

# НОВІ СУЧАСНІ МОЖЛИВОСТІ ГЕОДИНАМІКИ

А. Острівський, О. Мороз,

(Державний університет "Львівська політехніка")

П.Черняга

(Українська державна академія водного господарства)

З розвитком засобів та методів вивчення фігури Землі та її гравітаційного поля, з підвищеннем точності та оперативності досліджень, геодинаміка, як наука, що займається саме проблемами вивчення змін просторових положень точок планети Земля і варіацій елементів її гравітаційного поля, а також інтерпретацією причин цих змін, перетворюється з науки майбутнього в науку сучасності. Достатнім доказом сказаного може бути те, що в наш час вивчення змін положень точок земної поверхні займає значне місце в основних роботах, що проводяться геодезистами.

Це стало можливим завдяки науково-технічному прориву в підвищенні на порядок точності

лінійних вимірювань, реалізованому світловіддалемірами та приймачами GPS.

При цьому відносні помилки лінійних вимірювань  $1 \cdot 10^{-6}$ , які ще недавно вважались мінімально можливими, стали рівними більше  $1 \cdot 10^{-7}$ . З'явилася реальна можливість вивчати не тільки локальні вертикальні, але і горизонтальні складові рухів точок земної кори менші 1-2 мм. в рік.

Дійсно, поклавши граничну помилку визначення горизонтальних рухів  $m_{\Delta S} = 0.5 \text{ мм}$ , знайдемо максимальну довжину лінії (максимальне допустиме рознесення точок) S при відносній помилці  $1 \cdot 10^{-7}$ , тобто

$$\frac{m_{\Delta S}}{S} = \frac{1}{10000000}; \quad S=5\text{км.} \quad (1)$$

Зауважимо, що абсолютні помилки  $m_{\Delta S}$  менше 1 мм забезпечують сучасні віддалеміри. Однак, оскільки довжини ліній обмежені, то світловіддалеміри дозволяють роз'язувати тільки локальні задачі геодинаміки. При регіональних та глобальних задачах геодинаміки слід звертатись до глобальних пошукових систем (до GPS методів). Точність визначення просторового вектора приймачами GPS описується рівнянням регресії

$$m_{\bar{S}} = 5\text{мм} + 0.2\text{мм} \cdot \bar{S} \quad (2)$$

при базі  $\bar{S} = 10$  км. Нехай точки рознесені на відаль 500 км. Тоді  $m_{\bar{S}} = 15$  мм.Хоча відносна помилка  $0.3 \cdot 10^{-7}$ , однак точність недостатня для вивчення рухів біля 1 мм. в рік. Але вже при глобальних, або регіональних рухах порядка кількох міліметрів в рік та при рознесені повторних спостережень на часові проміжки 3-5 років роз'язання задач геодинаміки методами GPS стає реальним.

Найбільш точним методом визначення змін висот точок земної поверхні продовжує залишатися геометричне нівелювання. Так геометричне нівелювання I класу дозволяє вивчати зміну перевищень  $\Delta h$  між двома точками, рознесеними на 1 км, з граничною помилкою  $m_{\Delta h} \leq 0.8$  мм.

Однак, з'явилася реальна можливість підвищити точність геометричного нівелювання I класу. Так, розрахунки показують, що перехід до нівелювання I класу, але коротким променем ( $S \leq 25$  м) підвищує точність результатів в 1.8 раза. Перехід же від рівневих нівелірів до нівелірів з компенсаторами та електронних нівелірів дозволяє підвищити точність нівелювання I класу в 2,3 рази.

Якщо ж проводити нівелювання прецизійними нівелірами з компенсаторами, але короткими променями ( $S \leq 25$  м), то точність можна збільшити в 2.7 раза, тобто майже втроє. Тоді можна буде вивчати зміну перевищень  $\Delta h$  між точками рознесеними на 1 км з граничною похибкою 0.25-0.30 мм.

Подальше підвищення точності геодезичних вимірювань, якого перш за все вимагає геодинаміка, можливе:

- 1) стабілізацією систематичних помилок;
- 2) досягненнями сучасної рефрактометрії:

3) застосуванням диференційних світловіддалемірів, що дозволяють вимірювати не довжини ліній, а точні зміни цих довжин.

Розглянемо ці можливості більш детально.

1. Головним завданням геодезичних спостережень на геодинамічних полігонах не є, як звичайно, визначення координат X,Y,H точок, а визначення змін координат цих точок  $\Delta X$ ,  $\Delta Y$ ,  $\Delta H$  в просторі та часі на основі повторних вимірювань. Тому найбільш загрозливі систематичні помилки вимірювань достатньо стабілізувати, тобто добитися їх незмінності в циклах повторних вимірювань, тоді ці помилки виключаються з приростів  $\Delta X$ ,  $\Delta Y$ ,  $\Delta H$ . Незмінність систематичних помилок в циклах можна досягти проведенням вимірювань в одні і ті ж пори року, в одні і ті ж години доби. Цьому сприяє той факт, що сучасні світловіддалеміри вже на протязі біля 10 сек виконують багаторазове вимірювання (до 1000 раз) і середній результат автоматично видають на електронне табло.

2. Одним з важливих досягнень сучасної рефрактометрії є розроблені методи точного визначення впливу турбулентної атмосфери на результати геометричного нівелювання.

Як відомо, на результати геометричного нівелювання на станції впливає тільки аномальна диференційна рефракція  $\Delta r_{an\ sep}$

$$\Delta r_{an\ sep} = 0.03942 \frac{P}{T^2} L^2 (\gamma_{e\ sep\ i} - \gamma_{e\ sep\ n}). \quad (3)$$

$$\text{При цьому: } \gamma_{e\ sep} = \frac{2}{L^2} \int_0^L \gamma_{an} l dl. \quad (4)$$

В цих формулах Р-тиск в Гпа, Т-абсолютна температура повітря, L-довжина плеча нівелювання,  $\gamma_{e\ sep}$  - еквівалентний середній вертикальний градієнт температури;  $\gamma_{an}$  - аномальний градієнт температури на безконечно малому відрізку dl, l-відрізок лінії від візорної цілі до біжучої точки інтегрування.

Індекси "з" "і" "п" при  $\gamma_{e\ sep}$  в формулі (3) відповідно означають еквівалентні градієнти на шляху променю до задньої ("з") та передньої ("п") рейок. Труднощі визначення поправки  $\Delta r_{an\ sep}$  в необхідності визначення  $\gamma_{e\ sep}$ .

Як видно з (4) таке визначення потребує знання точкових градієнтів  $\gamma_{an}$  в багатьох точках на шляху променю світла, вимірювання яких

практично важко реалізувати. Знайдено рішення цієї проблеми в термічно-турбулентній атмосфері.

На основі закону пливучості частинок повітря одиничного об'єму в термічно турбулентній атмосфері теоретично доказано [1], що середня аномальна рефракція -  $r_{an.sep.}$  є максимальна лінійна амплітуда - A коливань зображені штрихів рейки, тобто доказано, що

$$r_{an.sep.} = 0.03942 \frac{P}{T^2} L^2 \gamma_{e.sep.} = A. \quad (5)$$

Враховуючи (5), формулу (3) можна записати скорочено

$$r_{an.sep.} = A_3 - A_{\Pi} \quad (6)$$

При цьому амплітуда  $A_3$ ,  $A_{\Pi}$  можуть бути вимірювані в умовних одиницях або в міліметрах кутовим бісектором нівеліра. Формули (5), а значить і (6) точні в такій мірі, в якій виконується закон пливучості в термічно-турбулентній атмосфері. Реально, в залежності від часу осереднення в секундах -  $t_c$  закон пливучості виконується з такими відносними помилками -  $\tau$  [4] :

$t_c$	$\tau$	$t_c$	$\tau$
$10^{-1}$	$10^{-2}$	10	$10^{-4}$
1	$10^{-3}$	$10^2$	$10^{-5}$

Як бачимо, уже при осередненнях в 1 секунду закон виконується з відносною помилкою 1/1000. Саме з точністю порядка 1/100-1/1000 можна визначити еквівалентні вертикальні градієнти температури за коливаннями зображені, а значить і поправки за рефракцію. Зауважимо, що точкові градієнти, визначені, наприклад, психрометрами Асмана, мають відносні помилки порядка 1/10, тобто визначаються значно грубіше.

Формули (5) та (6) узгоджуються з аналогічними формулами Павліва П.В. [2] та Стацишина І.І [3], отримані і перевірені ними експериментально.

Точність формул (3) та (6) вивчалась нами в двох аспектах:

I- досліджувалась точність визначення поправок за рефракцію флюктуаційним методом (за коливаннями зображені штрихів рейки) в результаті нівелювання на станції.

Істинні помилки поправок за рефракцію визначалися на основі формул:

$$\delta_i = \Delta r_{an.sep.} - \Delta r_{o_i} \quad (7)$$

В (7)  $\Delta r_{an.sep.}$  - поправка, визначена за формулою

(6);  $\Delta r_{o_i}$  - еталонні поправки за рефракцію, отримані із порівнянь перевищень, вимірюваних коротким і довгим променем (16.67м і 50м);

II-досліджувались точність визначення поправки за аномальну рефракцію в відлік по рейці флюктуаційним методом -  $r_{an.sep.}$  (за коливаннями зображені штрихів рейки) і одночасно вивчалась точність виконання пропорційності рефракційних поправок квадратам довжин променя -  $L_i^2$ .

При цьому :

1) визначались поправки в відліки по рейці  $r_{an.sep.}$  за формулою (5) ;

2) визначались еталонні поправки в ці відліки по рейці -  $r_{o_i}$  таким методом:

якщо бісектувати ( наводити бісектор ) на середині положення штриха рейки що коливається, то правильний відлік по рейці - a буде спотворено середньою від'ємною рефракцією -  $r_{sep.}$ . тобто отримаємо відлік ( a -  $r_{sep.}$  ); якщо береться відлік по рейці при нормальніх градієнтах температури (при спокійних зображеннях візорних цілей), то правильний відлік буде спотворено додатньою нормальню рефракцією -  $r_h$ , тобто отримаємо відлік ( a +  $r_h$  ). Різниця цих відліків дає еталонну аномальну рефракцію -

$$r_{o_i} = -r_{sep.} - r_h \quad (8)$$

$$3) \text{Різниця } \delta_i = r_{an.sep.} - r_{o_i} \quad (9)$$

можна розглядати, як істинні помилки флюктуаційного методу визначення рефракції.

4) Маючи аномальні рефракції для довжин  $L=50$ м, знайдені за формулою (5), обчислимо аномальні рефракції для інших довжин променя  $L_i$

за такою формулою

$$r_{an.L_i} = r_{an.L_0} \cdot \frac{L_i^2}{50^2} \quad (10)$$

5) Поправки  $r_{an.L_i}$  порівняємо з еталонними поправками  $r_{o_i}$ .

$$\text{Різниця } v_i = r_{an.L_i} - r_{o_i}. \quad (11)$$

можна розглядати, як помилки неповного виконання пропорційності поправок квадратам довжин проміння  $L_i^2$ .

Основою досліджень стали старанно виконані і великі за об'ємом натуральні спостереження Стационарної [3].

Результати досліджень зведені в таблиці 1 та 2.

**Таблиця 1.**  
**Поправки за рефракцію  $\Delta r_{\text{ан.сер.}}$ . Їх порівняння**  
**з еталонними поправками -  $\Delta r_{O_1}$ .**

Години спостережень	$\Delta r_{O_1}$ (мм)	$\Delta r_{\text{ан.сер.}}$ (мм)	$\delta_i$ (мм)
1	2	3	4
7	0.01	0.04	+0.03
8	0.17	0.16	-0.01
9	0.20	0.22	+0.02
10	0.26	0.28	+0.02
11	0.31	0.34	+0.03
12	0.41	0.42	+0.01
13	0.48	0.43	-0.05
14	0.54	0.50	-0.04
15	0.44	0.49	+0.05
16	0.31	0.30	-0.01
17	0.22	0.23	+0.01
18	0.16	0.14	-0.02
19	0.08	0.05	-0.03
Середні	0.276	0.277	$\sum = +0.01$

$$m_{\Delta r} = \sqrt{\frac{[\delta_i \delta_i]}{n}} = 0.0289 \text{ мм.}$$

Середня квадратична помилка  $m_{\Delta r}$  менше 0.03 мм.

**Таблиця 2.**

**Дослідження точності флюктуаційного методу визначення поправок за рефракцію в відлік по рейці та пропорційності рефракцій квадратом довжин ліній (плеч) -  $L_i^2$ .**

Підстел поверх	Довжини плеч $L$ (м)	$r_{O_1}$ (мм)	$r_{\text{ан.сер.}}$	$r_{L_i}$	$\delta_i'$	$v_i$
1	2	3	4	5	6	7
Асфальт	25	-0.336	-0.34	-0.22	-0.004	+0.116
	33	-0.431	-0.44	-0.38	-0.009	+0.051
	40	-0.577	-0.58	-0.56	-0.003	+0.017
	50	-0.837	-0.88	(-0.88)	-0.043	-0.043
Грунтовая	25	-0.276	-0.28	-0.19	-0.004	+0.086
	33	-0.361	-0.37	-0.33	-0.009	+0.031
	40	-0.477	-0.49	-0.49	-0.013	-0.013

	1	2	3	4	5	6	7
Дут	50	-0.707	-0.76	(-0.76)	-0.053	-0.053	
	25	-0.226	-0.24	+0.14	-0.014	+0.086	
	33	-0.311	-0.32	-0.25	-0.009	+0.061	
	40	-0.417	-0.43	-0.37	-0.013	+0.047	
	50	-0.567	-0.58	(-0.58)	-0.013	-0.013	
Середнє	25	-0.279	-0.286	-0.185	-0.007	+0.094	
	33	-0.368	-0.380	-0.322	-0.012	+0.046	
	40	-0.490	-0.504	-0.474	-0.014	+0.016	
	50	-0.704	-0.740	(-0.740)	-0.036	-0.036	

$$\delta'_{\text{сер.}} = \frac{[\delta_i]}{n} = \frac{-0.256}{16} = -0.016 \text{ мм};$$

$$v_{\text{сер.}} = \frac{[v_i]}{n} = \frac{+0.493}{16} = +0.031 \text{ мм};$$

$$m_r = \sqrt{\frac{[\delta_i \delta_i]}{n}}; m = \sqrt{\frac{[v_i v_i]}{n}};$$

$$m_r = 0.021 \text{ мм}; m = 0.059 \text{ мм}.$$

Як видно з таблиці 2, помилки  $\delta'_i$  - незначні, правда систематичного характеру. Середня квадратична помилка  $m_r$  визначення поправки за рефракцію в відліку по рейці складає 0.021 мм.

Цей результат добре узгоджується з  $m_{\Delta r}$  - отриманою з таблиці 1 ( $m_{\Delta r} = 0.0289 \text{ мм}$ ). Дійсно, так, як  $m_{\Delta r} = m_r \cdot \sqrt{2}$ , то на основі таблиці 2 маємо  $m_{\Delta r} = 0.0296 \text{ мм}$ .

Зауважимо, що систематичний характер помилок  $\delta'_i$  пояснюється помилками визначення коефіцієнта переходу від умовних одиниць амплітуди коливань до міліметрів. Ймовірне значення коефіцієнта переходу  $Q = 0.909 \pm 0.029$ . Випадкова середня квадратична помилка визначення цього коефіцієнта 0.029 при вживанні його для обчислень амплітуди коливань зображені штрихів в міліметрах стає систематичною.

Підтверджена достатньо висока точність пропорційності поправок за рефракцію квадратам довжин променя  $L_i^2$ . З формули (5) видно, що  $r_{\text{ан.сер.}} = f(P, T, \gamma_{\text{ан.сер.}}, L^2)$ , тобто  $r_{\text{ан.сер.}}$  є функцією цілого ряду змінних в просторі та часі. Тому не можна було сподіватися, що пропорційність поправок  $r_{\text{ан.сер.}}$  параметру  $L^2$  буде мати помилки менші 0.059 мм.

Таким чином, маємо простий і точний метод визначення поправок за рефракцію в результати геометричного нівелювання з точністю 0,03 мм.

Зауважимо, що перехід на електронні, автоматизовані методи вимірювання амплітуди коливань зображень дасть можливості підняти точність цього методу, як мінімум, на порядок.

На завершення, більш детально розглянемо можливості підняття точності визначення горизонтальних рухів земної поверхні, споруд та технологічного обладнання з допомогою диференційних світловіддалемірів. Звернемо увагу, наприклад, на диференційний високоточний світловіддалемір ДВСД-1200В(СРСР), призначений для безпосереднього вимірювання змін віддалей  $\Delta S$ . Віддалемір працює на єдиній, дуже високій частоті модуляції 1200 Мгц. Тому неоднозначність може бути розв'язана і вимірювання повна довжина лінії (хоча це не обов'язково), якщо попередньо довжина відома з точністю  $\lambda/4=6\text{ см}$ . Ця обставина не затримує застосування диференційного світловіддалеміра на геодинамічних полігонах. Головне, що коли  $S$  необхідно знати з відносною помилкою, як мінімум,  $1 \cdot 10^{-6}$  то  $\Delta S$  достатньо знати з помилкою  $1 \cdot 10^{-1}$ . Діапазон роботи світловіддалеміра  $0.5 \div 250\text{ м}$ . Точність вимірювання

різниці фаз  $\varphi = 0.4^\circ$  забезпечує вимірювання довжин з точністю

$$m_s = 0.15\text{ мм} + 0.2\text{ мм}/100\text{ мм}.$$

Таким чином, сучасний науково-технічний прогрес відкриває перед геодинамікою нові можливості рішення локальних, регіональних і глобальних задач.

### Література

1. A.Ostrovskiy Regularities of fluctuations and determination of vertical gradients of temperature and anomalous refraction of the light beam in thermally turbulent atmosphere. Reports on Geodesy Warsaw university of technology №(2) 25, 1997, p. 21-33.
2. Павлів П.В. Проблемы высокоточного нивелирования и методы их решения. Автореферат диссертации на соискание ученой степени к.т.н. Львов, 1987, 49 стр.
3. Стацишин И.И. Разработка и исследование методов учета нивелирной рефракции в турбулентной атмосфере. Автореферат диссертации на соискание ученой степени к.т.н. Львов, 1983, 24 стр.
4. Юношев Л.С. Астрономо-геодезические наблюдения сквозь трехмерно-неоднородную атмосферу. Ж-л "Геодезия и картография" М. № 8, 1991, с.5-9.

A. Ostrovskyj, O. Moroz, P. Chernjaga  
NEW MODERN POSSIBILITIES OF GEODYNAMICS

#### Summary

In work is shown, that the modern linear lightwave measurements can be fulfilled with a relative error of 0.25-0.3 mm. per 1 km. These readings open new possibilities of geodynamics: to study not only vertical, but also horizontal driving terrestrial layer, buildings, process equipment for rather short time intervals.

А. Острівський, О. Мороз, П.Черняга  
НОВІ СОВРЕМЕННІ ВОЗМОЖНОСТІ ГЕОДИНАМИКИ

#### Резюме

В работе показано, что современные линейные измерения светодальномерами можно выполнять с относительной погрешностью  $1 \cdot 10^{-7}$ , а высокоточное геометрическое нивелирование с предельной погрешностью 0,25-0,3 мм.на 1 км.хода. Эти достижения открывают новые возможности геодинамики:изучать только вертикальные, но и горизонтальные движения земной коры, сооружений, технологического оборудования за сравнительно короткие промежутки времени.