

Harmonické prodlužování tíhových dat

Pavel Novák

České vysoké učení technické

říjen 2003

Řešení gravimetrického geoidu z diskrétních tíhových dat

Pavel Novák

České vysoké učení technické

Praha

duben 2003

ZÁKLADNÍ PARAMETRY TÍHOVÉHO POLE

- zemské tíhové pole = vektorové pole \Rightarrow vektorový popis
např. vektor tíhového zrychlení \vec{g}
- příznivé vlastnosti tíhového pole - konzervativní a netočivé

$$\vec{\nabla} \times \vec{g} = \vec{0} \quad (\times \dots \text{vektorový součin})$$

\Rightarrow skalární popis vektorového pole :

potenciál W (Gauss 1840)

$$\nabla W = \vec{g}$$

- skalární popis je mnohem výhodnější
- problém: vektor \vec{g} (či jeho komponenty) je měřitelný
skalár W nikoliv (geopotenciální čísla)
 \Rightarrow transformace $\vec{g} \rightarrow W$

MODEL TÍHOVÉHO POLE (NORMÁLNÍ POLE)

- zemské těleso je tvarem podobné rotačnímu elipsoidu
- \Rightarrow tíhové pole Země je blízké poli generované tímto elipsoidem
- **normální tíhové pole** - pole homogenního geocentrického elipsoidu
- **normální potenciál U** - **normální tíže $\vec{f} = \nabla U$**
- analytický popis (Pizzetti 1911, Somigliana 1929)
- 4 parametry: a, b, M, w (Stokes - Poincaré)
- normální pole aproximuje pole skutečné
- $\Rightarrow U$ je aproximace W (skalární popis)
- \vec{f} je aproximace \vec{g} (vektorový popis)

GEOID

- hladinová plocha zemského tíhového pole nejlépe upřesňující střední hladinu zemských oceánů
- princip Gauss (1822) a název Listing (1872)
- geoid a geodézie: vertikální datum pro ortometrické výšky
- dvě základní metody řešení:
 - geometrická - pomocí tížnicových odchylek určených z rozdílů geodetických a astronomických souřadnic (Helmer 1880)
 - gravimetrická - tíhová měření (Stokes 1849)
- dnes: dostatek kvalitních tíhových dat
 - => gravimetrický geoid

ODCHYLKY SKUTEČNÉHO A NORMÁLNÍHO POLE

- U je dáno analyticky (Geodetic Reference System)

\Rightarrow určují se pouze odchylky

$$T = W - U \quad (\text{Euler})$$

T ... poruchový potenciál (malé hodnoty)

- vektorově: $\nabla T = \nabla (W - U) = \vec{g} - \vec{f} = \vec{s}_g$

\vec{s}_g ... vektor tíhové poruchy

- výhoda: T i s_g jsou relativně malé veličiny

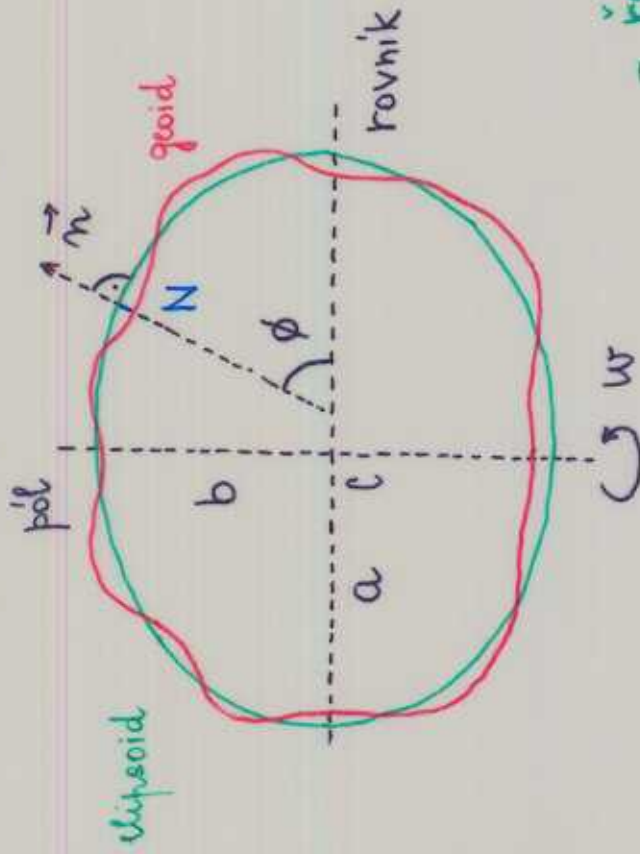
např. $|\vec{g}| \approx 981\,000 \text{ mGal}$

$$|s_g| = \pm 150 \text{ mGal}$$

- s_g se používá málo: $s_g = - \frac{\partial T}{\partial r}$ (vertikální gradient)

MODELY GEOIDU

- geoid je geometricky velmi blízký referenčnímu elipsoidu
 - odchylky geoidu od elipsoidu dle normály \vec{n} jsou **geoidální výšky N**



$$N < \pm 150 \text{ m}$$

- při správné volbě elipsoidu
- $$\oint_S N dS = 0 \Rightarrow \text{určení } a, b$$

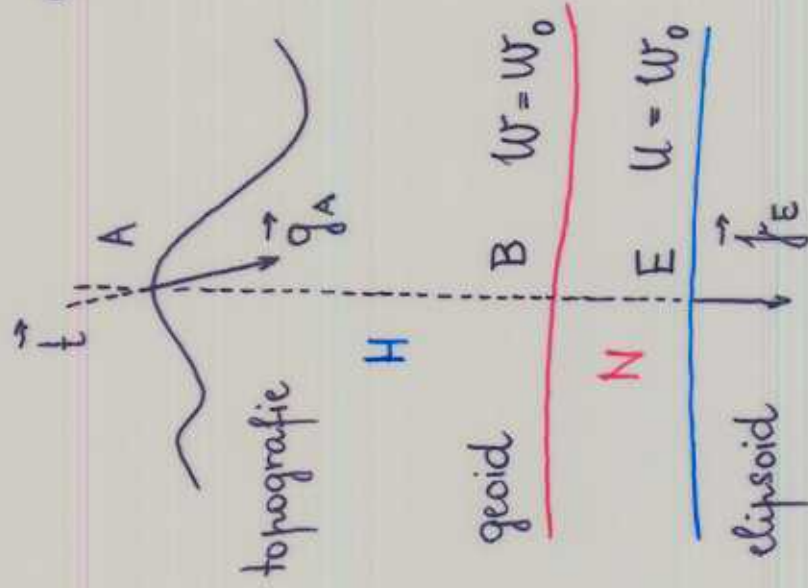
- řešit geoid = určovat hodnoty N

- modely geoidu : lokální (měřené hodnoty g)
globální (CGM)

- kombinace lokálních a globálních dat

ŘEŠENÍ GEOIDU Z POZEMNÍCH DAT

- měřená data: tíže na povrchu jako funkce polohy (bod A)
gravimetrie - projekce vektoru \vec{g} do tížnice \vec{t}



- geoid: $W = W_0 = \text{konst.}$

- vertikální lokalizace g :

a) ortometrická výška $H = \overline{AB}$ (nivelece)

b) geodetická výška $h = \overline{AE}$ (GPS)

$$h \doteq H + N$$

\Rightarrow 2 úlohy a) Stokes (dnes)

b) Hohne (budoucnost)

$$g_A \rightarrow T_B \rightarrow N$$

VZTAH GEOIDÁLNÍ VÝŠKA N - PORUCHOVÝ POTENCIÁL T

- velmi důležitý vztah (Bruns 1878)
- aplikace při řešení geoidu transformací $g \rightarrow Sg \rightarrow T \rightarrow N$

$$U_B - U_E = U_B - W_0 \doteq \frac{\partial U}{\partial \vec{m}} \Big|_E \cdot N$$

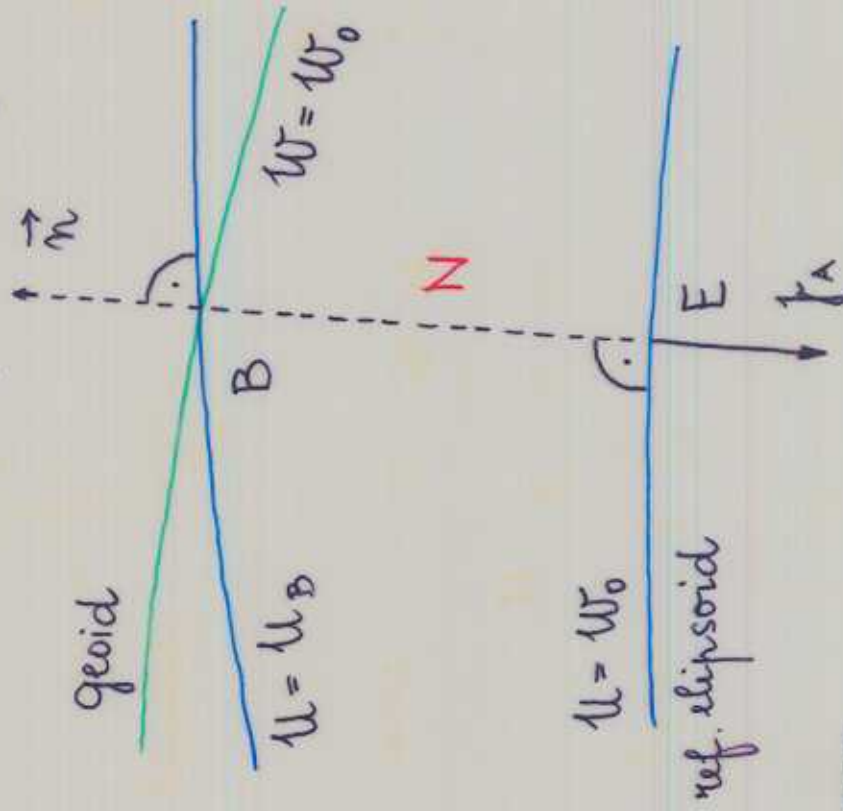
$$\frac{\partial U}{\partial \vec{m}} \Big|_E = - \gamma_E$$

$$U_B - W_0 = - T_B$$

$$\Rightarrow - T_B \doteq - \gamma_E \cdot N$$

$$N \doteq \frac{T_B}{\gamma_E}$$

Bruns

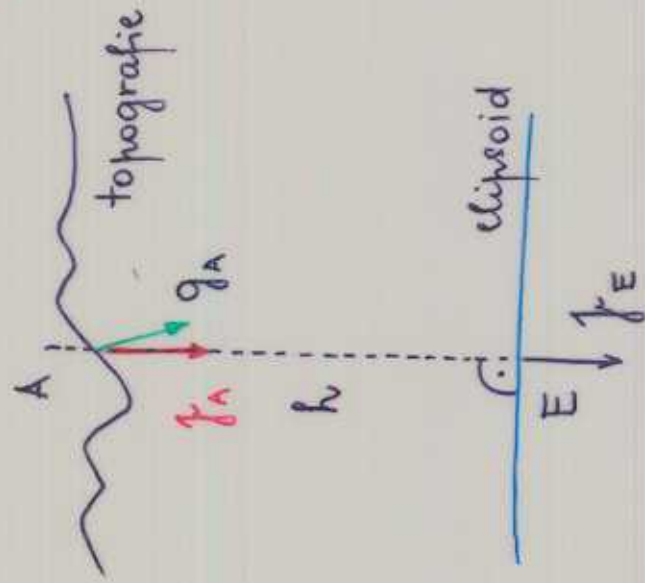


ZÁKLADNÍ GRAVIMETRICKÁ ROVNICE (Hotine)

- funkční vztah mezi hodnotou tíhového zrychlení g a potenciálu T

$$\nabla T = \delta \vec{g} \Rightarrow$$

$$\delta g_A = g_A - f_A \doteq - \frac{\partial T}{\partial \bar{r}} \Big|_A$$



g_A ... gravimetrie ($\pm 0.1 \text{ mGal}$)

f_A ... vrátelná z f_E (Taylor):

$$f_A = f_E + \frac{\partial f}{\partial \bar{r}} \Big|_E h + \mathcal{O}(h^2)$$

- vertikální gradient normálního zrychlení
 - dan analyticky (Moroděnskij 1960)

$h = \overline{AE}$ (GPS)
 - Hotinova ZGR: obrazová podmínka
 pro numerický problém