

$$\frac{1}{P_{f_x}} = \frac{S_1^2 \operatorname{ctg}^2 3}{\rho'^2} \left\{ 5 - \frac{2(\delta_1 - 9\delta_2)^2}{k} \right\},$$

$$\frac{1}{P_{f_y}} = \frac{S_1^2}{\rho'^2} \left\{ 1 - \frac{2(\delta_1 + \delta_2)^2}{k} \right\}, \quad (10)$$

где  $k = 376^2 + 376^2 + 108\delta_2$ .

Зная обратные веса, можно найти средние квадратические по-  
грешности уравненных величин из выражений

$$m_{\text{tg} S} = m_a \sqrt{\frac{1}{P_{f_S}}} ; \quad m_s = \frac{m_{\text{tg} S}}{\mu \cdot 10^6}; \quad (11)$$

$$m_x = m_a \sqrt{\frac{1}{P_{f_x}}}, \quad m_y = m_a \sqrt{\frac{1}{P_{f_y}}}, \quad M = \sqrt{m_x^2 + m_y^2}. \quad (12)$$

В формулах (11) и (12)  $\mu = 0,43429$  — модуль десятичных ло-  
гарифмов,  $m_a$  — ошибка единицы веса, получаемая из уравнения.  
В табл. 1 и 2 приведены результаты оценки точности наиболее

Показатели точности стороны  $S_4$  и пункта  $D$   
в засечках прямоугольной формы

Таблица 1

Параметр	Номер фигуры			
	1	2a	26	2b
Наибольшая сторона $S_5$ , км	4,2	6,0	8,7	3,5
Исходная сторона $S_1$ , км	3,0	3,0	3,0	3,0
$S_2$ , км	3,0	5,2	8,2	1,7
Угол $3 \dots 0$	45	30	20	60
Угол $1 \dots 0$	45	60	70	30
$m : S$	1 : 29 000	1 : 17 000	1 : 10 000	1 : 50 000
$m_x$ , см	11,77	25,84	58,70	7,47
$m_y$ , см	6,92	11,42	17,66	4,14
$M$ , см	13,65	28,25	61,30	8,54

Примечание: 1 — квадрат; 2a, 2b — прямоугольники, вытянутые перпендикулярно базису; 2b — прямоугольник, вытянутый вдоль базиса.

Таблица 2

Показатели точности стороны и пункта  
в засечках ромбической формы

Параметр	Ромб	
	Ромб	Ромб
Наибольшая сторона $S_5$ , км	5,2	5,6
Исходная сторона $S_1$ , км	3,0	3,0
Угол $3 \dots 0$	30	20
Угол $1 \dots 0$	60	70
$m : S$	1 : 24 000	1 : 18 000
$m_x$ , см	13,10	16,97
$m_y$ , см	6,93	7,03
$M$ , см	14,84	18,37

слабой стороны  $S_4$  и координат пункта  $D$ . В них даны параметры исследуемых сетей. Предвычисление выполняли по формулам (8) — (12) при условии  $S_1 = 3,0$  км и  $m_a = 5''$ . Анализируя результаты, приведенные в табл. 1,2, можно утверждать, что при точности ориентирования  $m_a = 5''$  в прямоугольных или ромбических сетях двойных обратных гирокомпьютеров засечек привязка пунктов выполняется с точностью, удовлетворяющей требованиям триангуляции I разряда, если определяемый пункт удален от исходного не более чем на 5 км, а угол засечки — не менее  $30^\circ$ .

1. Коробков С. А. О способах решения задачи Ганзена // Геодезия и картография. 1974. № 4. С. 37. 2. Косаченко А. А. О применении задачи Ганзена // Тр. Омского с.-х. ин-та 1958. Вып. 2. С. 239—246. 3. Погодин В. В. К вопросу о привязке аэроснимков и геодезической опорной сети // Тр. НИИГАИК. 1947. Т. 1. С. 62—72.

Статья поступила в редакцию 16.01.86

УДК 528.3  
А. Л. ОСТРОВСКИЙ, Н. И. КРАВЦОВ, С. С. ПЕРИН

## ОПРЕДЕЛЕНИЕ ЧАСТНЫХ УГЛОВ РЕФРАКЦИИ ПО ДРОЖАНИЯМ ЦЕНТРОВ ЛАЗЕРНОГО ПЯТНА И УГЛОВЫМ КОЛЕБАНИЯМ ЦЕЛЕЙ

Один из наиболее точных методов учета вертикальной рефракции при тригонометрическом нивелировании — способ одновременных взаимообратных наблюдений. Как известно, в результате таких измерений можно вычислить угол полной рефракции  $r_p$  по формуле [3]

$$r_p = 180^\circ - z_1 z_2 + \rho'' \frac{S}{R} - \frac{\rho''}{S} [(l_1 + l_2) - (i_1 + i_2)] + u_2 - u_1, \quad (1)$$

где  $Z_1$  и  $Z_2$  — измеренные зенитные расстояния на соответствующих пунктах;  $S$  — расстояние между пунктами наблюдений;  $R$  — радиус кривизны Земли;  $l_1$  и  $l_2$  — высоты визирных целей;  $i_1$  и  $i_2$  — высоты инструментов;  $u_1$  и  $u_2$  — уклонения отвесных линий на пунктах;  $\rho'' = 206265$ .

Угол полной рефракции  $r_p$  состоит из частных и является их суммой

$$r_p = r_1 + r_2. \quad (2)$$

Частный угол вертикальной рефракции проще всего определить, приняв гипотезу о равенстве взаимообратных углов:

$$r_1 = r_2 = r_p/2. \quad (3)$$

Как показали многолетние исследования, такая гипотеза справедлива только в крайне редких случаях. Для такого равенства

по меньшей мере необходимо одновременное выполнение следующих трех условий. Исследуемая трасса должна иметь: 1) симметрический профиль; 2) однородную подстилающую поверхность 3) одинаковый солнечный нагрев наклонных участков подстилающей поверхности профиля трассы (последнее условие полнее выполняется утром и вечером для линий, ориентированных по меридиану, а ближе к полуночи — для линий, ориентированных по параллели).

В большинстве же случаев  $r_1 \neq r_2$ . Поэтому возникает проблема разделения полной рефракции  $r_n$  на частные  $r_1$  и  $r_2$ . Решение этой задачи, удовлетворяющей многие запросы практики, предложено в [4]. Автор предлагает разделить полный угол рефракции в соответствии с эквивалентными высотами, вычисленными по одной и той же линии, для разных пунктов наблюдений:

$$r_1 = \frac{r_n \cdot q + r_n (1 - q)}{1 + q}, \quad (4)$$

$$\begin{aligned} r_2 &= r_n - r_1, \\ q &= h_{s1}/h_{s2}, \end{aligned}$$

где  $h_s$  — эквивалентная высота;

$$r_n = 198,13 \cdot \frac{P}{T^2} \cdot S_{(km)} - \quad (5)$$

угол нормальной рефракции.

Вышеуказанный способ дает удовлетворительные результаты, так как исключает главную причину, вызывающую неравенство углов рефракций  $r_1$  и  $r_2$ , а именно, асимметричность профилей трасс.

Однако влияние неоднородностей подстилающей поверхности, а также неодинакового солнечного нагрева наклонных участков земной поверхности указанным методом не учитывается.

В этой связи более обнадеживающим, учитывающим все три названных фактора, представляется турбулентный метод [5]. Метод основан на зависимости аномальной составляющей вертикальной рефракции от турбулентности атмосферы. Кратко изложим теорию метода. Напомним, что флюктуации показателя преломления обладают такими же статистическими свойствами, как и флюктуации температуры [6]:

$$C_n^2 = \left( \frac{79 \cdot P}{T^2} \cdot 10^{-6} \right) C_r^2, \quad (6)$$

где  $C_n$  — структурная характеристика показателя преломления, представляющая собой коэффициент, который характеризует интенсивность пульсаций показателя преломления;  $P$  — давление воздуха;  $T$  — абсолютная температура;  $C_r$  — структурная характеристика флюктуаций температуры воздуха.

Структурную функцию температуры  $C_r$  можно определить, если известны профиль температуры и скорость ветра в пограничном слое воздуха, используя формулу

$$C_r^2 = \alpha_{Ri}^2 \cdot \kappa^{4/3} \left[ \frac{\partial T}{\partial h} \right] h^{4/3}. \quad (7)$$

Здесь  $\kappa$  — постоянная Кармана ( $\kappa = 0,38$ );  $\alpha_{Ri}$  — функция числа Ричардсона  $Ri$ , характеризующего устойчивость атмосферы;  $h$  — высота луча над подстилающей поверхностью,  $\frac{\partial T}{\partial h}$  — вертикальный градиент температуры.

В свою очередь, флюктуации углов прихода  $\sigma_a$  (дрожания видирных цепей) функционально зависят от структурной характеристики показателя преломления  $C_n$ . Такая зависимость в [6] описывается уравнениями

$$\sigma_a^2 = \begin{cases} 2 \cdot 84 \cdot C_n^2 \cdot S \cdot (2R)^{1/3}, & 2R \gg \sqrt{\lambda S} \\ 1,42 \cdot C_n^2 \cdot S \cdot (2R)^{-1/3}, & l_0 \ll 2R \ll \sqrt{\lambda S}, \end{cases} \quad (8)$$

где  $R$  — радиус излучающей апертуры;  $l_0$  — минимальный размер вихрей (внутренний масштаб турбулентности).

На основании (6) — (8) видим, что флюктуации углов прихода  $\sigma_a$  зависят от вертикальных градиентов температуры. Последние обуславливают вертикальную рефракцию.

Угол вертикальной рефракции можно представить следующей зависимостью:

$$r = 8,13 \cdot S \cdot \frac{P}{T^2} \left( 0,0342 - \frac{\partial T}{\partial h} \right), \quad (9)$$

или

$$r = r_n + 8,13 \cdot S \frac{P}{T^2} \cdot \frac{c}{h_s}, \quad (10)$$

где  $c$  — аномальный градиент температуры на высоте 1 м над подстилающей поверхностью.

Запишем систему уравнений рефракций для двух пунктов взаимных наблюдений, предварительно сделав некоторые преобразования, приняв, что аномальные градиенты температуры на высоте  $h_s$  равны флюктуации углов прихода  $\sigma_a$ , умноженных на некоторый функциональный коэффициент  $\Phi(C_n)$ , т. е.

$$\frac{c}{h_s} = \sigma_a^2 \cdot \Phi(C_n). \quad (11)$$

Для одной и той же трассы коэффициент  $\Phi(C_n)$  численно одинаков как в прямом, так и во взаимообратном направлениях.

Тогда

$$r_1 = r_n + 8,13 \frac{P}{T^2} \cdot \sigma_{a1}^2 \cdot \Phi_{C_n},$$
$$r_2 = r_n + 8,13 \frac{P}{T^2} \cdot \sigma_{a2}^2 \cdot \Phi_{C_n}. \quad (12)$$

Решая эту систему совместно с (2), получаем

$$r_1 = \frac{r_n \cdot \sigma_{a1}^2 + r_n (\sigma_{a2}^2 - \sigma_{a1}^2)}{\sigma_{a1}^2 + \sigma_{a2}^2}, \quad (13)$$

$$r_2 = r_n - r_1.$$

Аналогичное уравнение получено в [2] для коэффициента рефракции. Решение этой же системы можно найти в более удобном для обработки виде:

$$r_1 = \frac{r_n \sigma_{a1}^2 + r_n (\sigma_{a2}^2 - \sigma_{a1}^2)}{\sigma_{a1}^2 + \sigma_{a2}^2} \quad (14)$$

$$r_2 = r_n - r_1.$$

Уравнение (14) имеет определенный физический смысл. При наблюдениях в периоды, близкие к периодам спокойных изображений, т. е. когда углы рефракции принимают нормальное значение, выражение  $r_n/2 - r_n$  обращается в нуль. Следовательно, в (14) частные углы вертикальной рефракции равны нормальному углу рефракции:  $r_1 = r_2 = r_n/2 = r_n$ , что подтверждает правильность формулы (14). Член формулы  $(\sigma_{a1}^2 - \sigma_{a2}^2)/(r_n^2 + \sigma_{a2}^2)$  можно назвать коэффициентом рефракционной пропорциональности, так как при взаимо обратных измерениях он разделяет на соответствующие части значение разности между средним и нормальным углами рефракций. Кроме того, этот коэффициент задает алгебраический знак поправки к половине полного угла рефракции. Если измерения производятся на трассе, имеющей одинаковую подстилающую поверхность, одинаковый нагрев наклонных участков трассы и одинаковые взаимо обратные эквивалентные высоты, то при этом наблюдаются одинаковые флуктуации, а следовательно, частные углы вертикальной рефракции в таких случаях равны половине полного угла  $r_n$ .

Турбулентный метод имеет еще то преимущество перед рассмотренным ранее, что не требует вычисления эквивалентных высот. К его недостаткам следует отнести отсутствие в настоящем время приборов для автоматического измерения колебаний углов прихода  $\sigma_a$ . Турбулентный метод в какой-то степени уже завоевал признание, но только при неустойчивой стратификации приземного слоя атмосферы, имеющей место в дневное время, когда сильно развита термическая турбулентность. При устойчивой стратификации (инверсии температуры), наблюдавшейся обычно ночь, термическая турбулентность затухает, а динамическая имеет совершенно иной характер. Спектр флуктуаций углов прихода светового пучка при устойчивой стратификации температуры смешается в

область низких частот  $f_{\max}$ , составляет десятие доли герц и менее, тогда как при неустойчивой стратификации  $f_{\max} = 20 \dots 30$  Гц и более. Возможности применения турбулентного метода ночью (при устойчивой стратификации) не выяснены и требуют детальных исследований.

На основании экспериментальных исследований рассмотрим применение такого метода ночью, установим его точность для лазерного и обыкновенного луча. Важно также выявить погрешности, связанные с временными усреднениями флуктуаций  $\sigma_a$ .

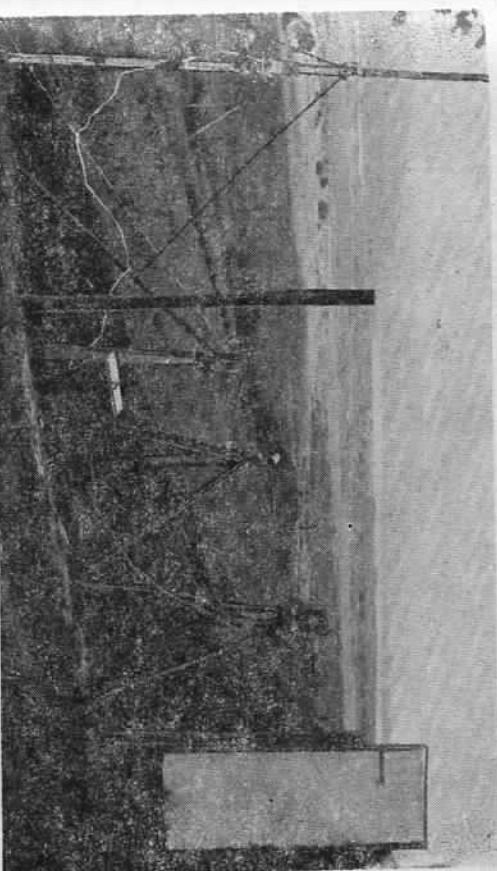


Рис. 1. Расположение приборов на ПН-2 («Яр»).

Экспериментальные исследования проведены в 1983 г. на учебном геодезическом полигоне ЛПИ. На двух одинаково оборудованных пунктах, размещенных на расстояние 3011,43 м, установлены лазерные приборы ПЛ-1, теодолиты ОТ-02 на штативах, экраны для приема лазерного пятна, визирные марки (лампочки накаливания), метеомачты с приборами для измерения температуры воздуха на высотах 0,5; 1,5 и 3,0 м, давления, влажности и скорости ветра на высоте теодолитов. Лазерные излучатели, центры лазерных пятен, как и центры визирных марок, устанавливались на тех же высотах над пунктами, что и теодолиты ОТ-02. На рис. 1 показан один из пунктов наблюдения. Превышение между пунктами было заранее определено из геометрического нивелирования II класса, а высоты приборов над пунктами тщательно измерены, что дало возможность вычислить фактические зенитные расстояния лазерных лучей и теоретические зенитные расстояния на визирные марки.

Собственно экспериментальные наблюдения заключались в одновременных взаимных измерениях теодолитами ОТ-02 зенитных расстояний на визирные марки; фиксации центра лазерного пучка на приемных экранах (лазеры для уменьшения нагрева узлов ПЛ-1 каждый раз включались только на 10 с); измерении метео-

Таблица 1

Дата	Измеренная рефракция				По изм. $Z$ (зенитным расстояниям)				По изм. лазерным $Z_L$ (зенитным расстояниям)				По флуктуациям центра пятна			
	$r_1$	$r_2$	$r_{\text{пп}}$	$n$	$\sigma_{z1}$	$\sigma_{z2}$	$r_{1B}$	$\Delta r$	$\sigma_{\text{л1}}$	$\sigma_{\text{л2}}$	$r_{1B}$	$\Delta r$	$\sigma_{\text{ц1}}$	$\sigma_{\text{ц2}}$	$r_{1B}$	$\Delta r$
13	8,9	11,2	20,1	15	2,26	2,28	10,0	-1,1	1,52	3,05	8,4	+0,5	1,77	1,74	10,1	-1,2
17	13,4	22,0	35,4	12	3,27	5,97	12,1	+1,3	3,09	5,77	11,9	1,5	2,10	3,45	12,9	+0,5
18	13,4	18,3	31,7	11	1,49	2,94	10,8	+2,6	2,69	5,60	10,5	2,9	2,48	2,76	14,9	-1,5
19	12,6	14,3	26,9	16	3,32	3,56	13,0	-0,4	2,36	4,79	9,7	2,9	1,64	1,72	13,2	-0,6
23	7,7	9,9	17,6	13	1,62	1,93	8,5	-0,8	0,83	1,79	7,8	0,1	1,01	1,78	8,6	-0,9
24	16,8	26,6	43,4	13	3,12	4,77	15,9	0,9	3,49	5,53	15,5	1,3	1,29	4,31	13,6	3,2
25	12,8	16,2	29,0	17	2,21	4,26	10,2	2,6	1,63	4,78	8,8	3,4	1,80	2,73	11,7	1,1
26	14,0	19,0	33,0	16	4,10	5,84	13,4	0,6	3,43	7,88	10,3	3,7	3,48	3,28	17,0	-3,0
27	11,0	17,8	28,8	16	2,35	3,52	11,7	0,7	2,28	3,83	11,1	-0,1	2,18	2,39	13,7	-2,7
28	11,1	20,8	31,9	13	2,61	5,06	10,9	0,2	2,82	4,82	11,7	-0,6	1,20	3,96	8,8	2,3
29	15,4	23,9	39,3	12	6,29	6,36	19,5	-4,1	4,53	8,89	12,4	3,0	2,37	2,94	17,0	-1,6
Cр.	12,5	18,2	30,7		3,00	4,24	12,7	0,23	2,61	5,16	10,6	1,69	1,94	2,77	12,6	-0,13
Cр. кв. ошибки								1,88				1,56				2,01

Таблица 2

## Апробация формулы (14) по флуктуациям лазерного пятна, полученным из двух серий наблюдений

Время $t$	24.08. 1983						Время $t$	28.08. 1983						Время $t$	28.08. 1983					
	Теоретическая рефракция			Флуктуации центров				Вычислена рефракция			Теоретическая рефракция				Флуктуации центров			Вычислена рефракция		
	$r_1$	$r_2$	$r_{\text{пп}}$	$\sigma_{\text{ц1}}$	$\sigma_{\text{ц2}}$	$r_{1B}$	$\Delta r$	$r_1$	$r_2$	$r_{\text{пп}}$	$\sigma_{\text{ц1}}$	$\sigma_{\text{ц2}}$	$r_{1B}$	$\Delta r$						
22	12,7	20,9	33,6	0,75	2,26	9,2	-3,5	24	9,4	11,2	20,6	0,48	2,84	7,5	-1,9					
23	16,0	27,8	43,8	2,39	10,06	8,9	-7,2	1	8,8	16,0	24,8	0,72	4,78	7,5	-1,3					
0	17,2	28,4	45,6	2,64	5,19	13,7	-3,5	2	15,9	26,7	42,6	1,92	4,73	11,3	-4,6					
1	20,4	29,9	50,3	4,80	5,77	21,9	+1,5	3	12,1	25,5	37,6	2,42	2,02	20,8	+8,8					
2	19,2	1,1	50,3	3,34	7,81	12,8	-6,4	4	11,4	21,6	33,0	2,31	6,96	9,1	-2,3					
3	14,4	22,5	36,9	1,79	2,63	14,4	0,0	5	9,5	20,0	29,5	1,61	6,27	8,2	-1,3					
4	15,5	23,0	38,5	3,22	4,27	16,0	0,5	6	9,9	20,1	30,0	1,65	6,86	8,1	-1,8					

Рис. 2. Зависимость величины флуктуаций центров лазерного пятна от угла рефракции на ПН-1 («База»).

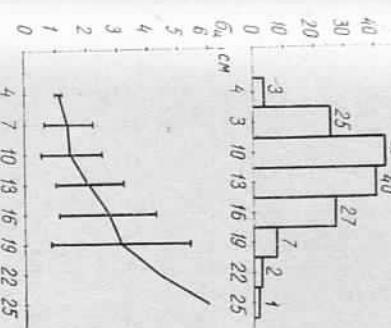
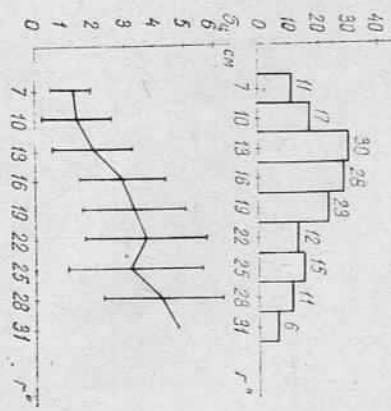


Рис. 3. Зависимость величины флуктуаций центров лазерного пятна от угла рефракции на ПН-2 («Яр»).



а затем усредняли на весь период ночных измерений ( $\approx 15$  серии). Как уже отмечалось, измерения были синхронные, взаимообратные. Определения  $\sigma_{\text{ц}}$  выполнены на двух пунктах и приведены в табл. 1.

При исследовании зависимости между колебаниями центров лазерного пятна и значением угла рефракции проведена интерполяционная оценка и построены графики для двух пунктов наблюдений (рис. 2 и 3). Из рис. 2 и 3 видно, что флуктуации центров лазерного пятна находятся почти в линейной зависимости с рефракцией.

Флуктуации углов прихода  $\sigma_z$  определены как средние квадратические отклонения измеренных зенитных расстояний от среднего  $\bar{Z}$  за данный ночной период наблюдений. Найдены также  $\sigma_{\text{ц}}$  по колебаниям вычисленных лазерных зенитных расстояний  $Z_{\text{л}}$ .

Детально эксперимент описан в [1].

На основании полученных зависимостей (14) выполнена обработка экспериментального материала. В табл. 1 приведены результаты вычисленных частных углов рефракций по измеренным различными способами флуктуациям  $\sigma_{\text{ц}}$ : по флуктуациям зенитных расстояний  $\sigma_z$ , по флуктуациям вычисленных лазерных зенитных расстояний  $\sigma_{\text{ц}}$  и по флуктуациям центров лазерного пятна  $\sigma_{\text{ц}}$ . Для

параметров. Наблюдения велись синхронно (между пунктами существовала радиосвязь), сериями через каждые 30 мин. Серия наблюдений состояла из двух приемов измерения зенитных расстояний на визирные марки, четырех определений центра лазерного пятна (среднего положения верхнего и нижнего краев диска лазерного пятна), двух отсчитываний по метеоприборам.

Дрожание центров лазерного пятна определяли как среднеквадратическое отклонение центра лазерного пятна от среднего значения из одной серии наблюдений (четыре включения лазера),

сравнения вычисленных углов рефракций приведены средние измеренные (теоретические) углы вертикальной рефракции  $r_1$  и  $r_2$  за ночной период наблюдений, а также полный угол рефракции  $r_{\text{п}}$  и количество серий измерений  $n$  за каждую ночь. Ошибки вычислений  $\Delta r$  определяли на основании разностей  $r_1 - r_{\text{п}}$  ( $r_{\text{п}}$  — угол рефракции, вычисленный по формуле (14)). В конце табл. 1 приведены средние значения полученных значений за весь исследуемый период, а также их средние квадратические ошибки.

Из анализа табл. 1 нетрудно заметить, что на исследуемой трассе средние квадратические ошибки за весь период наблюдений

**Результаты интервальной проверки формулы (14)**

Таблица 3

Количество значений в интервале $n$	Теоретические значения рефракции		Флуктуации центров лазерного пучка		Вычисленная рефракция	Ошибки вычислений	$\Delta r$
	$\bar{r}_1$	$\bar{r}_2$	$\bar{\sigma}_{n1}$	$\bar{\sigma}_{n2}$			
28	7,25	11,16	1,385	1,491	9,05	+1,80 -0,29	
43	10,49	15,33	1,468	2,489	10,20	+1,06 +0,38	
40	13,24	19,75	2,034	2,595	14,30	+2,43	
27	16,18	22,16	2,670	3,340	16,56		
11	21,08	27,88	3,634	5,174	18,65		

составили  $2''$ , сами же ошибки в определении частных углов вертикальной рефракции не превышают  $4''$ , что говорит о высокой точности данного метода. Разумеется, указанная точность характеризует средние за ночь значения вычисленных углов рефракции. Представляет интерес точность определения углов рефракции из одной-двух серий наблюдений. Такие результаты приведены в табл. 2, причем здесь  $\sigma_{\text{п}}$  получены по флуктуациям центров лазерного пятна  $\sigma_{\text{п}}$  (по восьми положениям центра, т. е. из двух серий наблюдений). Как видим, точность определения угла рефракции из двух серий приблизительно составляет  $5''$ , что вполне удовлетворительно. Большие отклонения до  $8''$  объясняются трудностью фиксации флуктуаций визуальным методом и малоисленностью измерений центров лазерного пятна, что повлияло на точность определения рефракции.

Турбулентный метод, основанный на использовании флуктуационных оптических параметров луча, пригоден и для применения в условиях устойчивой стратификации приземной атмосферы. На всем интервале возможных изменений рефракции в ночные времена исследуемой трассы он дает хорошие, стабильные результаты. Это подтверждает табл. 3, в которой приведены результаты вычисленных частных углов рефракции по флуктуациям центров лазерного пятна  $\sigma_{\text{п}}$ , усредненных по интервалам, в зависимости от рефракции на первом пункте наблюдений  $r_1$ . Здесь же приведено количество измерений, попавших в этот интервал.

На основании проведенных исследований видно, что флуктуационные характеристики оптического луча являются важной величиной для прогнозирования и учета атмосферной рефракции.

Выбор способа измерений флуктуаций зависит от приборов, которыми пользуется наблюдатель. На данном этапе для двухстороннего синхронного тригонометрического нивелирования можно определить поправки за рефракцию по формуле (14), используя флуктуации зенитных расстояний  $\sigma_z$ . Применение полученных по такой методике флуктуаций для одностороннего или неодновременного двухстороннего тригонометрического нивелирования неоправдано ввиду несинхронности измерений флуктуационных параметров. С использованием лазерных теодолитов и современных приемников оптического излучения измерение флуктуационных характеристик надо производить синхронно с измерением зенитных расстояний, что облегчит работу наблюдателя и увеличит точность измерений. Назрела необходимость создания приборов с автоматической регистрацией флуктуаций углов прихода.

1. Алексеев А. В., Масляц Д. И., Перел С. С., Савчук С. Г. Исследование пространственно-временных флуктуаций лазерных лучей по материалам синхронных наблюдений на концах трассы // Геодезия, картография и аэрофотосъемка. 1985. Вып. 42. С. 3—10. 2. Джуман Б. М. Зависимость амплитуды колебаний изображений от высоты видимого луча // Геодезия, картография и аэрофотосъемка. 1983. Вып. 38. С. 16—21. 3. Изотов А. А., Пелинек Л. П. Исследование земной рефракции и методов геодезического нивелирования // Тр. ЦНИИГАИК. 1955. Вып. 102. С. 112. 4. Островская С. А. Учет вертикальной рефракции на основании взаимных наблюдений и эквивалентных высот луча // Изв. вузов. Сер. Геодезия и аэрофотосъемка. 1984. Вып. 3. С. 51—60. 5. Островский А. Я. Современные достижения и задачи в области определения и учета вертикальной рефракции // Геодезия и картография. 1985. № 10. С. 30—37. 6. Тагарский В. И. Распространение волн в турбулентной атмосфере. М. 1967.

Статья поступила в редакцию 21.01.86

УДК 528.024.1

П. В. ПАВЛИВ, Н. А. МЕЛЬНИЦУК

## ЛУННО-СОЛНЕЧНЫХ ПРИЛИВОВ НА РЕЗУЛЬТАТЫ ВЫСОКОТОЧНОГО НИВЕЛИРОВАНИЯ

Благодаря совершенствованию измерительных приборов и методов наблюдений, а также способов закладки реперов точность нивелирных измерений значительно возросла, и величины лунно-солнечных влияний лежат в пределах точности прецизионного нивелирования, о чем неоднократно указывалось в работах по исследованию в этой области [3, 5—7].

В 1979 г. Международная геодезическая ассоциация на заседаниях в Канберре приняла решение о полном исключении при-