

Параметрами точечно-дипольной модели (6) являются  $p + r$  точечных масс,  $r$  дипольных моментов и  $2(p+q+r)$  координат точек  $Q$ ... экваториального сечения планеты. Если эти параметры известны, то (6) позволяет просто вычислять как потенциал, так и его произвольные в любой внешней точке  $P$ . Использование этой формулы заменяет формулы, представляющие многоточечную аппроксимацию потенциала, приведет к некоторому усложнению работы — дополнительному вычислению слагаемых третьей («дипольной») суммы, но это окупится уточнением модели, обусловленным именно введением такой суммы, и упрощением процедуры определения параметров модели. А последнее является следствием односторонности, уменьшения (от трех до двух) числа искомых координат каждой точки, несущей точечный объект модели, а с другой — возможность разбиения системы уравнений для определения параметров модели (6) на три независимых системы, каждая из которых соответствует одному из гравитирующих дисков: ФД МД, ДД. Подчеркнем, что любая такая система, нелинейная, целиком относительно параметров модели, но линейная по «обилию состояния» точечных объектов ( $m_i$ ,  $m_j$  или  $d_h$ ), допускает удачное начальное приближение при назначении координат точек  $Q$  (несущих массы или дипольные моменты), таких значений, которые приписываются узлам кубатурных формул для круга с наивысшей алгебраической степенью точности.

При создании конкретных вариантов точечно-дипольных моделей геопотенциала естественно использование уже накопленного большого опыта построения его многоточечных моделей и уже разработанных эффективных его методик [3, 6] с внесением в них обсужденных здесь корректива.

**Список литературы:** 1. Изучение Земли как планеты методами астрономии геодезии и геофизики. — К.: Наук. думка, 1982. 2. Использование искусственных спутников в геодезии. — М.: Мир, 1975. 3. Марченко А. Н. Вариационный метод аппроксимации геопотенциала рядом фундаментальных решений. Уравнения Лапласа. — Теодезия, картография и аэрофотосъемка, 1985, вып. 41. 4. Мещеряков Г. А. О представлении потенциала планеты суммой потенциалов плоских слоев. — Геодезия, картография и аэрофотосъемка, 1984, вып. 40. 5. Мещеряков Г. А. О представлении потенциала планеты суммой потенциалов двух простых слоев. — Геодезия, картография и аэрофотосъемка, 1984, вып. 39. 6. Proc. Int. Symp. Figure of the Earth, the Moon and other Planets. Monograph Series of VUGTK. Prague, 1983.

Статья поступила в редакцию 21.02.86

УДК 528.35

В. В. НИКИФОРОВ

## СПЕЦИАЛЬНОЙ СЕТИ ТРИЛАТЕРАЦИИ ОЦЕНКА ТОЧНОСТИ

Создание новых точных светодальномеров обусловило широкое применение метода трилатерации для создания планового обоснования. Требования к специальному сетям следующие [2]: геодезические пункты должны располагаться в наиболее удобных местах для их использования; удовлетворять необходимую точность; геодезические пункты должны обеспечивать плановыми координата-

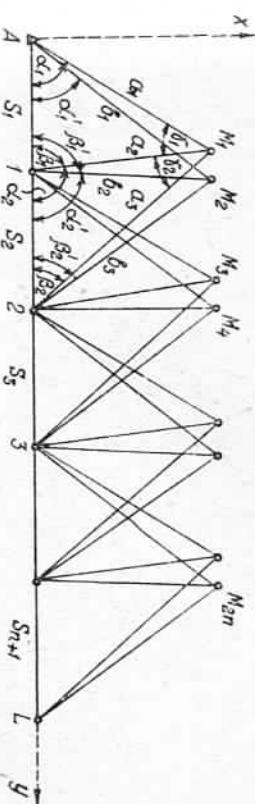


Схема сети трилатерации.

ми определенную полосу территории в целях топографической съемки; полевые работы выполнять в кратчайшие сроки.

Построение сети трилатерации в виде цепочки треугольников не всегда удовлетворяет перечисленным выше требованиям. Поэтому можно создавать сети из пучков треугольников, которые лучше удовлетворяют требованиям, предъявляемым к специальному сетям (см. рисунок).

Метод трилатерации позволяет строить сети разнообразных систем, с различным количеством направлений на вспомогательные точки  $M_1$ ,  $M_2$ , ...,  $M_{2n}$ , образующие пучки треугольников, исходящие из одной точки. Каждое из этих построений образует своеобразную сеть, которую можно пристосовать к различным задачам и условиям. Для данных сетей характерно, что светодальность устанавливается только в точках ходовой линии  $AL$ . На вспомогательных точках  $M_1$ ,  $M_2$ , ...,  $M_{2n}$  помешают отражатели. Ходовую линию выбирают по наилучшей направлением в отношении целевого назначения сети, а также в физико-географическом и транспортном отношении. Длины сторон ходовой линии зависят от назначения сети и необходимой точности. Пункты ходовой линии располагают в местах, выгодных для их дальнего использования, с учетом обеспечения видимости между пунктами.

Вспомогательные точки могут быть по обе стороны ходовой линии и могут находиться по одну сторону от нее. Во втором

случае уменьшается лишь ширина полосы, обеспечивающая пункты вдоль маршрута. Кроме того, наличие вспомогательных точек позволяет повысить точность сети.

Выведем формулы для предрасчета точности свободных сетей трилатерации, состоящих из пучков треугольников.

Средние квадратические ошибки функций уравновешенных элементов геодезической сети вычисляем по формуле

$$m_F = \mu \sqrt{\frac{1}{P_F}}, \quad (1)$$

где  $\mu$  — средняя квадратическая ошибка единицы веса;  $\frac{1}{P_F}$  — общий вес функции;

$$\frac{1}{P_F} = [ff] - \frac{[af]^2}{[aa]} - \frac{[bf \cdot 1]^2}{[bb \cdot 1]} - \dots - \frac{[kf(n-1)]^2}{[kk(n-1)]}. \quad (2)$$

Здесь  $f$  — частные производные весовой функции;  $a, b, k$  — коэффициенты условных уравнений;  $n$  — число условных уравнений.

В свободной сети трилатерации (см. рисунок) возникают условные уравнения в каждом пучке треугольников, так как в нем есть одно избыточное измерение.

В угловой форме условное уравнение будет

$$(\beta_1) + (\alpha_2) - (\beta'_1) - (\alpha'_2) + W = 0;$$

$$W = \beta_1 + \alpha_2 - \beta'_1 - \alpha'_2, \quad (3)$$

где  $\beta_1, \alpha_2, \beta'_1, \alpha'_2$  — вычисленные углы;  $(\beta_1), (\alpha_2), (\beta'_1), (\alpha'_2)$  — вероятнейшие поправки в вычисленные углы.

Заменим поправки в углы поправками в длины сторон. Связь между поправками в углы и поправками сторон выражается формулами [1]

$$(\beta_1) = \frac{\rho''}{h_1} [(a_1) - \cos \alpha_1 (s_1) - \cos \gamma_1 (a_2)];$$

$$(\alpha_2) = \frac{\rho''}{h_2} [(a_2) - \cos \beta_2 (s_2) - \cos \gamma_2 (a_1)];$$

$$(\beta'_1) = \frac{\rho''}{h_1} [(b_1) - \cos \alpha'_1 (s_1) - \cos \gamma'_1 (b_2)];$$

$$(\alpha'_2) = \frac{\rho''}{h_2} [(b_2) - \cos \beta'_2 (s_2) - \cos \gamma'_2 (b_1)], \quad (4)$$

где  $h_i, h'_i$  — высота треугольника, опущенная на противолежащую сторону из вершины угла, поправка которого определяется;  $(a_i), (s_i)$  — поправки в длины сторон.

Подставляя (4) в (3), получаем условное уравнение в окончательном виде:

$$\frac{1}{h_1} (a_1) - \frac{1}{h'_1} (b_1) + \frac{1}{h_2} (a_2) - \frac{1}{h'_2} (b_2) + \left( \frac{\cos \alpha'_1}{h'_1} - \frac{\cos \alpha_1}{h_1} \right) (s_1) +$$

$$+ \left( \frac{\cos \beta'_2}{h'_2} - \frac{\cos \beta_2}{h_2} \right) (s_2) - \left( \frac{\cos \gamma_1}{h_1} + \frac{\cos \gamma'_2}{h_2} \right) (a_2) +$$

$$+ \left( \frac{\cos \gamma'_1}{h'_1} + \frac{\cos \gamma_2}{h_2} \right) (b_2) + \frac{1}{\rho''} W = 0. \quad (5)$$

Число условных уравнений можно вычислить по формуле

$$Q = P - 2N + 3, \quad (6)$$

где  $P$  — число всех сторон;  $N$  — число всех пунктов сети.

Продольный сдвиг ряда. Весовая функция будет иметь вид

$$f_u = \sum_{i=2}^{n+1} (s_i), \quad (7)$$

где  $n$  — число пучков.

Для вывода формулы находим закономерности образования квадратичных и неквадратичных коэффициентов в (2). Неквадратичные коэффициенты запишем таким образом:

$$[aa] = [bb] = [cc] = \dots, \quad [ab] = [bc] = [cd] = \dots;$$

$$[ac] = [ad] = [bd] = \dots = 0;$$

$$[bb \cdot 1] = [bb] - \frac{[ab]^2}{[aa]} = [aa] \left( 1 - \frac{[ab]^2}{[aa]} \right) = [aa] (1 - q^2);$$

$$[cc \cdot 2] = [aa] \left( 1 - \frac{[ab]^2}{[aa]} \frac{1}{1 - \frac{[ab]^2}{[aa]}} \right) = [aa] \left( \frac{1 - 2q^2}{1 - q^2} \right);$$

$$[dd \cdot 3] = [aa] \left( 1 - \frac{[ab]^2}{[aa]} \cdot \frac{1}{1 - \frac{[ab]^2}{[aa]}} \cdot \frac{1}{1 - \frac{[ab]^2}{[aa]}} \right) =$$

$$= [aa] \left( \frac{1 - 2q^2}{1 - q^2} \right);$$

$$\dots$$

$$[kk(n-1)] = [aa] \left( 1 - \frac{[ab]^2}{[aa]^2} \cdot \frac{1}{1 - \frac{[ab]^2}{[aa]^2}} \cdot \frac{1}{1 - \frac{[ab]^2}{[aa]^2}} \cdot \frac{1}{1 - \frac{[ab]^2}{[aa]^2}} \right) =$$

$$= [aa] \left( \frac{1 - 2q^2}{1 - q^2} \right).$$



Находя закономерности в образовании квадратичных и неквадратичных коэффициентов, получаем формулы для оценки точности

$$\begin{aligned} \frac{1}{P_t} = \frac{s^2}{h^2} \left\{ \frac{1}{6} k(k-1)(2k-1)(1+2\cos^2\gamma) + [(2k-2)^3 - \right. \\ \left. - 2k - 4] \cos^2\alpha + \cos^2\alpha \right\} = \frac{s^2}{h^2} \cdot A; \end{aligned} \quad (10)$$

$$\frac{1}{P_a} = \frac{\rho''^2}{h^2} [ (1 + 2 \cos^2\gamma + 4 \cos^2\alpha) n - 3 \cos^2\alpha ] = \frac{\rho''^2}{h^2} \cdot B;$$

$$m_t = \mu \frac{s}{h} \sqrt{A}; \quad m_a = \mu \frac{\rho''}{h} \sqrt{B}.$$

#### Проверка формул на ЭВМ

Номер пункта	1/P <sub>u</sub> по формуле		1/P <sub>u</sub> ЭВМ		Ошибки, %		1/P <sub>t</sub> по формуле		1/P <sub>t</sub> ЭВМ		Ошибки, %		1/P <sub>a</sub> · h <sup>2</sup> /ρ'' <sup>2</sup> по формуле		1/P <sub>a</sub> · h <sup>2</sup> /ρ'' <sup>2</sup> ЭВМ		Ошибки, %	
	1	2	1	2	1	2	1	2	1	2	1	2	1	2	1	2	1	2
Модель 1 ( $s_i = 1000$ м, $\alpha \approx \beta \approx 26^\circ 40'$ )																		
3	1,00	1,00	0	2,18	-2,17	0,5	2,21	0,4										
4	2,00	2,00	0	15,00	15,07	0,5	6,80	1,2										
5	3,00	3,00	0	47,61	48,94	2,7	11,40	1,7										
6	4,00	4,00	0	109,22	111,94	2,4	16,01	1,7										
7	5,00	5,00	0	209,05	214,37	2,5	20,61	1,7										
8	6,00	6,00	0	358,71	365,14	1,8	25,21	1,4										
9	7,00	7,00	0	562,85	574,64	2,0	29,81	1,2										
10	8,00	8,00	0	829,87	849,77	2,3	34,41	0,9										
Модель 2 ( $s_i = 1000$ м, $\alpha \approx \beta \approx 45^\circ$ )																		
3	1,00	1,00	0	2,49	2,42	3,0	2,50	0,8										
4	2,00	2,00	0	14,94	15,13	1,2	6,50	1,4										
5	3,00	3,00	0	45,34	45,09	1,6	10,50	1,6										
6	4,00	4,00	0	101,65	103,71	2,0	14,50	1,8										
7	5,00	5,00	0	191,86	196,04	2,1	18,50	1,8										
8	6,00	6,00	0	325,44	330,34	1,5	22,50	1,6										
9	7,00	7,00	0	505,88	518,52	2,4	26,50	2,6										
10	8,00	8,00	0	745,63	760,72	2,0	30,50	1,2										

Проверку формул (9), (10), (11) выполнили на аналогичных моделях путем решения системы нормальных уравнений на ЭВМ ЕС-1030. Результаты приведены в таблице.

Из приведенных результатов видно, что полученные формулы позволяют вычислять  $1/P_u, t, \alpha$  с погрешностью 3%.

Список литературы: 1. Вироевич А. М. Высшая геодезия. — М.: Гидроиздат, 1952.

Статья поступила в редакцию 20.04.84

УДК 528.3

А. Л. ОСТРОВСКИЙ, А. П. ВАРЕНЦА, Н. Г. КРАВЕЦ

## ИССЛЕДОВАНИЕ ЗАВИСИМОСТИ КОЭФФИЦИЕНТОВ ВЕРТИКАЛЬНОЙ РЕФРАКЦИИ ОТ ЭКВИВАЛЕНТНЫХ И АБСОЛЮТНЫХ ВЫСОТ В ГОРНЫХ УСЛОВИЯХ

Зависимость коэффициентов вертикальной рефракции от эквивалентных высот в равнинных и всхолмленных районах хорошо исследована [2].

Несколько иначе обстоит дело с изучением этого вопроса в горных районах. На основании [1, 4] можно утверждать, что коэффициент рефракции уменьшается с увеличением абсолютных высот луча над уровнем моря. Однако кроме фактора абсолютной высоты на коэффициент рефракции действует эквивалентная высота. Поэтому в горных условиях актуален вопрос о взаимодействии двух факторов: эквивалентной и абсолютной высоты луча.

Днем при малых эквивалентных высотах луча имеют место небольшие положительные или даже отрицательные рефракции, обусловленные сверхадиабатическими градиентами температуры. С ростом высоты луча над подстилающей поверхностью вертикальные градиенты температуры уменьшаются. Следовательно, должно наблюдаться увеличение коэффициентов рефракции. Далее при значительных эквивалентных высотах вертикальные градиенты стабилизируются, приближаются к 0,65 К на 100 м. Такие градиенты характерны для свободной атмосферы. Зависимость коэффициентов рефракции от эквивалентной высоты постепенно ослабляется.

При дальнейшем поднятии луч попадает в более однородные по вертикали слои, кривизна его уменьшается, радиус растет, в связи с этим коэффициент рефракции должен уменьшаться. Таковы априорные предположения, требующие подтверждения и уточнения.

Цель статьи — на основании теоретических предпосылок и экспериментальных данных установить закономерность изменения коэффициентов рефракции при изменении эквивалентных высот от 10...20 до нескольких сотен метров; взаимодействие в условиях горного района двух факторов: эквивалентной и абсолютной высот.

Рассмотрим вначале теоретические предпосылки. Как известно, пренебрегая действием влажности, показатель преломления воздуха  $n$  для оптического излучения белого цвета можно представить формулой

$$n - 1 = 78,85 \frac{B}{T} \cdot 10^{-6}, \quad (1)$$