

# Cours « Problèmes inverses »

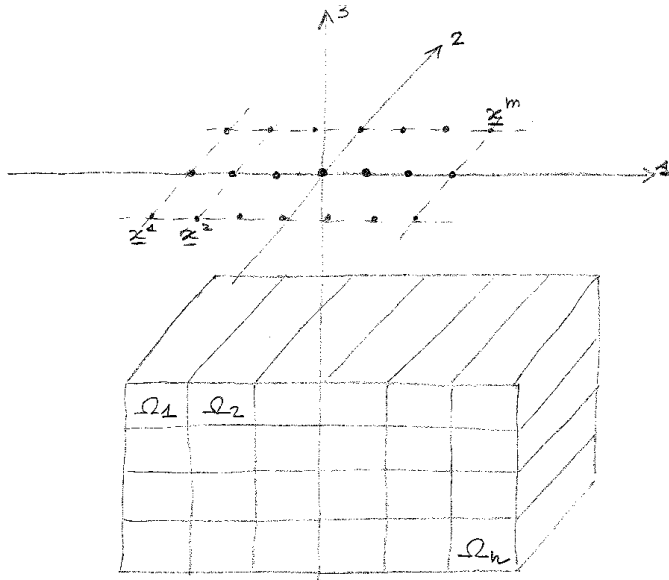
## Sujet 5: gravimétrie

La déviation  $\gamma = g_{\text{obs}} - g_0$  entre la gravité mesurée  $g_{\text{obs}}$  et la gravité terrestre « de référence »  $g_0$  (effet gravitationnel moyen de la planète terre à sa surface) est reliée à une anomalie locale de densité  $\Delta\rho = \rho - \rho_0$  ( $\rho_0$  : densité « de référence ») par

$$\gamma(\mathbf{x}) = \mathcal{G} \frac{\partial}{\partial x_3} \int_{\Omega} \frac{1}{\|\mathbf{x} - \mathbf{y}\|} \Delta\rho(\mathbf{y}) dV_{\mathbf{y}} \quad (1) \quad \boxed{\text{eq1.13}}$$

où  $\Omega$  est la région de l'espace susceptible de contenir l'anomalie  $\Delta\rho$  et  $\mathcal{G} = 6,672 \cdot 10^{-11} \text{ m}^3\text{kg}^{-1}\text{s}^{-2}$  est la constante gravitationnelle apparaissant dans la loi de Newton.

On envisage une situation de type suivant :



Une région souterraine parallépipédique  $\Omega$  est découpée en  $n$  blocs parallépipédiques  $\Omega_1, \dots, \Omega_n$  sur chacun desquels l'anomalie est supposée constante :

$$\Delta\rho(\mathbf{y}) = \Delta\rho_j \quad (\mathbf{y} \in \Omega_j)$$

Un réseau de  $m$  points de mesure  $\mathbf{x}^1, \dots, \mathbf{x}^m$  est disposé dans le plan  $x_3 = 0$  (surface libre).

On peut ainsi former une relation linéaire matricielle entre les mesures  $\gamma_i = \gamma(\mathbf{x}^i)$  et les inconnues  $\Delta\rho_j$  :

$$\gamma = G\Delta\rho \quad \text{avec} \quad G_{ij} = \mathcal{G} \frac{\partial}{\partial x_3} \int_{\Omega_j} \frac{1}{\|\mathbf{x}^i - \mathbf{y}\|} dV_{\mathbf{y}} = \mathcal{G} I_{ij}$$

Les valeurs des coefficients  $I_{ij}$  définis ci-dessus sont connues analytiquement. Pour un bloc parallépipédique  $\Omega_j$  défini par  $a_k \leq x_k - x_k^i \leq b_k$  ( $1 \leq k \leq 3$ ), la formule de Nagy (admise) donne :

$$I_{ij} = F(b_1, b_2, b_3) + F(b_1, a_2, a_3) + F(a_1, b_2, a_3) + F(a_1, a_2, b_3) \\ - F(a_1, a_2, a_3) - F(a_1, b_2, b_3) - F(b_1, a_2, b_3) - F(b_1, b_2, a_3)$$

avec

$$F(z_1, z_2, z_3) = z_1 \operatorname{Log}(r + z_2) + z_2 \operatorname{Log}(r + z_1) - |z_3| \operatorname{signe}(z_1) \arcsin v$$
$$v = \frac{z_2^2 + z_3^2 + z_2 r}{(r + z_2) \sqrt{z_2^2 + z_3^2}}, \quad r = \sqrt{z_1^2 + z_2^2 + z_3^2}$$

**Travail proposé :**

- Construire numériquement la relation linéaire  $\gamma = G\Delta\rho$ . Etudier son conditionnement (effets du nombre de points de mesure, du nombre d'inconnues, de la profondeur de  $\Omega$  et plus généralement de l'éloignement de  $\Omega$  par rapport à la zone de mesure) ;
- Choisir une méthode d'inversion et l'appliquer à diverses configurations de  $\Omega$  et  $\mathbf{x}^i$ . Faire tous commentaires et interprétations pertinents.
- Etudier (numériquement) l'influence d'erreurs (simulées) sur les données  $\gamma_i$ .