

УДК 528.41

И. С. ТРЕВОГО

**О МЕТОДАХ ВЫЧИСЛЕНИЯ КОЭФФИЦИЕНТОВ СЛУЧАЙНОГО
И СИСТЕМАТИЧЕСКОГО ВЛИЯНИЙ
В ГОРОДСКОЙ И ИНЖЕНЕРНОЙ ПОЛИГОНОМЕТРИИ**

При предвычислении точности полигонометрии, оценке ее точности, для установления весов при ее уравновешивании и т. д. надо знать надежные значения коэффициентов случайного μ и систематического λ влияний.

Методика определения величин μ и λ и их практические значения приводятся в работах известных ученых-геодезистов А. С. Чеботарева, Н. Г. Видуева, Н. Н. Лебедева, Н. А. Кузина, Д. С. Шеина, Б. И. Косякова и др. Величины μ и λ можно найти по разности двойных измерений, по линейным невязкам ходов, по продольным невязкам вытянутых ходов. Однако получить надежные результаты этими методами трудно. Не случайно, например, значения μ для стальной ленты, установленные разными авторами различными способами, колеблются в пределах от 0,0001 до 0,025 [11]. Рекомендации для расчета точности полигонометрии в разных источниках также не всегда согласуются между собой (табл. 1).

Значения μ и λ для полигонометрии 1-го разряда

Таблица 1

Источник	μ	λ	$\lambda : \mu$
[14]	0,0010	0,000025	1 : 40
[9]	0,0005	0,000020	1 : 25
[3]	0,0008	0,000020	1 : 40
[2]	0,0005	0,000020	1 : 25
[5]	—	—	1 : 25—1 : 30

В. И. Акулов [1] предложил определять μ для полигонометрических сетей по линейным f_S и угловым f_β невязкам замкнутых полигонов

$$\mu^2 = \frac{1}{N} \left(\sum_1^N \frac{f_S^2}{[S]} - \frac{1}{45\mu^2} \sum_1^N f_\beta [S] \right) \quad (1)$$

и по невязкам разомкнутых полигонов

$$\mu^2 = \frac{1}{N} \sum_1^N \left(\frac{f_S^2}{[S] + 16 \cdot 10^{-4} L^2} - \frac{1}{45\mu^2} \sum_1^N f_\beta^2 \frac{([S] + L)^2}{[S] + 16 \cdot 10^{-4} L^2} \right), \quad (2)$$

где N — число ходов в сети, S — периметр хода, L — длина замыкающей ходы.

Этот способ заслуживает внимания, но, по мнению самого автора, является упрощенным и его можно рекомендовать для установления весов

при раздельном уравновешивании. Использовать формулы (1) и (2) для строгого установления весов довольно трудно, поскольку формула (1) не учитывает влияния ошибок опорных пунктов, а они неизбежно будут влиять на поправки углов и сторон. Выражение (2) выведено не строго при $\lambda = 0.04\mu$.

Надежность получения значений μ можно проконтролировать, если сравнить их со значениями μ' , определенными после уравновешивания. Обычно μ и μ' не совпадают, но Ю. И. Маркузе [7] показал, что из этого затруднительного положения можно выйти, применяя метод последовательных приближений.

При установлении веса по известной формуле

$$p_\beta = \frac{\mu^2}{m_\beta^2} \quad (3)$$

он предлагает в качестве первого приближения брать произвольное значение μ , например, из табл. 1. Затем полученное после уравновешивания μ' подставить в формулу (3) и вновь уравнять сеть и т. д. Приближения необходимо повторять, пока μ и μ' не будут совпадать между собой.

Число приближений, естественно, зависит от того, насколько надежно известно μ для первого приближения. В работе [7] дается выражение для определения коэффициента систематического влияния λ и рекомендуется пользоваться также методом приближений. Несмотря на трудоемкость, этот способ может дать хорошие результаты.

Мы решаем задачу определения надежных значений μ , λ и t_B на основании большого производственного материала. Для этого был собран материал по полигонометрии 1-го разряда, проложенной с помощью стальных проволок на территории 64 городов УССР. Общая протяженность 425 ходов (4198 линий) составила 1000 км.

По каждому ходу на основании формулы [14] средней квадратической ошибки конечной точки хода

$$M^2 = \mu^2 [S] + \lambda^2 L^2 + \frac{m_B^2}{\rho^2} [D^2], \quad (4)$$

где D^* — расстояние от центра тяжести до вершины хода, составлены 425 уравнений погрешностей вида

$$\left. \begin{array}{l} a_1x + b_1y + c_1z - l_1 = v_1, \\ a_2x + b_2y + c_2z - l_2 = v_2, \\ \dots \dots \dots \dots \dots \dots \\ a_{425}x + b_{425}y + c_{425}z - l_{425} = v_{425}. \end{array} \right\} \quad (5)$$

В выражениях (5) $a = [S] \cdot 10^{-3}$; $b = L^2 \cdot 10^{-6}$; $c = [D^2] \cdot 10^{-6}$; $x = \mu^2 \times 10^3$; $y = \lambda^2 \cdot 10^6$; $z = (m_p^2 : \rho^2) \cdot 10^6$. В качестве свободных членов использовались линейные невязки разомкнутых ходов, опирающихся на твердые и узловые точки f_S , выраженные в уравнениях (5) через $l = f_S^2 \cdot 10^3$.

Для определения искомых величин мы решали систему (5) по способу наименьших квадратов, предварительно преобразовывая свободные члены, иначе, как показали наши исследования, решение системы типа (5), как правило, приводит к невозможным (мнимым) значениям одного или двух неизвестных.

Б. Ф. Крутой и Ю. Г. Соколов [4] сделали попытку аналогичным образом, но с составлением двух уравнений по каждому ходу получить строгие значения μ , λ и m_b для отдельной сети, без предварительного

* При вычислении $[D^2]$ частично использовался метод В. И. Акулова [1].

преобразования свободных членов. При этом все значения неизвестных оказались действительными: $\mu^k = 0,00031$, $\lambda^k = 0,000032$, $m_\beta^k = \pm 3,8''$.

Это вызвало у нас сомнение, и мы вновь составили и решили нормальные уравнения для примера [4] при строгом соблюдении методики [13]. При этом результаты получились иными и содержали мнимое значение $\mu = -0,00020\sqrt{-1}$; $\lambda = 0,000031$; $m_\beta = \pm 4,59''$. Причиной получения неверных значений μ^k , λ^k и m_β^k оказалась вычислительная погрешность, допущенная в величине [bl]. В примере [4] [bl] = 212,86, а должно быть 241,64.

Получение мнимых значений для заведомо положительных искомых величин объясняется неустойчивостью свободных членов — невязок, которые могут принимать произвольные значения в широком диапазоне от нуля до предельных величин.

Если бы как частный случай для примера [4] удалось бы избежать получения мнимых значений неизвестных, то все же пользоваться ими трудно, так как надежность этих величин в данном случае, как будет показано ниже, довольно низкая.

Для преобразования свободных членов 425 уравнений поправок были разбиты нами на 31 группу по признаку подобия формы хода, числу углов поворота и периметру. Дальше в каждой группе вычислялись средние свободные члены l_{cp}

$$l_{cp} = \frac{l_1 + l_2 + \dots + l_{N_0}}{N_0}, \quad (6)$$

где N_0 — число ходов (уравнений) в группе, которые приписывались всем уравнениям группы. Затем система (5) с новыми свободными членами l_{cp} была решена по способу наименьших квадратов (см. табл. 2, 1-я строка).

Таблица 2
Вычисленные значения μ , λ и m_β для полигонометрии 1-го разряда (стальные проволоки)

Число уравнений	μ	λ	m_β	$\lambda : \mu$
425	$0,00123 \pm 5\%$	$0,000022 \pm 8\%$	$\pm 6,3'' \pm 3\%$	1 : 55
31 сп.	$0,00124 \pm 4\%$	$0,000026 \pm 8\%$	$\pm 5,7'' \pm 4\%$	1 : 48

Показатели точности ходов (2-я строка) найдены путем решения 31 среднегруппового уравнения, полученного путем деления коэффициентов эквивалентных уравнений каждой группы на N_0 . Это потребовало в несколько раз меньше времени на вычисления, чем при решении всех 425 уравнений вместе.

Незначительное расхождение результатов в 1-й и 2-й строках обусловлено некоторым различием ходов, объединенных в группы, поэтому значения μ , λ и m_β точнее в 1-й строке.

Ошибка m_{β_2} , вычисленная для 425 ходов по [8]:

$$m_{\beta_2} = \pm \sqrt{\left[\frac{f_B^2}{n} \right] \left(\frac{1}{N-K} \right)}, \quad (7)$$

где K — число узловых точек в сети, оказалось $\pm 6,3''$, то есть такой же, как в 1-й строке табл. 2.

М. Ф. Безматерных [2], предположив зависимость коэффициентов μ и λ от длины хода и приняв $\lambda = \frac{1}{40}\mu$, получил формулу

$$\mu = \pm 40 \left(\frac{m_{[S]}}{[S]} \right) \sqrt{\frac{[S]}{1600 + [S]}}, \quad (8)$$

где $m_{[S]}$ — ошибка линейных измерений в ходе.

На наш взгляд, подобное заключение ошибочно, поскольку μ для данного мерного прибора, как правило [14], величина постоянная. На основании формулы (8) еще нельзя утверждать, что μ растет с длиной хода, так как с увеличением $[S]$ растет подкоренное выражение, а отношение $\frac{m_{[S]}}{[S]}$ должно уменьшаться.

Таблица 3

Величины μ , λ и m_β , полученные из четырех групп

$[S]$, км	N_0	μ	λ	m_β	$\lambda : \mu$
до 1,5	85	$0,00113 \pm 13\%$	$0,000018 \pm 45\%$	$\pm 6,9'' \pm 11\%$	1 : 63
1,5—2,0	89	$0,00086 \pm 20\%$	$0,000026 \pm 14\%$	$\pm 6,4'' \pm 10\%$	1 : 33
2,0—2,5	94	$0,00114 \pm 14\%$	$0,000035 \pm 8\%$	$\pm 6,1'' \pm 13\%$	1 : 33
свыше 2,5	156	$0,00108 \pm 12\%$	$0,000018 \pm 18\%$	$\pm 6,8'' \pm 5\%$	1 : 62

Из данных табл. 3, где приведены результаты решения 425 уравнений поправок, разбитых после получения l_{cp} на четыре группы по длинам ходов, видно, что выводы, сделанные в [2], на практике не подтвердились.

Оценка точности выполнена нами по методу Энке с использованием формулы В. А. Романова [10] для P_x

$$P_x = \frac{[cc \cdot 2] \cdot [bb \cdot 1][aa]}{[cc \cdot 1]_b [bb]},$$

$$\text{где } [cc \cdot 1]_b = [cc] - \frac{[bc]^2}{[bb]}.$$

Сравнивая табл. 2 и 1, замечаем, что полученный коэффициент μ превышает расчетные значения, приведенные в табл. 1, и согласуется с результатом Н. Н. Лебедева [6]. Что же касается коэффициента λ , то он в табл. 2 и 1 практически совпал. Причиной завышения μ в табл. 2, очевидно, являются ошибки исходных данных, которые почти целиком входят в μ , а λ , как известно [14], зависит в основном от организации работ.

Результаты табл. 2 вполне надежны. Описанный в статье метод можно рекомендовать для получения коэффициентов μ и λ для разных мерных приборов и полигонометрии разных разрядов. Это будет иметь важное значение для расчета точности полигонометрии при установлении весов по формуле (3) перед строгим уравновешиванием полигонометрии, в том числе и по методу [7]. Надо полагать, что использование величин, найденных предлагаемым методом, в качестве 1-го приближения в способе [7] сократит число приближений.

Полученная нами в табл. 2 и по формуле (8) ошибка измерения угла $m_\beta = \pm 6,3''$. Инструкция по полигонометрии допускает для 1-го разряда m_β , равную $\pm 5''$, хотя расчетная величина m_β получается равной $\pm 6,2''$. Очевидно, на m_β , как и на μ , влияют ошибки исходных данных. Их можно определить, если будем знать μ_0 и m_{β_0} , освобожденные от ошибок исходных данных. Для этого μ_0 и m_{β_0} найдем путем решения уравнений погрешностей, составленных по замкнутым полигонам. Целесообразно получать μ_0 и λ для разных мерных приборов. В этом случае можно говорить об эффективности применения для данного разряда измерений того или иного мерного прибора, в том числе свето- радиодальномеров. Оценка точности радиодальномерных измерений по ошибкам μ и λ , например, встречается у А. Л. Островского [9].

Таким образом, предложенный в статье метод гарантирует надежное получение величины μ , λ и m_β при большом числе уравнений поправок (порядка нескольких сот).

Утверждение в [2] о зависимости коэффициента μ от длины хода не подтвердилось на практике (см. табл. 3).

Рекомендации, сделанные в [4], ошибочны.

Приведенные нами в табл. 2 значения рекомендуется использовать при установлении весов перед строгим уравновешиванием полигонометрии, а соотношение $\lambda : \mu \approx 1 : 50$ — применять при ее проектировании.

Определение ошибок μ_0 и m_{β_0} дает возможность судить о погрешностях исходных данных и о целесообразности применения отдельных мерных приборов для данного класса измерений.

ЛИТЕРАТУРА

1. Акулов В. И. Установление весов ходов при раздельном уравновешивании полигонометрической сети. «Геодезия и картография», № 2, 1968.
2. Безматерных М. Ф. О точности линейных измерений в полигонометрии на территориях городов и промышленных предприятий. Тр. Воронеж. ин-та, 1968.
3. Косяков Б. И. Справочное руководство по съемке городов, М., 1968.
4. Крутой Б. Ф., Соколов Ю. Г. Оценка точности угловых и линейных измерений при уравновешивании. Тр. Томского ун-та, 1970.
5. Кузин Н. А., Лебедев Н. Н. Практическое руководство по городской и инженерной полигонометрии. Геодезиздат, М., 1954.
6. Лебедев Н. Н. Курс инженерной геодезии. «Недра», М., 1970.
7. Маркузе Ю. И. К оценке точности по невязкам полигона до и после уравновешивания. Изв. вузов, Геодезия и аэрофотосъемка, вып. 6, 1965.
8. Наставление по предварительной обработке полигонометрии ГУГК, 1967.
9. Островский А. Л. Исследование влияния атмосферы на точность радиодальномерных измерений на всхолмленной местности. В сб. «Геодезия, картография и аэрофотосъемка», вып. 10, 1969.
10. Романов В. А. Теория ошибок и способ наименьших квадратов. Углехимиздат, М., 1952.
11. Труньков И. И. К вопросу о точности линейных измерений. Тр. МИИЗ, 40, 1969.
12. Шеин Д. С. Городская полигонометрия. Госстройиздат, М., 1952.
13. Чеботарев А. С. Способ наименьших квадратов с основами теории вероятностей. Геодезиздат, М., 1958.
14. Чеботарев А. С. Геодезия, ч. II. Геодезиздат, М., 1962.

Работа поступила 22 апреля 1971 года
Рекомендована кафедрой геодезии
Львовского политехнического института.
