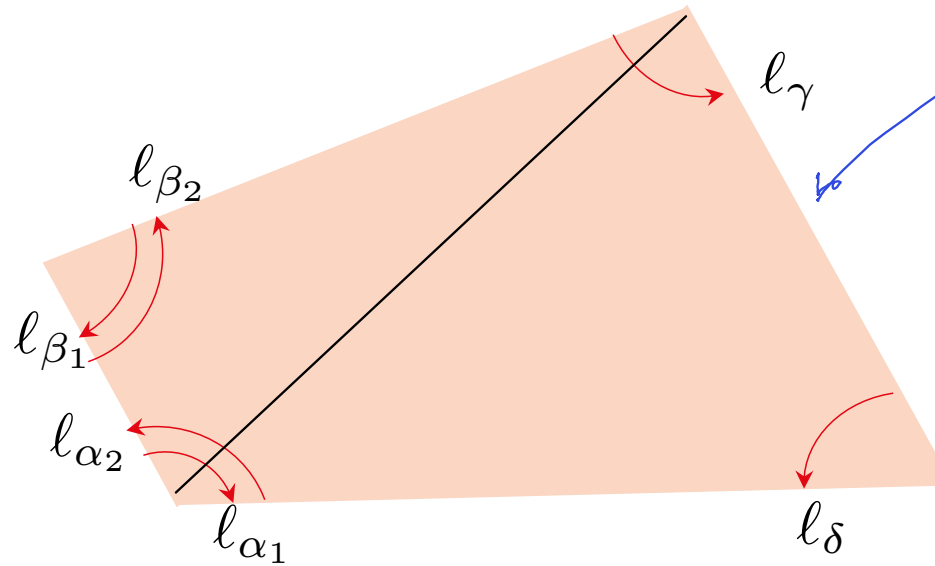


Quadrilatère = 2x  $\Delta$   $\Rightarrow$  400 gons

# Exemple - Quadrilatère



min 3 obs.  $\rightarrow$   
(indépendants!)  
pour résoudre

min = 3

## ■ Observations

$\alpha$  2x,  $\beta$  2x,  $\gamma$ ,  $\delta$   $\Rightarrow n=6$

$\sigma_\alpha = \sigma_\beta = \sigma_\gamma = \sigma_\delta = \sigma_a$

## ■ Solution(s)

A. Proposez vous-même (en group de 3 ou 2)

B. Montrez-le au tableau

## Poser le problème

1. Surdétermination,  $r = ?$   $n - \text{min} = 6 - 3 = 3$
2. Choix des conditions,  $w = ?$
3. Modèle stochastique = ?

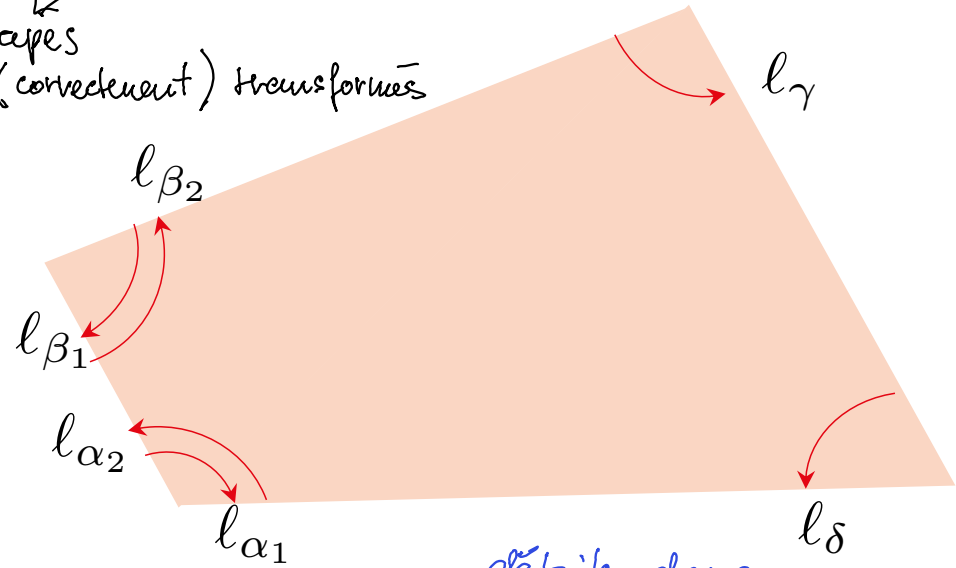
## ■ Indications

- Quels sont les poids d' $\alpha$  et  $\beta$  bêta par rapport à  $\gamma$  et  $\delta$  ?

Solution (juste mais pas optimale)

# Exemple - Quadrilatère

- 2 étapes
- obs. (correctement) transformées



$\alpha$  2x,  $\beta$  2x,  $\gamma$ ,  $\delta$

$\sigma_\alpha = \sigma_\beta = \sigma_\gamma = \sigma_\delta = \sigma_a$

$\left[ \begin{matrix} \bar{\alpha} & \bar{\beta} & \mu & \delta \end{matrix} \right]$

■ Indications

- Quels sont les poids d' $\alpha$  et  $\beta$  bêta par rapport à  $\gamma$  et  $\delta$  ?  $F_{\bar{\alpha}}$

$\bar{l}_\alpha = \frac{1}{2} l_{\alpha_1} + \frac{1}{2} l_{\alpha_2} = \begin{bmatrix} \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} l_{\alpha_1} \\ l_{\alpha_2} \end{bmatrix}$

$\sigma_{\bar{l}_\alpha}^2 = F_{\bar{\alpha}} \begin{bmatrix} \sigma_{\alpha_1}^2 & & \\ & \sigma_{\alpha_2}^2 & \\ & & \mathbb{I} \cdot \sigma_a^2 \end{bmatrix} F_{\bar{\alpha}}^T = \left( \frac{1}{4} + \frac{1}{4} \right) \sigma_a^2 = \frac{1}{2} \sigma_a^2$

$P_{\bar{l}_\alpha} = \frac{1}{\sigma_{\bar{l}_\alpha}^2} = 2 P_a$

$n \rightarrow 4 ; r = 1$

$\bar{l}_\alpha + \bar{l}_\beta + l_\gamma + l_\delta - 400^\circ = 0$   
gon

■ Procédé

détails dans «quadri-concli.py» sur Moodle!

- exprimer le modèle fonctionnel
- exprimer le modèle stochastique

$B = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}$

$Q_{ll} = \begin{bmatrix} 0.5 & & & \\ & 0.5 & & \\ & & 1 & \\ & & & 1 \end{bmatrix}$

$l = \begin{bmatrix} l_\alpha \\ l_\beta \\ l_\gamma \\ l_\delta \end{bmatrix}$

$\begin{bmatrix} v_\alpha \\ v_\beta \\ v_\gamma \\ v_\delta \end{bmatrix}$

note:  $400^\circ = 360^\circ = 2\pi$

# Exemple - Quadrilatère

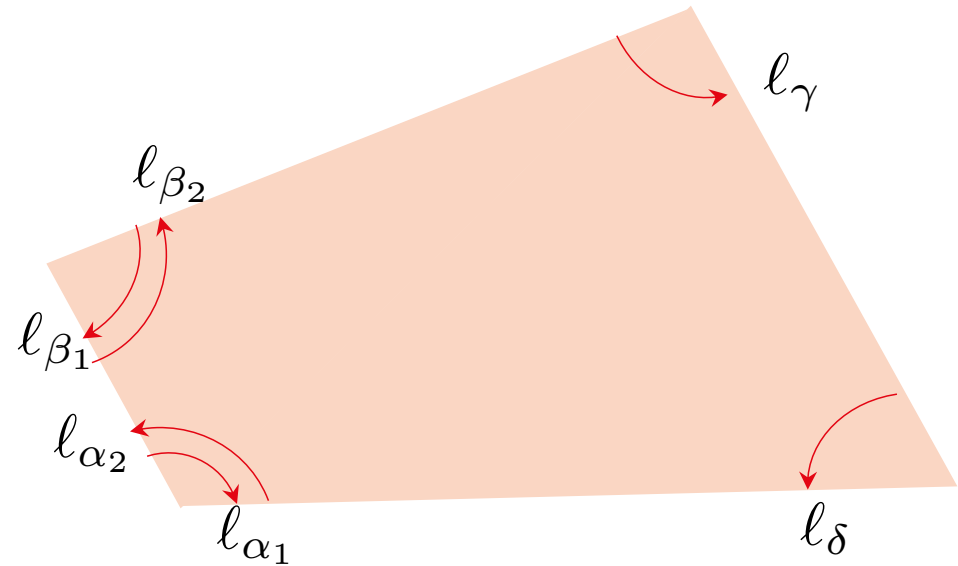
$\alpha$  2x,  $\beta$  2x,  $\gamma$ ,  $\delta$

$\sigma_\alpha = \sigma_\beta = \sigma_\gamma = \sigma_\delta = \sigma_a$

$$\mathbf{l}^T = [l_{\alpha_1} \ l_{\alpha_2} \ l_{\beta_1} \ l_{\beta_2} \ l_\gamma \ l_\delta]$$

①. Modèle fonctionnel (option)

$$\begin{aligned} \check{l}_{\alpha_1} + \check{l}_{\beta_1} + \check{l}_\gamma + \check{l}_\delta - 400^q &= 0 \\ \check{l}_{\alpha_1} - \check{l}_{\alpha_2} &= 0 \\ \check{l}_{\beta_1} - \check{l}_{\beta_2} &= 0 \end{aligned}$$



■  $B_I$ .

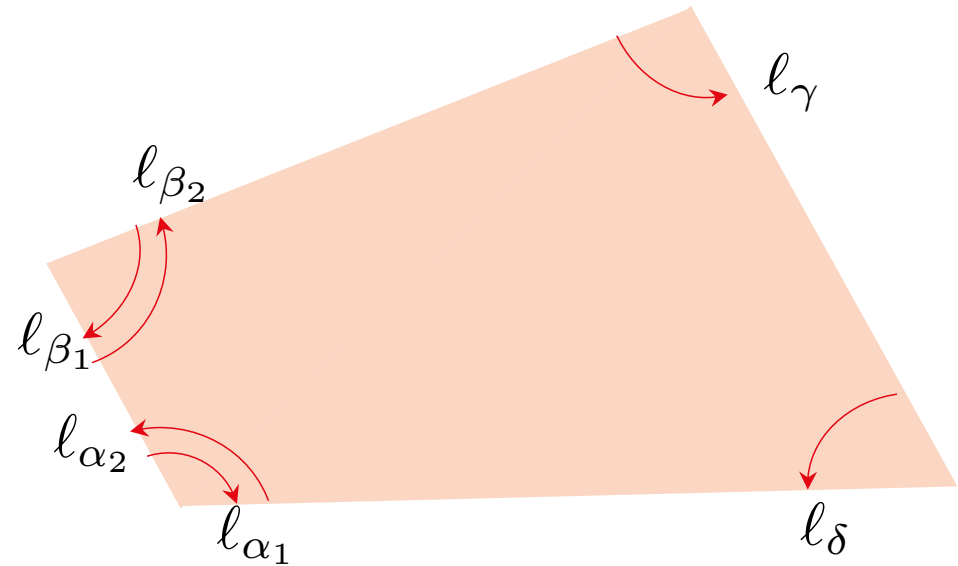
$$B_I = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 & 0 & 1 & 1 \\ 1 & -1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & -1 & 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_{\alpha_1} \\ v_{\alpha_2} \\ v_{\beta_1} \\ v_{\beta_2} \\ v_\gamma \\ v_\delta \end{bmatrix}$$

# Exemple - Quadrilatère

$\alpha$  2x,  $\beta$  2x,  $\gamma$ ,  $\delta$

$\sigma_\alpha = \sigma_\beta = \sigma_\gamma = \sigma_\delta = \sigma_a$

$$\ell^T = [\ell_{\alpha_1} \ell_{\alpha_2} \ell_{\beta_1} \ell_{\beta_2} \ell_\gamma \ell_\delta]$$



II. Modèle fonctionnel (option)

■  $B_{II}$ .

$$(\ell_{\alpha_1} - v_{\alpha_1}) + (\ell_{\beta_1} - v_{\beta_1}) + (\ell_\gamma - v_\gamma) + (\ell_\delta - v_\delta) - 400^9 = 0$$

$$(\ell_{\alpha_1} - v_{\alpha_1}) + (\ell_{\beta_2} - v_{\beta_2}) + (\ell_\gamma - v_\gamma) + (\ell_\delta - v_\delta) - 400^9 = 0$$

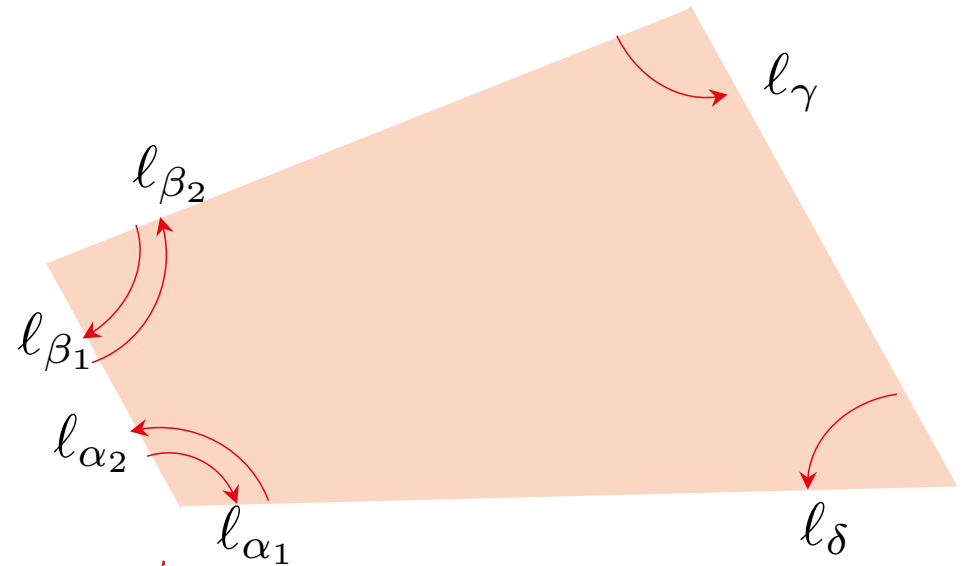
$$(\ell_{\alpha_2} - v_{\alpha_2}) + (\ell_{\beta_2} - v_{\beta_2}) + (\ell_\gamma - v_\gamma) + (\ell_\delta - v_\delta) - 400^9 = 0$$

$$B_{II} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 & 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} v_{\alpha_1} \\ v_{\alpha_2} \\ v_{\beta_1} \\ v_{\beta_2} \\ v_\gamma \\ v_\delta \end{bmatrix}$$

# Exemple - Quadrilatère

$\alpha$  2x,  $\beta$  2x,  $\gamma$ ,  $\delta$

$\sigma_\alpha = \sigma_\beta = \sigma_\gamma = \sigma_\delta = \sigma_a$



III. Modèle fonctionnel (option) *pas correct!* ■ **B<sub>III</sub>**.

~~faut~~  $\frac{1}{2} l_{\alpha_1} + \frac{1}{2} l_{\alpha_2} + \frac{1}{2} l_{\beta_1} + \frac{1}{2} l_{\beta_2} + l_{\gamma} + l_{\delta} - 400 = 0$

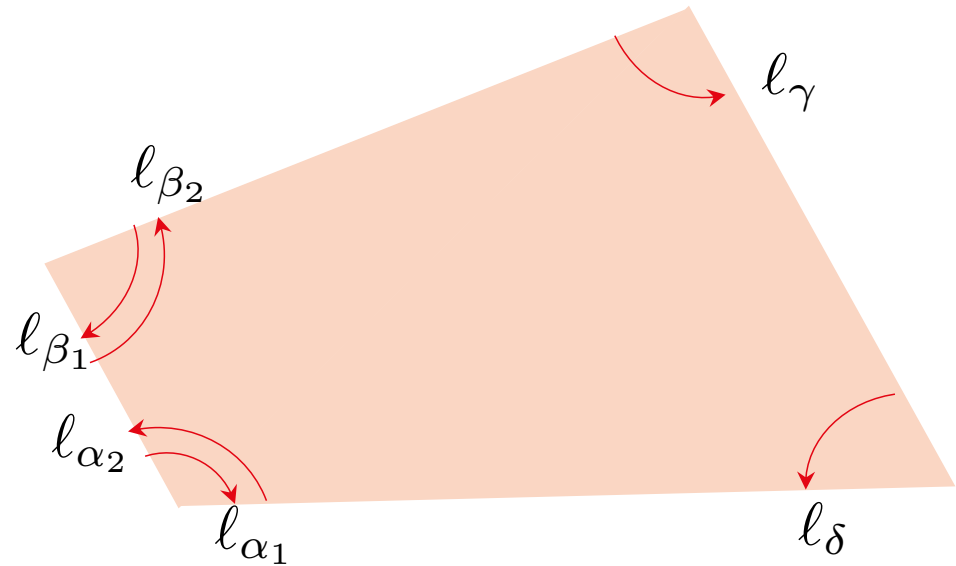
Pourquoi faut ?

- les observations (aléatoires) de  $l_{\alpha_1}$  et  $l_{\alpha_2}$  n'ont pas la même valeur !
- — " — de  $l_{\beta_1}$  et  $l_{\beta_2}$  — " —
- or  $v_{\alpha_1} \neq v_{\alpha_2}$   $\&$   $v_{\beta_1} \neq v_{\beta_2}$  (en générale)

# Exemple - Quadrilatère

$\alpha$  2x,  $\beta$  2x,  $\gamma$ ,  $\delta$

$\sigma_\alpha = \sigma_\beta = \sigma_\gamma = \sigma_\delta = \sigma_a$



■ Remarques

$$\hat{v} = Q_{ee} B^T (B Q_{ee} B^T)^{-1} w$$
K
 $B \cdot (l - c)$

$\rightarrow$  pour le cas linéaire :  $w = B \cdot (l - \underbrace{c}_c)$ 
après l'applic. de const. connue

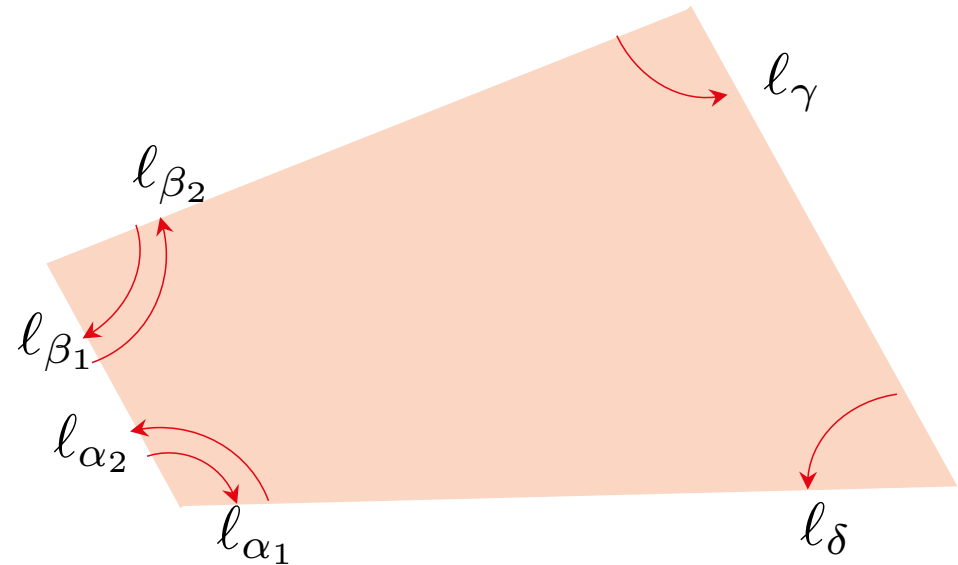
- $K = \text{kernel}$
- $K$  est indépendant du choix de  $B$
- par contre :  $w_I \neq w_{II} \neq \dots$

$\Rightarrow \hat{v}$  seront les mêmes pour  $B_I, B_{II}, B_{III}, \dots$  [+ inclure pour  $\hat{l}$  ]  
 tous les conditions indépendants !  
 $\hat{l} = l + \hat{v}$

# Exemple - Quadrilatère

$\alpha$  2x,  $\beta$  2x,  $\gamma$ ,  $\delta$

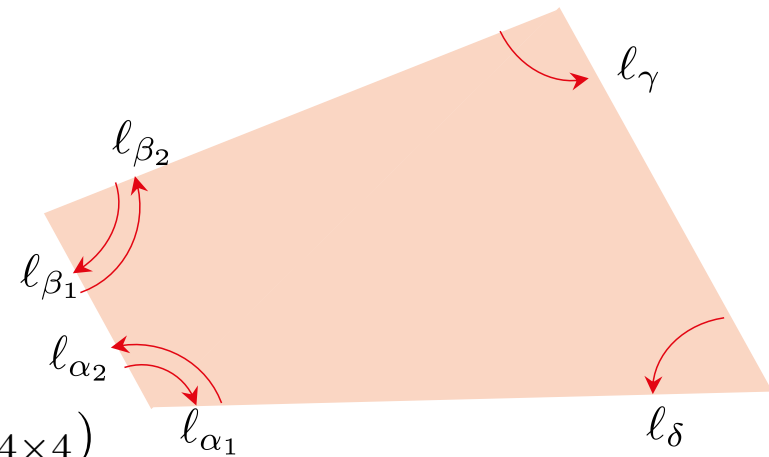
$\sigma_\alpha = \sigma_\beta = \sigma_\gamma = \sigma_\delta = \sigma_a$



## ■ Exemple numérique

- Moodle – `quadri_condi.py`
- 3 solutions
  - Via moyenne  $\bar{\alpha}$ ,  $\bar{\beta}$ ,  $\gamma$ ,  $\delta$ , optimale?
  - Direct (une d'option possible)
  - Direct, d'avantage de conditions ?

# ME – Exercice : Quadrilatère



- Angles des précision inégale
- Options
  - A) pondération des mesures répétées ( $r = 1$ ,  $\mathbf{P}_{4 \times 4}$ )
  - B) **combinaison directe des mesures brutes** ( $r = 1$ ,  $\mathbf{P} = \mathbf{I}_6$ )
  - C) **idem, les répétitions en plus** ( $r = 3$ ,  $\mathbf{P} = \mathbf{I}_6$ )
  - D) **solution simple et élégante** ( $r = 3$ ,  $\mathbf{P} = \mathbf{I}_6$ )
  - E) **condition redondante** ( $r = 4$ ,  $\mathbf{P} = \mathbf{I}_6$ )  $\longrightarrow$  **boum!**
- Avantages, inconvénients, fautes ...
- Code *Python* commenté
- Distinguer le modèle *fonctionnel* et le modèle *stochastique*
- Exprimer toute l'information de façon explicite