

М. И. МАРЫЧ, И. Н. ГУДЗ

О ВЫЧИСЛЕНИИ УКЛОНЕНИЙ ОТВЕСА И ВЫСОТ КВАЗИГЕОИДА ВО ВТОРОМ ПРИБЛИЖЕНИИ

Опыт вычисления первого приближения уклонений отвеса в горных районах показывает, что оно обеспечивает точность результата порядка $0,2—0,3''$ [2, 3]. Представляют интерес **вычислс-**

ния второй поправки Молоденского уклонений отвеса и высот квазигеоида с целью установления ее значения и выяснения, как эта поправка улучшает результаты вычислений первого приближения. В связи с этим была предпринята попытка вычисления второй поправки с использованием численного интегрирования по палеткам Еремеева, применимого также к вычислениям на реальном исходном материале.

В данной работе рассматривается методика вычисления этой поправки на модели Земли, приведенной в [3, с. 224]. Что касается таких же вычислений первого приближения, то они освещены в [2].

1. **Формулы для вычисления второй поправки Молоденского уклонений отвеса.** Используем формулу для второй поправки, полученную в работе [1, с. 26]

$$\xi_2 = \frac{1}{4\pi\gamma} \int \left[-\left(\frac{\partial \Delta g}{\partial \rho}\right)_1 (H - H_0) + \frac{1}{2} \left(\frac{\partial^2 \Delta g}{\partial \rho^2}\right) (H - H_0)^2 \right] \times \\ \times \frac{dS\psi}{d\sigma} \cos A d\sigma, \quad (1)$$

где

$$\left(\frac{\partial \Delta g}{\partial \rho}\right)_1 = -\frac{1}{2\pi R} \int \left[\left(\frac{\partial \Delta g}{\partial \rho}\right)_0 (H - H_0) - \left(\frac{\partial \Delta g}{\partial \rho}\right)_0^{(0)} (H - H_0)^{(0)} \right] \times \\ \times \frac{d\sigma}{r^3} + \left(\frac{\partial^2 \Delta g}{\partial \rho^2}\right)_0 (H - H_0) + \frac{2}{R} \left(\frac{\partial \Delta g}{\partial \rho}\right)_0 (H - H_0); \quad (2)$$

$$\left(\frac{\partial^2 \Delta g}{\partial \rho^2}\right)_0 = \frac{1}{2\pi R} \int \left[\left(\frac{\partial \Delta g}{\partial \rho}\right)_0 - \left(\frac{\partial \Delta g}{\partial \rho}\right)_0^{(0)} \right] \frac{d\sigma}{r^3} - \frac{3}{R} \left(\frac{\partial \Delta g}{\partial \rho}\right)_0 \quad (3)$$

и

$$\left(\frac{\partial \Delta g}{\partial \rho}\right)_0 = \frac{1}{2\pi R} \int (\Delta g - \Delta g^{(0)}) \frac{d\sigma}{r^3} - \frac{2}{R} \Delta g; \quad (4)$$

$r = 2 \sin \frac{\phi}{2}$ и $d\sigma$ — элементы сферы единичного радиуса;

r — расстояние между данной и текущей точками.

Следует отметить, что последние члены в (2), (3) и (4) для плоской модели равны нулю.

После подстановки (2) в (1) выражение (1) имеет вид:

$$\xi_2 = \frac{1}{4\pi\gamma} \int \left[-\left(\frac{\partial \Delta g}{\partial \rho}\right)_1 (H - H_0) - \frac{1}{2} \left(\frac{\partial^2 \Delta g}{\partial \rho^2}\right) (H - H_0)^2 \right] \times \\ \times \frac{dS(\psi)}{d\phi} \cos A d\sigma, \quad (5)$$

где

$$\left(\frac{\partial \Delta g}{\partial \rho}\right)_1 = -\frac{1}{2\pi R} \int \left[\left(\frac{\partial \Delta g}{\partial \rho}\right)_0 (H - H_0) - \left(\frac{\partial \Delta g}{\partial \rho}\right)_0^{(0)} (H - H_0)^{(0)} \right] \frac{d\sigma}{r^3}. \quad (6)$$

Интегралы (3) и (6), определяющие функции $\left(\frac{\partial^2 \Delta g}{\partial \rho^2}\right)_0$ и $\left(\frac{\partial \Delta g}{\partial \rho}\right)_1$, входящие в (5), аналогичны интегралу (4), представляющему собой формулу Нумерова для вертикального градиента аномалии силы тяжести. Поэтому методика численного интегрирования здесь такая же, как и при вычислении вертикального градиента.

Рабочая формула для стоковского приближения вертикального градиента имеет вид:

$$\left(\frac{\partial \Delta g}{\partial \rho}\right)_0 = \sum_{i=0}^n c_i (\Delta g_c - \Delta g_{\Pi}). \quad (7)$$

Коэффициенты c_i определяем радиусами ρ_i палетки:

$$c_i = \left(\frac{1}{\rho_{i+1}} - \frac{1}{\rho_i} \right),$$

Δg_c — среднее значение аномалии силы тяжести по кольцам палетки; Δg_{Π} — значение аномалии силы тяжести в данной точке.

Значения радиусов рабочей палетки (в км) и коэффициентов c_i приведены ниже:

| Радиусы палетки | c_i | Радиусы палетки | c_i |
|-----------------|-------|-----------------|-------|
| 0,1 | 7,5 | 3,4 | 0,986 |
| 0,4 | 1,25 | 4,8 | 0,056 |
| 0,8 | 0,536 | 6,6 | 0,036 |
| 1,4 | 0,260 | 8,6 | 0,030 |
| 2,2 | 0,160 | 11,6 | 0,022 |
| | | 15,6 | |

2. Практическое вычисление второй поправки уклонений отвеса. Вторая поправка была определена для точки поверхности модели, отстоящей от оси симметрии на расстоянии $l=2,4$ км [3]. Предварительно были найдены в 32 точках градиенты $\left(\frac{\partial \Delta g}{\partial \rho}\right)_0$ по значениям аномалий силы тяжести, приведенным в [3]. Были вычислены также высоты H , $H-H_0$, как и $\left(\frac{\partial \Delta g}{\partial \rho}\right)_1$ и $\left(\frac{\partial^2 \Delta g}{\partial \rho^2}\right)_0$, позволяющие найти значения подынтегральной функции в (5), которые приведены в таблице. Окончательное значение подынтегральной функции в (5) приведено в графе 9 таблицы.

Теперь значение ξ_2 представляет собой не что иное, как вычисление уклонения отвеса по палетке Еремеева. Значение ξ_2 за влияние центральной зоны от 0 до 5 км равно $+0,28''$, влияние остальных зон равно $+0,04''$. Итак, $\xi_2 = 0,3''$.

Результат более строгого, аналитического вычисления этой же поправки, приведен в [3] и равен $\xi_2 = +0,1''$. Так как уклонение отвеса для исследуемой точки составляет $17,7''$ [3], то вторая поправка представляет собой приблизительно его $\frac{1}{200}$ долю, т. е.

Значения для получения подынтегральной функции формулы (1)

| l км | $\left(\frac{\partial \Delta g}{\partial \rho}\right)_0$ м Гал/км | H км | $H-H_0$ км | $\left(\frac{\partial \Delta \rho}{\partial \rho}\right)_0 \times$ $\times (H-H_0)$ | $\left(\frac{\partial \Delta g}{\partial \rho}\right)_1$ | $\left(\frac{\partial \Delta g}{\partial \rho}\right)_1 \times$ $\times (H-H_0)$ | $\frac{1}{2} \left(\frac{\partial^2 \Delta g}{\partial \rho^2}\right)_0 \times$ $\times (H-H_0)^2$ | Значение -(7)+(8) |
|-----------|--|-----------|---------------|--|--|---|---|----------------------|
| 0,0 | -101,11 | 4,050 | 0,350 | -35,388 | 46,38 | 16,23 | 6,02 | -22,25 |
| 0,2 | -97,20 | 4,045 | 0,345 | -33,634 | 52,12 | 17,98 | 4,50 | -22,48 |
| 0,4 | -96,78 | 4,026 | 0,326 | -31,500 | 47,79 | 15,58 | 4,68 | -20,26 |
| 0,5 | -93,96 | 4,015 | 0,315 | -29,408 | 27,58 | 8,69 | 3,35 | -12,04 |
| 0,6 | -92,31 | 4,000 | 3,000 | -27,693 | 37,86 | 11,36 | 3,97 | -15,33 |
| 0,7 | -91,49 | 3,983 | 0,283 | -25,892 | 33,26 | 9,41 | 4,76 | -14,18 |
| 0,9 | -86,90 | 3,950 | 0,250 | -21,725 | 34,61 | 8,65 | 4,04 | -12,69 |
| 1,1 | -66,32 | 3,917 | 0,217 | 14,391 | 0,31 | 0,07 | 0,07 | -0,14 |
| 1,4 | -60,92 | 3,867 | 0,167 | -10,174 | -0,48 | -0,08 | 1,07 | -0,99 |
| 1,7 | -43,06 | 3,817 | 0,117 | -5,038 | -4,32 | -0,50 | -0,02 | 0,52 |
| 2,1 | -30,45 | 3,750 | 0,050 | -1,522 | 5,42 | -0,27 | 0,01 | 0,26 |
| 2,4 | -23,68 | 3,700 | 0 | 0 | 4,35 | 0 | 0 | 0 |
| 2,6 | -19,64 | 3,667 | -0,033 | 0,648 | -3,66 | 0,12 | -1,21 | 1,09 |
| 2,9 | -15,97 | 3,617 | -0,083 | 1,326 | -2,37 | 0,20 | -0,07 | -0,13 |
| 3,4 | -13,75 | 3,533 | -0,167 | 2,296 | -4,10 | 0,68 | 0,03 | -0,71 |
| 4,2 | -7,43 | 3,400 | -0,300 | 2,229 | -1,20 | 0,36 | -0,19 | -0,17 |
| 5,2 | -5,89 | 3,233 | -0,467 | 2,751 | 5,26 | 2,46 | 0,38 | -2,84 |
| 5,8 | -1,61 | 3,133 | -0,567 | +0,913 | -1,53 | -0,57 | 0,87 | 0 |
| 6,6 | 0,70 | 3,000 | -0,700 | +0,490 | -1,67 | 1,17 | -0,15 | -1,02 |
| 7,4 | 0,57 | 2,867 | -0,833 | -0,475 | -1,96 | 1,63 | 0,36 | -1,99 |
| 8,2 | 2,19 | 2,733 | -0,967 | -2,118 | 0,14 | -0,14 | -0,56 | 0,70 |
| 9,1 | 3,36 | 2,583 | -1,117 | -3,753 | -0,39 | 0,44 | -0,85 | 0,41 |
| 9,6 | 3,96 | 2,500 | -1,200 | -4,752 | 1,40 | -1,68 | -1,17 | 2,85 |
| 10,4 | 4,39 | 2,367 | -1,333 | -5,852 | 3,57 | -4,76 | -3,89 | 8,65 |
| 11,7 | 3,28 | 2,150 | -1,550 | -5,084 | -2,02 | 3,13 | -0,31 | -2,82 |
| 15,1 | 2,63 | 1,583 | -2,117 | -5,568 | 1,52 | -3,22 | -1,25 | 4,47 |
| 19,3 | 0,89 | 0,883 | -2,817 | -2,507 | -0,89 | 2,51 | 0,69 | -3,20 |
| 24,6 | 0,50 | 0 | -3,700 | -1,850 | 0,88 | -3,26 | 0,79 | 2,47 |
| 30,0 | 0,114 | 0 | -3,700 | 0,422 | -0,22 | 0,81 | 0,40 | -1,21 |
| 45,0 | 0,0865 | 0 | -3,700 | 0,320 | 0,01 | -0,04 | 0 | 0,04 |
| 60,0 | 0,0105 | 0 | -3,700 | 0,039 | -0,02 | 0,07 | 0 | -0,07 |
| 80,0 | 0,000052 | 0 | -3,700 | 0,000 | 0 | 0 | 0 | 0 |

значение порядка сжатия Земли. Порядок этой поправки совпадает с точностью определения уклонения отвеса. Имеется в виду точность вывода формул и точность вычисления уклонения отвеса в нулевом и первом приближениях.

Из выполненных исследований можно заключить, что при практических вычислениях на реальном материале вторая поправка во многих случаях тоже будет такого же порядка и может не учитываться. Однако ее вычисление представляет интерес, если находят только порядок поправки. В этом случае она характеризует точность вычисления уклонения отвеса в первом приближении, которая, судя по результатам вычислений для данной модели, является довольно высокой. Следует отметить, что используемую здесь методику можно применить для вычисления второй поправки уклонения отвеса в практике геодезического производства.

Данные, приведенные в таблице, позволяют без затруднения вычислить, вторую поправку высоты квазигеоида, только вместо формул Венинг-Мейнеса должна быть использована формула Стокса. Можно надеяться, что выводы, сделанные относительно вычислений уклонений отвеса, в такой же мере относятся и к вычислениям высот квазигеоида, так как высоты являются более гладкой функцией, чем уклонения отвеса.

Список литературы: 1. *Марыч М. И.* О вычислении уклонений отвеса на физической поверхности Земли. — Геодезия, картография и аэрофотосъемка, 1973, вып. 18. 2. *Марыч М. И., Гудз И. П., Дулит П. Д.* Опыт вычисления уклонения отвеса на моделях Земли. — Геодезия, картография и аэрофотосъемка, 1973, вып. 18. 3. *Молоденский М. С., Еремеев В. Ф., Юркина М. И.* Методы изучения внешнего гравитационного поля и фигуры Земли. — Тр. ЦНИИГАиК, 1960, вып. 131.