

Note sur la stéréophotogrammétrie

Autor(en): **Ansermet, A.**

Objektyp: **Article**

Zeitschrift: **Bulletin technique de la Suisse romande**

Band (Jahr): **39 (1913)**

Heft 9

PDF erstellt am: **14.02.2019**

Persistenter Link: <http://doi.org/10.5169/seals-30117>

Nutzungsbedingungen

Die ETH-Bibliothek ist Anbieterin der digitalisierten Zeitschriften. Sie besitzt keine Urheberrechte an den Inhalten der Zeitschriften. Die Rechte liegen in der Regel bei den Herausgebern.

Die auf der Plattform e-periodica veröffentlichten Dokumente stehen für nicht-kommerzielle Zwecke in Lehre und Forschung sowie für die private Nutzung frei zur Verfügung. Einzelne Dateien oder Ausdrucke aus diesem Angebot können zusammen mit diesen Nutzungsbedingungen und den korrekten Herkunftsbezeichnungen weitergegeben werden.

Das Veröffentlichen von Bildern in Print- und Online-Publikationen ist nur mit vorheriger Genehmigung der Rechteinhaber erlaubt. Die systematische Speicherung von Teilen des elektronischen Angebots auf anderen Servern bedarf ebenfalls des schriftlichen Einverständnisses der Rechteinhaber.

Haftungsausschluss

Alle Angaben erfolgen ohne Gewähr für Vollständigkeit oder Richtigkeit. Es wird keine Haftung übernommen für Schäden durch die Verwendung von Informationen aus diesem Online-Angebot oder durch das Fehlen von Informationen. Dies gilt auch für Inhalte Dritter, die über dieses Angebot zugänglich sind.

Bulletin technique de la Suisse romande

ORGANE EN LANGUE FRANÇAISE DE LA SOCIÉTÉ SUISSE DES INGÉNIEURS ET DES ARCHITECTES — PUBLIANT DES TRAVAUX

Rédaction : LAMMERS, 2, rue du Valentin ; Dr H. LEMMELÉ, ingénieur.

SOMMAIRE : Note sur la stéréophotogrammétrie, par A. ANSERMET, ingénieur. — *Extrait de la Communication N° 4 de la Commission suisse d'études pour la traction électrique des chemins de fer concernant le choix du système et les devis pour la traction hydro-électrique des chemins de fer suisses (suite).* — *Chronique :* Le bal sur le travail dans les laboratoires. — *L'Hôtel de la Banque Fédérale, à Lausanne* (pl. 3, 4, 5 et 6). — *Extrait du Programme de concours pour la construction d'une Eglise catholique, d'une Cure et d'une Grande Halle, à Lausanne, avenue de Rome.* — *Ecole d'ingénieurs de Lausanne.*

Note sur la stéréophotogrammétrie.

par A. ANSERMET, ingénieur.

Les méthodes photogramétriques ordinaires qui avaient rendu déjà de si grands services pour lever le relief du sol, les phénomènes atmosphériques, etc., ont pris ces dernières années un essor considérable grâce à l'emploi du stéréo-comparateur, instrument construit par la maison Zeiss, à Jena, ensuite des longues recherches de son collaborateur le Dr C. Puffrich.

Ce n'est pas un exposé complet de la nouvelle méthode, appelée stéréophotogrammétrie, que l'on va lire : près de 300 travaux (brevets, articles de périodiques, etc.) ont déjà été publiés sur cette question ; nous nous bornerons, après avoir rappelé la construction du photothéodolite et son emploi, à donner une description sommaire du stéréo-comparateur et à examiner la précision que l'on peut en attendre.

Le photothéodolite.

Le photothéodolite n'est pas autre chose qu'un théodolite avec l'adjonction d'une chambre photographique (fig. 1 et 2).

Le corps de la chambre est en métal et forme une seule pièce venue de fonderie portant d'un côté l'objectif et de l'autre le cadre appui qui reçoit la plaque sensible. L'axe optique de la chambre rencontre la plaque sensible en un point que l'on choisit comme origine d'un système de coordonnées dont les axes ne sont plus tracés sur la plaque comme autrefois ; l'axe vertical est donné par deux marques repères (fig. 3, page 100) obtenues à l'aide de deux petites ouvertures de 0,15 mm. percées dans le châssis. La distance de l'axe horizontal au repère supérieur est inscrite photographiquement au haut de la plaque.

L'objectif de la chambre photographique est un biconvexe ; c'est l'objectif qui présente le moins de distorsion et qui évite toutes les aberrations, sauf l'aberration de sphéricité que l'on corrige à l'aide de diaphragmes.

Enfin la lamette de théodolite a son plan de collimation normal à l'axe optique de la chambre ; cette condition est essentielle dans la méthode stéréophotogramétrique.

La méthode stéréophotogramétrique.

Désignons par f la focale de l'objectif (distance principale) ou plutôt la distance de la plaque sensible au point nodal correspondant (point de vue) et par T le tableau c'est-à-dire le plan qui contient la plaque sensible (fig. 4).

Deux levés stéréophotogramétriques sont caractérisés par les conditions :

1° Ils ont même distance principale f .

2° Ils ont même tableau T (ou aussi : les deux tableaux sont dans un même plan).

En d'autres termes deux levés stéréophotogramétriques sont pris avec le même instrument ou avec deux ins-

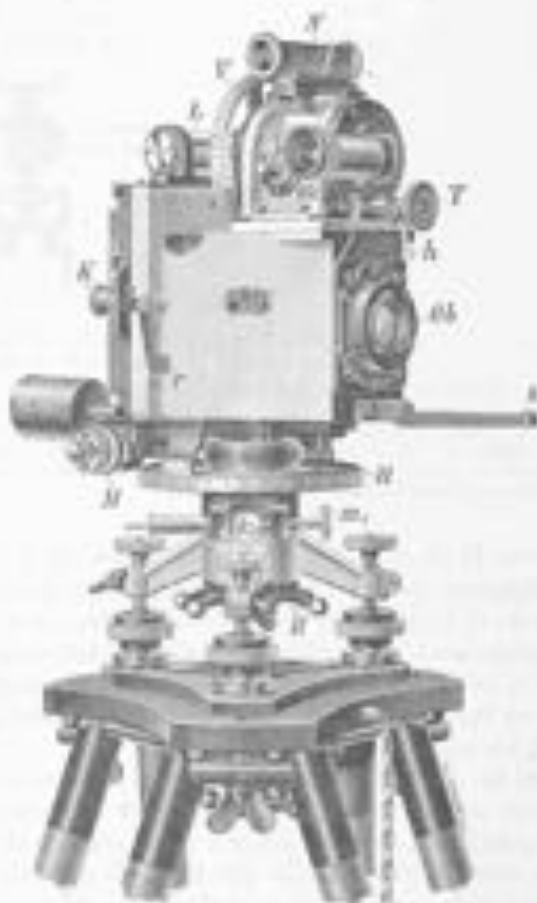


Fig. 1. — Photothéodolite Zeiss. Modèle B 1/2, grandeur naturelle ; les deux appareils à objectif fixe et soumis de cercles donnant la mesure.

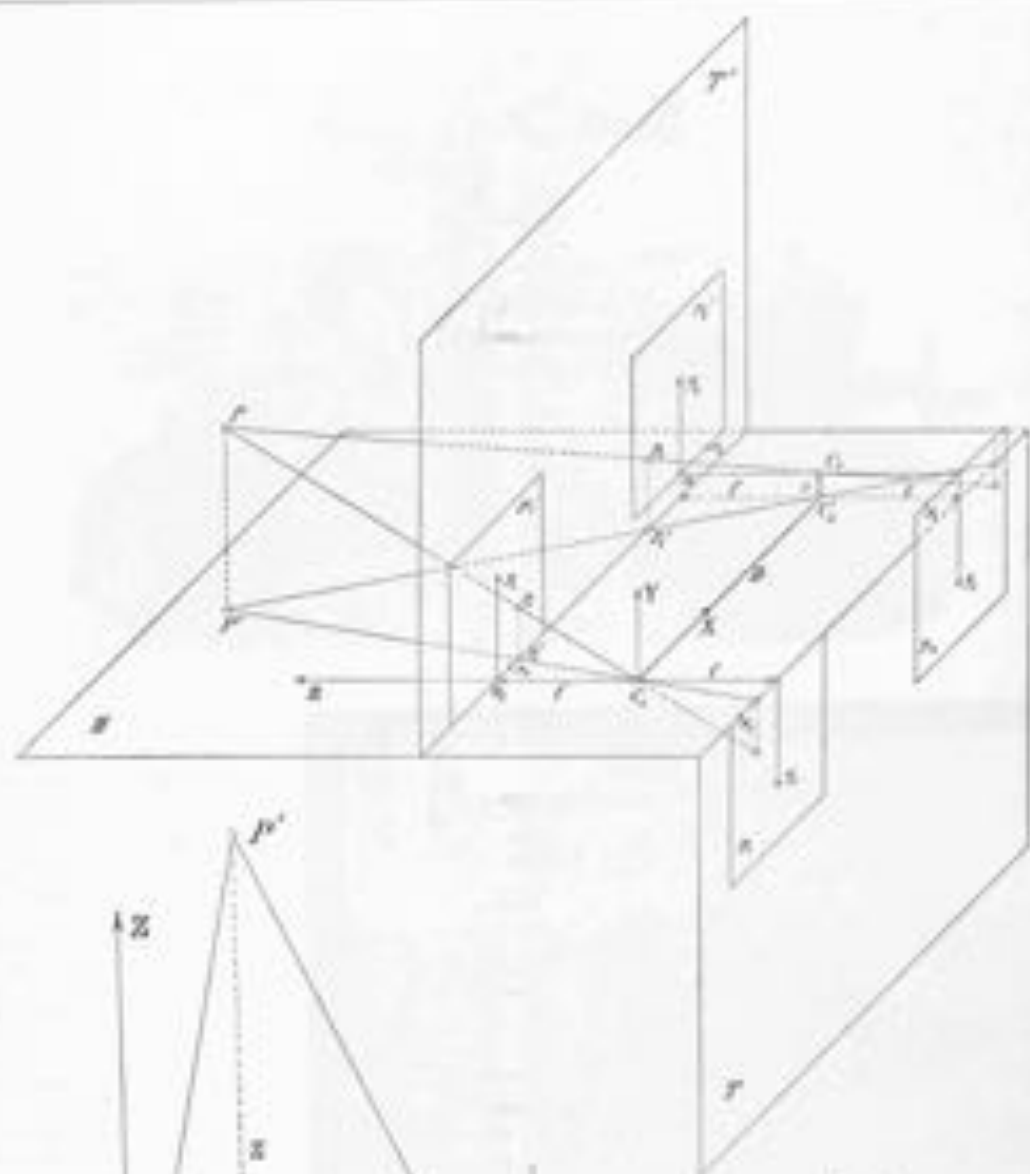


Fig. 4.

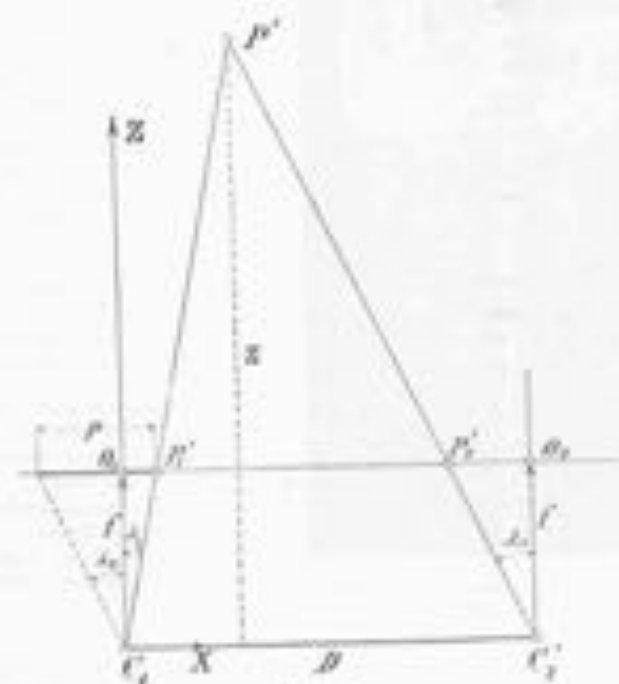


Fig. 5.

de la parallèle p dépend toute l'exactitude de la méthode et cela d'autant plus que p est toujours très faible.

Le stéréocomparateur

Le stéréocomparateur permet de mesurer les coordonnées x_1, y_1 et la parallèle p . La fig. 6 montre l'appareil tel qu'il est construit par la maison Zeiss, à Jena; les photographies p_1 et p_2 (en général les négatifs qui sont plus petits) sont observées au moyen d'un microscope hémis-

laire dont la fig. 7 donne le schéma. L'écartement normal des yeux n'étant que de 65 mm., les photographies ne sont pas vues directement mais renvoyées par les miroirs m_1, m'_1 et m_2, m'_2 , les prismes de Porro π_1, π_2 ayant pour effet de les redresser; les deux images réelles ainsi obtenues, grossies 4 fois par les oculaires (instrument Zeiss), deviennent deux images virtuelles à la distance de la vision distincte (25 cm.).

Pour identifier les deux images d'un même point, les



Fig. 1. — Stéréocomparateur Zeiss, modèle D, pour plaques 9 x 12 cm. (N° grand nat.).



Fig. 2. — Eppen, print en noir 200 par le service de la « Kgl. Preuss. Landesaufnahme » avec le photostéréoscope 9 x 12 cm, dans le Rhin (grand nat.).

verres des réticules portant deux marques $M_1 M_2$ correspondantes qui donnent l'illusion du relief; celle du réticule gauche est fixe et celle de droite peut subir un léger déplacement sans déranger fixe sans lors le réglage opéré.

La détermination de $x_1 y_1$ et p ne présente pas de difficultés; en effet, le stéréocomparateur porte trois graduations qui permettent de lire les trois déplacements dont sont susceptibles les plaques mobiles :

1° Les deux plaques se déplacent ensemble, parallèlement au front, par le moyen du chariot A qui les porte (échelle des x).

2° Le microscope se meut perpendiculairement au front

A Premier chariot principal portant les deux plaques P_1 et P_2 se déplace dans la direction des horizontales des plaques au moyen de la manivelle H.

B Second chariot principal, mobile dans la direction des verticales des plaques. Déplace le stéréomicroscope. Le mouvement est commandé par la manivelle V.

C Vis de rappel pour égaliser les différences de hauteur des deux plaques provenant d'une différence de niveau entre les deux points qui ont servi à prendre les épreuves photographiques.

D_1 et D_2 Vis de rappel pour rectifier les orientations de P_1 et de P_2 .

E Verrou pour bloquer le chariot de la plaque P_1 mobile dans la direction du chariot A.

S_1 et S_2 Deux supports d'inclinaison montés autour du même axe.

x Echelle, à vernier mobile, pour la lecture des observations.

y Echelle, à vernier mobile, pour la lecture des observations.

z Vis micrométrique, à bouchon mobile, pour le montage des parallèles.

par le moyen du chariot B (échelle des y). Nous supposons, ce qui revient au même, que c'est le microscope qui reste fixe tandis que les plaques p_1 et p_2 sont mobiles dans le sens des y.

3° p_1 reste fixe pendant que p_2 se déplace parallèlement au front (bandeau micrométrique Z).

Voici maintenant le mode de fonctionnement du stéréocomparateur :

On oriente d'abord les plaques de manière que les axes $O_1 x_1$ et $O_2 x_2$ soient parallèles à l'échelle des x puis on amène les centres $O_1 O_2$ ou plutôt leurs images en coïncidence avec les marques $M_1 M_2$ du réticule (coïncidence avec les

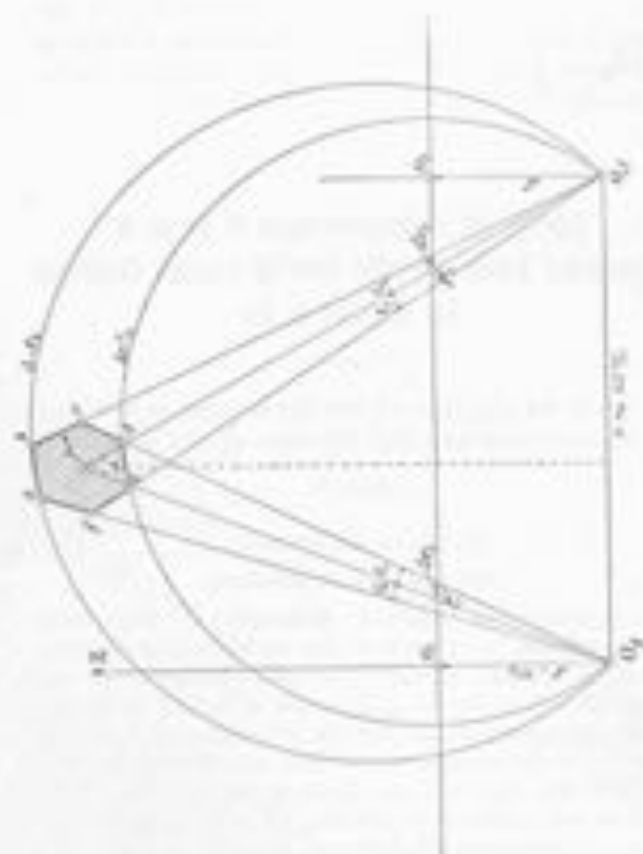


Fig. 8.

vis de l'appareil; ces images sont donc sur les rayons visuels principaux. On effectue alors les lectures initiales sur les deux échelles et le tachéomètre. Le paysage photographié apparaît à ce moment aux yeux de l'observateur comme il apparaissait aux objectifs des photoréducteurs placés en C_1 et C_2 (fig. 8) avec cette différence toutefois que la distance entre les points de vue n'est plus D mais e (60 mm.) et que la distance principale f est devenue $d = \frac{25}{6} \approx \frac{1}{12} f$ ($f = 12,5$ cm.).

Il s'agit maintenant d'identifier les deux images du point P et pour que l'effet stéréoscopique soit produit, l'observateur doit fixer les images constamment avec les deux yeux; il amènera ainsi P_1 et P_2 sur les marques M_1 et M_2 , ou reconnaître les trois lectures déjà mentionnées et retranche les lectures initiales, ce qui donne x_1 , y_1 et p avec toute la précision voulue (moins de 0,01 mm.).

Précision de la méthode stéréophotogramétrique.

Nous partons des formules fondamentales, établies dans un précédent chapitre, en donnant des accroissements δx_1 , δy_1 et δp aux trois variables x_1 , y_1 et p

$$\begin{aligned} Z + \delta Z &= \frac{Df}{p + \delta p}; \quad \delta Z = - \frac{Df}{p(p + \delta p)} \delta p = \\ &= - \frac{D}{X(p + \delta p)} \delta p = - \frac{D}{X \left(\frac{Df}{Z} + \delta p \right)} \delta p = \\ &= - \frac{D}{Df + ZX \delta p} \delta p = \delta Z \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} X &= x_1 \frac{Z}{f}; \quad X + \delta X = (x_1 + \delta x_1) \frac{Z + \delta Z}{f} = \\ &= x_1 \frac{Z}{f} + x_1 \frac{\delta Z}{f} + \delta x_1 \frac{Z}{f} + \delta x_1 \frac{\delta Z}{f} \\ \delta X &= \frac{X}{Z} \delta Z + \delta x_1 \frac{Z}{f} + \delta x_1 \frac{\delta Z}{f} \end{aligned}$$

de même :

$$\delta Y = \frac{Y}{Z} \delta Z + \delta y_1 \frac{Z}{f} + \delta y_1 \frac{\delta Z}{f}$$

Nous devons rechercher quelles valeurs peuvent atteindre δx_1 , δy_1 et δp en assimilant ces accroissements aux erreurs commises dans l'identification des deux images d'un même point. Soient O_1 et O_2 les yeux de l'observateur (fig. 8) dont l'écartement est d'environ 60 mm.; les images réelles des photographies viennent se former à la distance $d = \frac{25}{6}$, ainsi que nous l'avons déjà dit, et en vraie grandeur (la fig. 8 n'est pas à l'échelle). Comme nous le verrons plus loin, l'exactitude dans la mesure de x_1 , y_1 et p est augmentée dans le rapport $\frac{f}{d}$ ce qui n'est pas un des moindres avantages du stéréocompositeur.

Dans l'identification des images P_1 et P_2 du point P , désignons par α_1 l'erreur angulaire à craindre sur chacune des lignes visuelles $O_1 P_1$ et $O_2 P_2$ (acuité visuelle monoculaire) et α_2 l'erreur à craindre sur l'angle α de ces lignes

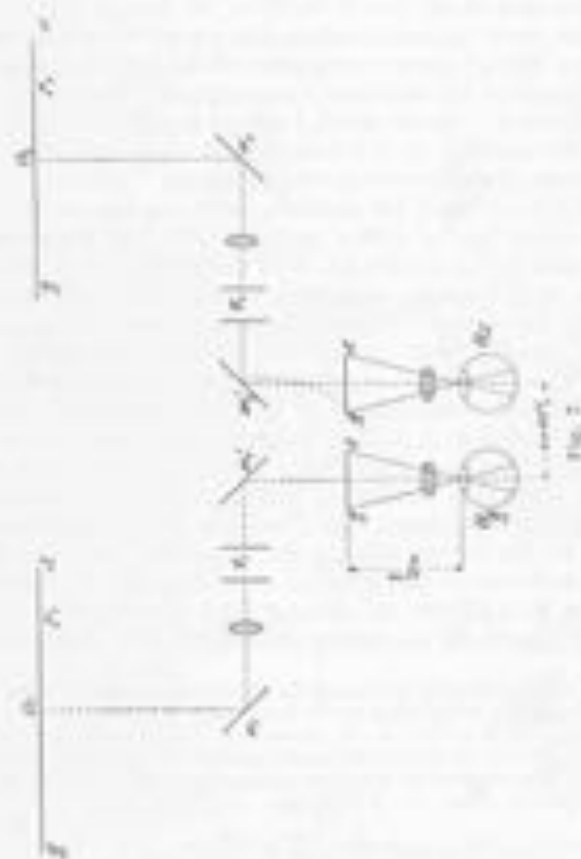


Fig. 9.

visuelles (puissance visuelle binoculaire); supposons en outre le point P et les points de vue dans un même plan horizontal H (P_1 et P_2 sont confondus avec P_1' et P_2'); l'ensemble a, b, c, d, e, f est appelé *domaine d'identité* du point P dans le plan H ; ce domaine est limité par 4 segments rectilignes et par les deux arcs de cercle a, b et c, d capables des angles $\alpha - \alpha_1$ et $\alpha + \alpha_1$.

Le domaine d'identité d'un point quelconque de l'espace sera donc limité par 4 segments de cônes de révolution et deux segments de cycloïdes de Dupin.

Nous sommes maintenant en mesure de calculer δx_1 , δy_1 et δz_1 : $O_1 P_1' = r_1$, $O_1 P_2' = r_2$

$$\delta x_1 = \frac{(O_1 P_1')^2 \sin \alpha_1}{d}$$

en réalité P' est très éloigné et on peut poser:

$$O_1 P_1' = d; \quad \sin \alpha_1 = \alpha_1 \quad \text{donc:} \quad \delta x_1 = \pm \delta d, \quad \alpha_1 = \delta y_1$$

Soient (X^*, Y^*, Z^*) les coordonnées de P' :

$$\lg n = \frac{\frac{X^*}{Z^*} + \frac{e - X^*}{Z^*}}{1 - \frac{X^{*2}}{Z^{*2}} (r - X^*)} = \frac{e Z^*}{Z^{*3} - e X^{*2} - X^{*4}}$$

ici encore nous négligerons X^* par rapport à Z^* et posons $\lg n = n$

$$n = \frac{e}{Z^*} = \frac{p}{d} \quad p = d n$$

$$p + \delta p = d (n \pm \delta n) \quad \delta p = \pm d, \quad \alpha_2$$

Il n'y a plus qu'à introduire ces expressions dans les équations ci-dessus:

$$\begin{cases} \delta Z = \pm \frac{2p \delta \alpha_2}{D (\pm Z, \delta \alpha_2)} \approx \pm \frac{2p \delta}{D f} \alpha_2 \\ \delta X = \frac{N}{Z} \delta Z \pm d, \quad \frac{Z}{f} \alpha_1 \pm d, \quad \frac{\delta Z}{f} n \\ \delta Y = \frac{Y}{Z} \delta Z \pm d, \quad \frac{Z}{f} \alpha_1 \pm d, \quad \frac{\delta Z}{f} n \end{cases}$$

de nombreuses recherches ont donné comme valeurs moyennes: $\alpha_1 = 7' = 0,00016$; $\alpha_2 = 0,2' = 0,00015$.

Il résulte de ces équations que de la coordonnée Z dépendent les coordonnées X et Y ce que l'on pouvait d'ailleurs prévoir; il suffit donc pour étudier la précision de la méthode stéréophotogrammétrique de savoir comment varie δZ et l'examen des équations ci-dessus nous permet immédiatement d'établir les trois théorèmes:

1. L'erreur δZ (valeur absolue) est proportionnelle au carré de la coordonnée Z (distance du point levé à la base d'opération).

2. L'erreur δZ est inversement proportionnelle à la distance entre stations D .

3. L'erreur δZ est proportionnelle à $\frac{d}{f}$.

Pratiquement, on ne peut pas faire d'une façon absolument arbitraire les quantités qui influent sur δZ . Le choix de la base D est en général dicté par la configuration du terrain sur lequel on opère. Une diminution de d soit une augmentation du grossissement de l'oculaire du stéréocompenseur soviert à la netteté des images et le grossis-

sement δ , adopté pour les appareils Zeiss, n'a été fixé qu'après de longues recherches; enfin la focale de l'objectif f ne peut s'augmenter, toutes autres conditions égales, qu'au détriment du champ de photostabilité.

Extraits de la Communication N° 4¹ de la Commission suisse d'études pour la traction électrique des chemins de fer

CONVERGENT

le choix du système et les devis pour la traction hydro-électrique des chemins de fer suisses.

(Suite)².

Le choix du système.

Les systèmes en présence.

Consommation relative d'énergie et rendement des systèmes. Le rendement des moteurs dépend beaucoup du système adopté et ne peut être amélioré que dans certaines limites; il en est de même du rendement des installations pour la génération et la transformation du courant, mais dans une proportion plus faible, car, pour ces dernières, il est possible d'employer des unités plus grandes, en moins grand nombre, qui permettent d'améliorer notablement le rendement. Quant aux conduites, on peut en accroître le rendement autant qu'on le désire. Le rendement des conduites et de tout le système ne fournit un critérium pour la comparaison des divers systèmes que pour autant que ce rendement est envisagé conjointement avec les dépenses d'exploitation, d'entretien et d'intérêts. C'est un point à ne pas perdre de vue lorsqu'on compare les rendements, qui n'ont pas par eux-mêmes une importance déterminante.

Le rendement des moteurs varie considérablement, pour un seul et même moteur, avec les conditions momentanées du service. S'ils présentent, ce qui est le cas dans la pratique, le type de régulation « Force de traction-vitesse », leur rendement dépend, d'une part, du rapport entre l'effort de traction momentané et l'effort « normal », et, d'autre part, du rapport entre la vitesse momentanée et la vitesse normale. (Voir tableaux 2, 3, 4, 5). Les courbes caractéristiques suivantes, qui se rapportent à des moteurs de traction de différents systèmes, exécutés par des maisons suisses, renseignent sur l'étendue de ces variations et sur la valeur absolue du rendement. Il s'agit ici exclusivement de moteurs pour lesquels la régulation de la vitesse est obtenue sans aucune perte dans les organes de régulation (tribostats). Les rendements

¹ Tiré d'après les travaux de plusieurs membres et collaborateurs de la commission, par le Prof. Dr H. Wipfing, en collaboration avec M. le Prof. Dr W. Zimmer. — Les chapitres qui nous intéressent ici sont extraits des bonnes feuilles de la traduction française qui sera mise en vente très prochainement par les soins de la Librairie F. Rouge & Co, à Lausanne.

² Voir N° du 25 avril 1913, page 47.