

*В. И. РУДСКИЙ*, канд. техн. наук,  
Полтавский инженерно-строительный институт,  
*Л. Н. ПЕРОВИЧ*, канд. техн. наук,  
Ивано-Франковский институт нефти и газа

## О ПОСТРОЕНИИ ХОДОВ ПРОСТРАНСТВЕННОЙ ПОЛИГОНОМЕТРИИ

В настоящее время определенную известность получили некоторые методы пространственной геодезии [2]. В частности, стали известны методы и формулы пространственной триангуляции, позволяющие определять пространственные координаты пунктов [1] и по данным геодезических измерений передавать вдоль сети, например с пункта 1 на пункт 2, астрономические координаты и азимуты [6]:

$$\left. \begin{aligned} \sin \varphi_2 &= -\sin \varphi_1 \cos (z_{12} + z_{21}) - \cos \varphi_1 \left[ \cos \alpha_{1,2} \sin \times \right. \\ &\quad \times (z_{12} + z_{21}) + \frac{\gamma_{12}''}{\rho''} \sin \alpha_{12} \sin z_{21} \Big]; \\ \sin \lambda_{12} &= \frac{-\sin \alpha_{12} \sin (z_{12} + z_{21}) + \frac{\gamma_{12}''}{\rho''} \cos \alpha_{12} \sin z_{21}}{\cos \varphi_2}; \end{aligned} \right\} (1)$$

$$\left. \begin{aligned} \sin \alpha_{21} &= - \\ \cos \varphi_1 \left( \sin \alpha_{12} - \frac{\gamma_{12}''}{\rho''} \cos \alpha_{12} \cos z_{12} \right) + \frac{\gamma_{12}''}{\rho''} \sin \varphi_1 \sin z_{12} \\ &\quad \cos \varphi_2; \\ \gamma_{12} &= K_{13} - K_{23}; \end{aligned} \right\} (2)$$

$$\left. \begin{aligned} \cos K_{13} &= \frac{\cos z_{13} - \cos z_{12} \cos A_1}{\sin z_{12} \sin A_1}; \\ \cos K_{23} &= \frac{\cos z_{23} - \cos z_{21} \cos A_2}{\sin z_{21} \sin A_2}, \end{aligned} \right\} (3)$$

где  $z$  — зенитные расстояния соответствующих направлений;  $A$  — плоские углы, вычисляемые по измеренным углам и зенитным расстояниям

$$\left. \begin{aligned} \cos A_1 &= \cos z_{12} \cos z_{13} + \sin z_{12} \sin z_{13} \cos a_1; \\ \cos A_2 &= \cos z_{21} \cos z_{23} + \sin z_{21} \sin z_{23} \cos a_2. \end{aligned} \right\} (4)$$

Как видно из формулы (1), значения астрономических координат и азимута зависят в основном от положения в пространстве ходовой линии 1—2 и отвесных линий на ее концах. Остальные геометрические параметры (форма треугольника, т. е. его горизонтальные углы, зенитные расстояния), как это

видно из формул (2) и (3), содержатся в небольшом угле  $\gamma_{12}$  между взаимными вертикальными плоскостями на линии 1—2.

Формулы (1) позволяют также видеть качественную характеристику влияния геометрической формы примычного пространственного треугольника на определяемые величины\*. Так, чем ближе к меридиану направление передачи, тем меньше влияет форма треугольника на определение  $\varphi$  и, наоборот, больше ее влияние на разность долгот  $\lambda_{12}$ . При  $\lambda_{12} = 90^\circ (270)^\circ$  влияние формы треугольника обратное: в определении широты оно максимальное, а в определении разности долгот отсутствует.

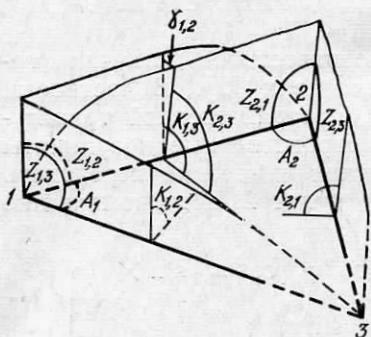


Рис. 1. Примычный пространственный треугольник.

Развитие и совершенствование радиофизических методов определения расстояний позволило в геодезическом производстве наряду с триангуляцией широко применять полигонометрию. Известно, что в ряде случаев полигонометрия экономически и технически более выгодна, чем триангуляция, поскольку позволяет лучше использовать рельеф местности, значительно уменьшать высоты знаков и в большей степени варьировать длинами сторон. Поэтому, как и в триангуляции, возникает необходимость рассмотреть малоизученный вопрос о построении пространственных полигонометрических ходов, измерения в которых дают возможность получить три координаты для каждой его точки.

Обращаясь к формулам (1)—(2), видим, что, несмотря на использование при передаче астрономических данных примычного пространственного треугольника, измерения в третьем, боковом его пункте отсутствуют. Это указывает на необходимость пункта лишь для того, чтобы вместе с ходовой линией создать некоторую опорную плоскость, в которой находятся примычные направления. Относительно этой плоскости углы  $K_{13}$  и  $K_{23}$  определяют положения двух взаимно вертикальных плоскостей по линии передачи 1—2 (рис. 1). Поэтому, применяя формулы (1) по некоторой линии, в общем случае совершенно нет надобности иметь в стороне от этой линии какой-либо

\* Под геометрической формой пространственного треугольника следует понимать значения его плоских углов и зенитных расстояний направлений.

пункт. Важно зафиксировать боковую опорную плоскость, в которой находятся примычные направления. Главным для трех направлений (ходовой линии и двух примычных), как отмечалось ранее [5], должно быть условие компланарности.

Рассмотрим теперь формулы погрешностей величин  $\varphi_2$ ,  $\lambda_{12}$ ,  $\alpha_{21}$ . Предполагая, что исходные астрономические данные имеют точные значения, погрешности запишем в таком виде [3]:

$$\left. \begin{aligned} \Delta\varphi_2 &= -\cos \alpha_{21} (\Delta z_{12} + \Delta z_{21}) + \sin \alpha_{21} \sin z_{21} \Delta\psi; \\ \Delta\lambda_{12} &= -\sin \alpha_{21} \sec \varphi_2 (\Delta z_{12} + \Delta z_{21}) - \cos \alpha_{21} \sec \varphi_2 \sin z_{21} \Delta\psi; \\ \Delta\alpha_{21} &= -\sin \alpha_{21} \operatorname{tg} \varphi_2 (\Delta z_{12} + \Delta z_{21}) - \\ &\quad - (\cos \alpha_{21} \operatorname{tg} \varphi_2 \sin z_{21} - \cos z_{21}) \Delta\psi. \end{aligned} \right\} (5)$$

Здесь  $\Delta\psi$  — функция погрешностей измеренных величин в примычном пространственном треугольнике. Она может быть записана так:

$$\Delta\psi = -k_1 \Delta z_{12} + k_2 \Delta z_{13} + k_3 \Delta a_1 + \\ + k'_1 \Delta z_{21} - k'_2 \Delta z_{23} - k'_3 \Delta a_2. \quad (6)$$

Точные значения коэффициентов при погрешностях:

$$\left. \begin{aligned} k_1 &= \sin K_{13} \operatorname{ctg} A_1; & k_2 &= \frac{\sin K_{12}}{\sin A_1}; & k_3 &= -\frac{\sin z_{13} \cos K_{12}}{\sin A_1}; \\ k'_1 &= \sin K_{23} \operatorname{ctg} A_2; & k'_2 &= \frac{\sin K_{21}}{\sin A_2}; & k'_3 &= -\frac{\sin z_{23} \cos K_{21}}{\sin A_2}. \end{aligned} \right\} (7)$$

В этих формулах  $K$ , согласно рис. 1, — углы между соответствующими вертикальными плоскостями и плоскостью треугольника.

Анализируя коэффициенты при погрешностях  $K$ , обнаруживаем, что  $\Delta\psi$  тем меньше, чем ближе к прямым углы  $A$  и чем больше отличаются от прямых углы  $K$ . Это приводит к следующему заключению.

Наиболее выгодные условия для применения формул (1) — такие, когда линия передачи некоторого геометрического построения максимально наклонена, а боковые примычные направления будут составлять с нею углы, близкие к  $90^\circ$  и находиться в плоскости максимально приближенной к вертикальной.

Все это ограничивает применение формул (1) для построений преимущественно в горных районах или на местности со сколько-нибудь значительными формами рельефа.

Поэтому наилучшее геометрическое построение представляется в виде отдельных крутонаклонных отрезков, соединенных в ходовую линию, положенную по водоразделу или водосливу; в стороне от отрезков на значительных расстояниях и в наклонных плоскостях находятся засекаемые точки (рис. 2).

Для использования подобных геометрических построений в равнинной местности, когда углы  $K$  близки к  $90^\circ$ , к точности измерения зенитных расстояний должны быть предъявлены повышенные требования.

В необжитых закрытых и полузакрытых районах на боковых засекаемых точках визирными целями могут быть визирные цилиндры разборных деревянных и металлических пирамид, визирные цели существующих геодезических знаков, в насе-

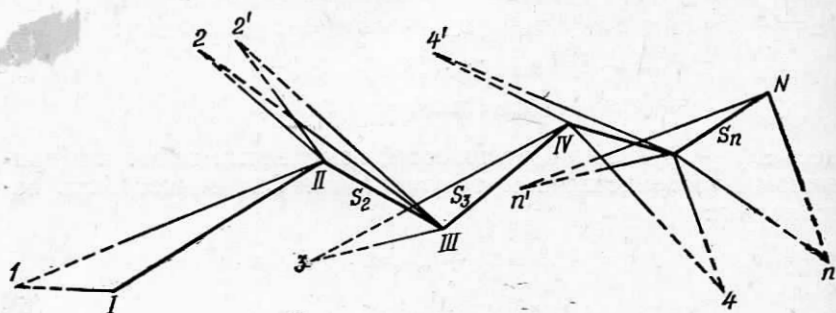


Рис. 2. Схема пространственного полигонометрического хода.

ленных пунктах — достаточно устойчивые и хорошо видимые предметы местности (шпиль здания и сооружений, церкви, колоколен, башен, мачт ЛЭП и т. п.). При этом, как показали исследования [3], визирные цели нужно выбирать так, чтобы горизонтальные углы при ходовой линии были, если и не близки к прямым, то не меньше  $40^\circ$ .

Для определения пространственных прямоугольных координат точек предлагаемого построения в нем дополнительно при помощи радиофизических дальномеров необходимо измерить длины  $S$  отрезков ходовой линии. В этом случае, помимо основных, временными центрами можно закреплять и боковые пункты с тем, чтобы в дальнейшем их координаты использовать при решении различных народнохозяйственных задач, и, в частности в качестве съемочного обоснования при картографировании данной территории.

Такое построение можно рассматривать как ход пространственной полигонометрии. Боковые засечки в нем не служат некоторым добавлением, как это может наблюдаться в «плоской» полигонометрии, а является органически связанным элементом пространственного построения.

Обработкой пространственных полигонометрических ходов занимается Рамзайер [7], [8]. Однако он использует ходы, в которых помимо геодезических измерений (горизонтальных углов, углов наклона, длин линий) для фиксирования отвесных линий в каждом пункте или через один измеряются астрономические координаты, а для ориентирования — азимуты начального и конечного направлений хода. Построение таких ходов —

время трудоемкая и дорогостоящая задача, поскольку астрономические определения все еще остаются наиболее сложным процессом астрономогеодезических работ. Поэтому эти ходы следует заменять ходами с боковыми засечками и для их обработки использовать формулы (1) передачи астрономических величин.

Если в начальном  $I$  и конечном  $N$  пунктах пространственного полигонометрического хода (рис. 2) имеются точные значения астрономических координат  $\varphi$ ,  $\lambda$  и азимута  $\alpha$ , то в таком ходе возникают условные уравнения величин  $\varphi$ ,  $\alpha$  и  $\alpha$ .

Если с концов какой-либо стороны хода засечь не одну, а две боковые визирные цели, то по такой стороне возникает условное уравнение угла  $\gamma$ .

Приведенный анализ [4] показывает, что дополнительное включение в уравнивание условных уравнений углов  $\gamma$  улучшает качество функций уравненных величин. Поэтому, по возможности, необходимо с концов каждой линии хода засекать не менее двух боковых визирных целей. Эти цели могут располагаться как по одну сторону (точки 2 и 2', рис. 2), так и по обе стороны (точки 4, 4' и  $n$ ,  $n'$ ) от ходовой линии.

Перечисленные условные уравнения являются тем существенным дополнением, которое отличает пространственную полигонометрию от «плоской».

Боковые пункты при засечке каждого с трех и более пунктов ходовой линии, как и в обычной полигонометрии, могут надежно контролировать измерения в пространственном полигонометрическом ходе.

**Список литературы:** 1. Еремеев В. Ф., Юркина М. И. Некоторые вопросы обработки пространственных сетей. — Тр. ЦНИИГАиК, 1966, вып. 171. 2. Еремеев В. Ф., Юркина М. И. Теория высот в гравитационном поле Земли. — Тр. ЦНИИГАиК, 1972, вып. 191. 3. Перович Л. Н. О выгоднейшей форме треугольника для передачи астрономических координат и азимута в звене пространственной триангуляции. — Геодезия, картография и аэрофотосъемка, 1974, вып. 20. 4. Перович Л. Н. Передача астрономических координат и азимута по горизонтальным и вертикальным углам, измеренным в периоды спокойных изображений. — Геодезия, картография и аэрофотосъемка, 1977, вып. 26. 5. Рудский В. И. Передача астрономических координат с одного пункта на другой. — Геодезия, картография и аэрофотосъемка, 1965, вып. 2. 6. Рудский В. И. Некоторые обобщения формул передачи астрономических координат и азимута. — Геодезия, картография и аэрофотосъемка, 1976, вып. 4. 7. Ramsayer K. Dreidimensionaler Polygonzug im geozentrischen Koordinatensystem. — Zeitschrift für Vermessungswesen 1970, № 11. 8. Ramsayer K. Raumpolygonzug mit Sprungstandbeobachtungen. — Zeitschrift für Vermessungswesen, 1974, № 1.

Работа поступила 3 января 1978 года. Рекомендована кафедрой прикладной геодезии геологоразведочного факультета Ивано-Франковского института нефти и газа.