

Л. Н. ПЕРОВИЧ

## К ВОПРОСУ ОЦЕНКИ ТОЧНОСТИ ПЕРЕДАЧИ АСТРОНОМИЧЕСКИХ КООРДИНАТ И АЗИМУТА

Пусть в начальной и конечной точках хода  $1, 2, \dots, n+1$  (рисунок) имеются точные значения астрономических координат и азимутов  $a_{1-A_1}$ ,  $a_{n+1-A_n}$ . Используя формулы работы [1], можно получить значения астрономических координат  $\varphi_{k+1}$ ,  $\lambda_{k+1}$  произвольного пункта  $k+1$  хода, а также астрономического азимута  $a_{k+1, k+2}$ . Получим формулы для приближенной оценки точности передачи координат  $\varphi_{k+1}$ ,  $\lambda_{k+1}$  и азимута

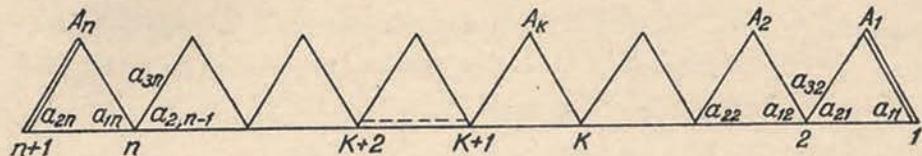


Схема хода передачи астрономических координат и азимута.

$a_{k+1, k+2}$  при условии, что ход уравнен за условия астрономических координат и азимута. Поскольку в реальных условиях зенитные расстояния близки к  $90^\circ$  (все пункты, участвующие в передаче, расположены на земной поверхности), можно положить  $z_{12} = z_{21} = z_{1A_1} = \dots = z_{ij} = 90^\circ$ .

Учитывая, что ход передачи относительно небольшой протяженности (до 200 км), разность астрономических долгот любых пунктов хода можно принять равной нулю, а астрономическую широту  $\varphi_{k+1}$  равной средней широте хода. Рассчитываем, что подобные предположения приведут к ошибке, не превышающей примерно 10—20%. Астрономические определения на конечных пунктах хода считаем безошибочными.

С учетом наших предположений условные уравнения астрономической широты, долготы и азимута согласно [2] примут соответственно вид:

$$\begin{aligned}
 & [(q_2 + q_1 \operatorname{ctg} a_1) \delta z_{12} + (q_2 - q_1 \operatorname{ctg} a_2) \delta z_{21} - q_1 \operatorname{cosec} a_1 \delta z_{1A_1} + \\
 & + q_1 \operatorname{cosec} a_2 \delta z_{2A_1}]_1 + \dots + [(q_2 + q_1 \operatorname{ctg} a_1) \delta z_{n,n+1} + \\
 & + (q_2 - q_1 \operatorname{ctg} a_2) \delta z_{n+1,n} - q_1 \operatorname{cosec} a_1 \delta z_{n,A_n} + \\
 & + q_1 \operatorname{cosec} a_2 \delta z_{n+1,A_n}]_n + \omega_\varphi = 0, \\
 p_1 & [(q_1 - q_2 \operatorname{ctg} a_1) \delta z_{12} + (q_1 + q_2 \operatorname{ctg} a_2) \delta z_{21} + q_2 \operatorname{cosec} a_1 \delta z_{1A_1} - \\
 & - q_2 \operatorname{cosec} a_2 \delta z_{2A_1}]_1 + \dots + p_1 [(q_1 - q_2 \operatorname{ctg} a_1) \delta z_{n,n+1} + \\
 & + (q_1 + q_2 \operatorname{ctg} a_2) \delta z_{n+1,n} + q_2 \operatorname{cosec} a_1 \delta z_{n,A_n} - \\
 & - q_2 \operatorname{cosec} a_2 \delta z_{n+1,A_n}]_n + \omega_\lambda = 0, \\
 p_2 & [(q_1 - q_2 \operatorname{ctg} a_1) \delta z_{12} + (q_1 + q_2 \operatorname{ctg} a_2) \delta z_{21} + q_2 \operatorname{cosec} a_1 \delta z_{1A_1} - \\
 & - q_2 \operatorname{cosec} a_2 \delta z_{2A_1}]_1 + \dots + p_2 [q_1 - q_2 \operatorname{ctg} a_1) \delta z_{n,n+1} +
 \end{aligned} \tag{1}$$

$$+ (q_1 + q_2 \operatorname{ctg} a_2) \delta z_{n+1, n} + q_2 \operatorname{cosec} a_1 \delta z_{n, A_n} - q_2 \operatorname{cosec} a_2 \delta z_{n+1, A_n}]_n - \\ - \delta a_{11} - \delta a_{21} - \delta a_{32} - \delta a_{12} - \dots - \delta a_{2n} + \omega_a = 0,$$

где  $p_1 = \sec \varphi_{cp}$ ,  $q_1 = -\sin a_{i+1, i}$ ,  $p_2 = \operatorname{tg} \varphi_{cp}$ ,  $q_2 = -\cos a_{i+1, i}$ . (2)

Индекс  $i=1, \dots, k, \dots, n$  в квадратных скобках указывает на номер треугольника, по элементам которого производятся вычисления.

Весовые функции астрономических координат  $F_{\varphi_{k+1}}$ ,  $F_{\lambda_{k+1}}$  и азимута  $F_{\alpha_{k+1, k+2}}$ , обусловленные ошибками измерений, нетрудно получить из выражений (1):

$$F_{\varphi_{k+1}} = [(q_2 + q_1 \operatorname{ctg} a_1) \delta z_{12} + (q_2 - q_1 \operatorname{ctg} a_2) \delta z_{21} - q_1 \operatorname{cosec} a_1 \delta z_{1A_i} + \\ + q_1 \operatorname{cosec} a_2 \delta z_{2A_i}]_1 + \dots + [(q_2 + q_1 \operatorname{ctg} a_1) \delta z_{k, k+1} + \\ + (q_2 - q_1 \operatorname{ctg} a_2) \delta z_{k+1, k} - q_1 \operatorname{cosec} a_1 \delta z_{k, A_k} + q_1 \operatorname{cosec} a_2 \delta z_{k+1, A_k}]_k,$$

$$F_{\lambda_{k+1}} = p_1 [(q_1 - q_2 \operatorname{ctg} a_1) \delta z_{12} + (q_1 + q_2 \operatorname{ctg} a_2) \delta z_{21} + q_2 \operatorname{cosec} a_1 \delta z_{1A_i} - \\ - q_2 \operatorname{cosec} a_2 \delta z_{2A_i}]_1 + \dots + p_1 [(q_1 - q_2 \operatorname{ctg} a_1) \delta z_{k, k+1} + \\ + (q_1 + q_2 \operatorname{ctg} a_2) \delta z_{k+1, k} + q_2 \operatorname{cosec} a_1 \delta z_{k, A_k} - q_2 \operatorname{cosec} a_2 \delta z_{k+1, A_k}]_k, \quad (3)$$

$$F_{\alpha_{k+1, k+2}} = p_2 [(q_1 - q_2 \operatorname{ctg} a_1) \delta z_{12} + (q_1 + q_2 \operatorname{ctg} a_2) \delta z_{21} + q_2 \operatorname{cosec} a_1 \delta z_{1A_i} - \\ - q_2 \operatorname{cosec} a_2 \delta z_{2A_i}]_1 + \dots + p_2 [(q_1 - q_2 \operatorname{ctg} a_1) \delta z_{k, k+1} + \\ + (q_1 + q_2 \operatorname{ctg} a_2) \delta z_{k+1, k} + q_2 \operatorname{cosec} a_1 \delta z_{k, A_k} - \\ - q_2 \operatorname{cosec} a_2 \delta z_{k+1, A_k}]_k - \delta x_{11} - \delta a_{21} - \delta a_{32} - \delta a_{12} - \dots - \delta a_{1, k+1}.$$

Считая измерения равноточными, используем известную формулу

$$\frac{1}{P_F} = [ff] - \frac{[af]^2}{[aa]} - \frac{[bf \cdot 1]^2}{[bb \cdot 1]} - \frac{[cf \cdot 2]^2}{[cc \cdot 2]} - \dots \quad (4)$$

для определения величин обратных весов весовых функций (3).

При этом обозначим в выражениях (1) все коэффициенты первого условного уравнения через  $a_i$ , второго —  $b_i$ , третьего —  $c_i$  и соответственно для (3) —  $f_{\varphi_i}$ ,  $f_{\lambda_i}$ ,  $f_{\alpha_i}$ . Определяя каждый член уравнения (4), после несложных образований получим:

$$\frac{1}{P_{F_{\varphi_{k+1}}}} = 2 \left\{ \sum_{i=1}^k M_i \left[ 1 - \frac{\sum_{l=1}^k M_l}{\sum_{l=1}^n M_l} \right] - \frac{\left( \sum_{i=1}^k N_i \sum_{l=1}^n M_l - \sum_{i=1}^n N_i \sum_{l=1}^k M_l \right)^2}{\sum_{i=1}^n M_i \left[ 4 \sum_{i=1}^n P_i \sum_{l=1}^n M_l - \left( \sum_{i=1}^n N_i \right)^2 \right]} \right\},$$

$$\frac{1}{P_{F_{\lambda_{k+1}}}} = 2 p_1^2 \left\{ \sum_{i=1}^k P_i \left[ 1 - \frac{4 \sum_{i=1}^n M_i \sum_{l=1}^k P_l - \sum_{i=1}^n N_i \sum_{l=1}^k N_l}{4 \sum_{i=1}^n M_i \sum_{l=1}^n P_l - \left( \sum_{i=1}^n N_i \right)^2} \right] - \right. \\ \left. - \frac{\sum_{i=1}^k N_i \left( \sum_{l=1}^n P_l \sum_{l=1}^k N_l - \sum_{l=1}^n N_l \sum_{l=1}^k P_l \right)}{4 \sum_{i=1}^n M_i \sum_{l=1}^n P_l - \left( \sum_{i=1}^n N_i \right)^2} \right\}, \quad (5)$$

$$\frac{1}{F_{F_{\alpha_{k+1}, k+2}}} = 2p_2^2 \left\{ \sum_{i=1}^k P_i \left[ 1 - \frac{4 \sum_{i=1}^n M_i \sum_{i=1}^k P_i - \sum_{i=1}^n N_i \sum_{i=1}^k N_i}{4 \sum_{i=1}^n M_i \sum_{i=1}^n P_i - \left( \sum_{i=1}^n N_i \right)^2} \right] - \right.$$

$$-\frac{\sum_{i=1}^k N_i \left( \sum_{i=1}^n P_i \sum_{i=1}^k N_i - \sum_{i=1}^n N_i \sum_{i=1}^k P_i \right)}{4 \sum_{i=1}^n M_i \sum_{i=1}^n P_i - \left( \sum_{i=1}^n N_i \right)^2} \left. \right\} + (3k+1) \left( 1 - \frac{3k+1}{3n-1} \right),$$

где

$$M_i = [q_1^2 (\operatorname{ctg}^2 a_1 + \operatorname{ctg}^2 a_2) \pm q_1 q_2 (\operatorname{ctg} a_1 - \operatorname{ctg} a_2) + 1]_i,$$

$$N_i = [\pm (q_1^2 - q_2^2) (\operatorname{ctg} a_1 - \operatorname{ctg} a_2) - 2q_1 q_2 (\operatorname{ctg}^2 a_1 + \operatorname{ctg}^2 a_2)]_i,$$

$$P_i = [q_2^2 (\operatorname{ctg}^2 a_1 + \operatorname{ctg}^2 a_2) \mp q_1 q_2 (\operatorname{ctg} a_1 - \operatorname{ctg} a_2) + 1]_i, \quad (6)$$

$k$  — количество передач с пункта 1 до пункта  $k+1$ ;  $n$  — количество всех передач в ходе.

Верхний знак в выражениях (6) берется в случае, когда треугольники передачи расположены справа от линии передачи, нижний — слева.

Введем обозначения:

$$T_1 = \sum_{i=1}^k M_i \left[ 1 - \frac{\sum_{i=1}^k M_i}{\sum_{i=1}^n M_i} \right], \quad t = \frac{\left( \sum_{i=1}^k N_i \sum_{i=1}^n M_i - \sum_{i=1}^n N_i \sum_{i=1}^k M_i \right)^2}{\sum_{i=1}^n M_i \left[ 4 \sum_{i=1}^n P_i \sum_{i=1}^n M_i - \left( \sum_{i=1}^n N_i \right)^2 \right]},$$

$$T_2 = \sum_{i=1}^k P_i \left[ 1 - \frac{4 \sum_{i=1}^n M_i \sum_{i=1}^k P_i - \sum_{i=1}^n N_i \sum_{i=1}^k N_i}{4 \sum_{i=1}^n M_i \sum_{i=1}^n P_i - \left( \sum_{i=1}^n N_i \right)^2} \right], \quad (7)$$

$$t_1 = \frac{\sum_{i=1}^k N_i \left( \sum_{i=1}^n P_i \sum_{i=1}^k N_i - \sum_{i=1}^n N_i \sum_{i=1}^k P_i \right)}{4 \sum_{i=1}^n M_i \sum_{i=1}^n P_i - \left( \sum_{i=1}^n N_i \right)^2}, \quad t_2 = (3k+1) \left( 1 - \frac{3k+1}{3n-1} \right).$$

С учетом наших обозначений формулы (5) примут вид:

$$\frac{1}{P_{F_{\alpha_{k+1}}}} = 2(T_1 - t), \quad \frac{1}{P_{F_{\alpha_{k+1}, k+2}}} = 2p_1^2(T_2 - t_1),$$

$$\frac{1}{P_{F_{\alpha_{k+1}, k+2}}} = 2p_2^2(T_2 - t_1) + t_2. \quad (8)$$

Получим выражения для вычисления величин обратных весов строго вытянутых ходов, у которых  $a_{1i} = a_{2i} = a$ . В этом случае

$$q_{11} = q_{21} = \dots = q_{1i} = q_1, \quad q_{21} = q_{22} = \dots = q_{2i} = q_2 \quad (9)$$

$$M_i = M = 2q_1 \operatorname{ctg}^2 a + 1, \quad N_i = N = -4q_1 q_2 \operatorname{ctg}^2 a, \quad P_i = P = 2q_2^2 \operatorname{ctg}^2 a + 1. \quad (10)$$

Тогда, из (5), с учетом (7) имеем

$$\frac{1}{P_{F_{\varphi_{k+1}}}} = 2k \left(1 - \frac{k}{n}\right) M, \quad \frac{1}{P_{F_{\lambda_{k+1}}}} = 2kp_1^2 \left(1 - \frac{k}{n}\right) P,$$

$$\frac{1}{P_{F_{\alpha_{k+1}, k+2}}} = 2kp_2^2 \left(1 - \frac{k}{n}\right) P + t_2, \quad (11)$$

или в окончательном виде

$$\frac{1}{P_{F_{\varphi_{k+1}}}} = C_1 M, \quad \frac{1}{P_{F_{\lambda_{k+1}}}} = C_2 P, \quad \frac{1}{P_{F_{\alpha_{k+1}, k+2}}} = C_2 P_2^2, \quad (12)$$

где

$$C_1 = 2k \left(1 - \frac{k}{n}\right), \quad C_2 = C_1 P. \quad (13)$$

Для строго вытянутого хода, состоящего из равносторонних треугольников передач, подсчитаем по известной формуле

$$m_F = \pm m \sqrt{\frac{1}{P_F}}, \quad (14)$$

средние квадратические ошибки астрономических координат в средних, то есть самых слабых пунктах хода, и азимута  $m_{\alpha_{k+1}, k+2}$ . В таблице приведены результаты вычислений для ходов, состоящих из пяти передач. При выполнении подсчетов принято  $n=5$ ,  $k=2$ ,  $m=m_z=m_a=\pm 1''$  и  $a=60^\circ$ .

Средние квадратические ошибки астрономических координат и азимутов

| $\varphi_{cp}$ | $\alpha_{l, l+1}$ | $\pm m_\varphi''$ | $\pm m_\lambda''$ | $\pm m_\alpha''$ |
|----------------|-------------------|-------------------|-------------------|------------------|
| $30^\circ$     | $0^\circ$         | 1,55              | 2,31              | 2,20             |
|                | 30                | 1,67              | 2,19              | 2,17             |
|                | 45                | 1,79              | 2,07              | 2,14             |
|                | 60                | 1,90              | 1,93              | 2,10             |
|                | 90                | 2,00              | 1,79              | 2,07             |
| $40^\circ$     | 0                 | 1,55              | 2,61              | 2,51             |
|                | 30                | 1,67              | 2,48              | 2,46             |
|                | 45                | 1,79              | 2,33              | 2,40             |
|                | 60                | 1,90              | 2,18              | 2,34             |
|                | 90                | 2,00              | 2,02              | 2,28             |
| $50^\circ$     | 0                 | 1,55              | 3,11              | 3,03             |
|                | 30                | 1,67              | 2,95              | 2,93             |
|                | 45                | 1,79              | 2,78              | 2,84             |
|                | 60                | 1,90              | 2,60              | 2,74             |
|                | 90                | 2,00              | 2,41              | 2,63             |
| $60^\circ$     | 0                 | 1,55              | 4,00              | 3,94             |
|                | 30                | 1,67              | 3,79              | 3,78             |
|                | 45                | 1,79              | 3,58              | 3,62             |
|                | 60                | 1,90              | 3,34              | 3,45             |
|                | 90                | 2,00              | 3,10              | 3,27             |
| $70^\circ$     | 0                 | 1,55              | 5,85              | 5,80             |
|                | 30                | 1,67              | 5,55              | 5,54             |
|                | 45                | 1,79              | 5,23              | 5,25             |
|                | 60                | 1,90              | 4,89              | 4,96             |
|                | 90                | 2,00              | 4,53              | 4,65             |

Анализ результатов, приведенных в таблице, показывает, что максимальные ошибки астрономической широты достигают величины  $\pm 2'',00$ . Ошибки астрономических долгот и азимутов значительно возрастают с увеличением широты хода передачи и достигают максимальной величины (при  $\varphi=70^\circ$ )  $\pm 5'',8$ .

Полученные в работе формулы (8) позволяют вычислять величины обратных весов астрономических координат и азимутов любых изогнутых ходов с произвольными горизонтальными углами при основании треугольников передач. Для строго вытянутых ходов надо использовать выражения (12).

#### ЛИТЕРАТУРА

1. Рудский В. И. Некоторое обобщение формул передачи астрономических координат и азимута. — «Геодезия, картография и аэрофотосъемка», 1966, вып. 4.

2. Филиппов А. Е. Условные уравнения широты, долготы и азимута в сети пространственной триангуляции. — «Геодезия, картография и аэрофотосъемка», 1967, вып. 6.

Работа поступила 17 января 1973 года.  
Рекомендована кафедрой высшей геодезии  
и гравиметрии Львовского политехнического института.

---