

Для экспериментальных исследований предложенного метода выполнена фотосъемка внутренней поверхности купола при нахождении положения камеры *УМК* 10/1318 с нескольких пунктов, расположенных симметрично центру сооружения. При этом одиночные ребра купола изобразились на четырех снимках, что позволило дважды определить значения  $\Delta h$  и  $\delta$  для каждой точки *N*. Оценка точности произведена по разностям двойных измерений для 36 точек одного ребра, расположенных на четырех участках

Теоретические и эмпирические средние квадратические погрешности определения  $\Delta h$  и  $\delta$

Интервал	$m_{\Delta h}$ , мм	$m_{\delta}$ , мм	$m_{\delta^2}$ , мм	Количество точек	$S_{\Delta h}$ среднее, м
1	1,28	1,10	0,77	6	8,7
2	1,48	1,42	0,98	13	11,0
3	1,61	1,55	1,20	15	12,5
4	5,40	3,05	16,1	18,9	19,0

с различными характеристиками. В таблице сравниваются эмпирические значения средних квадратических погрешностей  $m_{\Delta h}$  и  $m_{\delta}$  с величинами, рассчитанными по формулам (15) и (18). Для участка № 4 угол  $C = 70^\circ$ .

Для повышения точности определения параметров купола необходимо вводить поправки в фокусное расстояние камеры за неизменение [5], в угловые элементы внешнего ориентирования по измерениям контрольных направлений [7], а также выполнять фотографирование на две и более фотопластинки [6].

Из анализа данных экспериментальных исследований следует: разработанный метод позволяет определять параметры криволинейных поверхностей при использовании характерных линий сооружений, расположенных в вертикальных плоскостях с заданной точностью; незначительный объем полевых работ при использовании данного метода, по сравнению с известными, обеспечивает непрерывность технологических процессов при строительстве и эксплуатации инженерных сооружений; использование ЭВМ для вычислений позволит оперативно получать информацию о состоянии сооружения.

1. Баран П. И., Нижникаев Н., Давлатов Ш. Съемка недоступных вертикальных кривых. — Инж. геодезия, 1975, вып. 17, с. 98—106. 2. Волченко С. П., Колесник И. Н. Методика геодезического обеспечения возведения Кобомбеч. — Инж. геодезия, 1978, вып. 21, с. 100—104. 3. Волченко С. П., Колесник И. Н. Геодезическая съемка элементов пространственных конструкций наклонного сечения. — Инж. геодезия, 1979, вып. 22, с. 75—78. 4. Крумелис В. А., Иванова Л. И., Дереж Д. Определение формы вантовых покрытий инженерных сооружений фотограмметрическим методом. — Геодезия, картография и фотография, 1979, № 2, с. 48—49. 5. Сердобоков В. М. Фотограмметрия в инженерном

строительном деле. — М.: Недра, 1970. — 136 с. 6. Сердобоков В. М. Фотограмметрия в промышленном и гражданском строительстве. — М.: Недра, 1977. — 245 с. 7. Смирнов Е. И. Зависимость между координатами точек снимка и корректурными углами, измеренными с концов базиса. — Геодезия, картография и аэрофотосъемка, 1983, вып. 38, с. 141—144.

Статья поступила в редакцию 30. 04. 85

УДК 528.711.1

Е. И. СМИРНОВ

## О ТОЧНОСТИ ИЗМЕРЕНИЙ КОРРЕКТУРНЫХ НАПРАВЛЕНИЙ ПРИ ФОТОГЕОДОЛИТНОЙ СЪЕМКЕ

Одним из важнейших факторов, обуславливающих использование какой-либо методики, является требуемая точность определения исходных величин и разработка работоспособной технологии их получения. В связи с этим при разработке аналитического способа обработки фотогеодолитных снимков с использованием корректурных направлений перед нами стала задача определения необходимой и достаточной точности угловых измерений, выполняемых в процессе подготовки геодезического обеспечения фотогеодолитной съемки.

Задача сводится к определению зависимости допустимых ошибок измерений горизонтальных и вертикальных корректурных направлений от требуемой точности получения координат точек фотогеодолитных снимков. Для этого использованы формулы\*, объединяющие параметры:

$$x = f \frac{a_1 \sin \lambda + b_1 \cos \lambda + c_1 \operatorname{tg} \beta}{a_2 \sin \lambda + b_2 \cos \lambda + c_2 \operatorname{tg} \beta},$$

$$z = f \frac{a_3 \sin \lambda + b_3 \cos \lambda + c_3 \operatorname{tg} \beta}{a_2 \sin \lambda + b_2 \cos \lambda + c_2 \operatorname{tg} \beta}, \quad (1)$$

где  $x, z$  — измеренные координаты точек фотогеодолитных снимков;  $f$  — фокусное расстояние камеры;  $a_i, b_i, c_i$  — направляющие координаты, являющиеся функциями от угловых элементов внешнего ориентирования;  $\lambda$  и  $\beta$  — соответственно горизонтальное и вертикальное корректурные направления, измеренные с концов базиса на замаркированные или легко определяемые на снимках точки. Корректурные направления должны быть предварительно исправлены за внепрцентренность передней узловой точки объектива\*.

Учитывая, что при наземной стереофотограмметрической съемке элементы  $\omega$  и  $\chi$ , как правило, близки к нулю, запишем направ-

\* Смирнов Е. И. Зависимость между координатами точек снимка и корректурными углами, измеренными с концов базиса. — Геодезия, картография и аэрофотосъемка, 1983, вып. 38, с. 141—144.

ляющие косинусы применительно к этому случаю:  $a_1 = \cos \alpha$ ,  $a_2 = \sin \alpha$ ,  $a_3 = 0$ ,  $b_1 = -\sin \alpha$ ,  $b_2 = \cos \alpha$ ,  $b_3 = 0$ ,  $c_1 = 0$ ,  $c_2 = 0$ ,  $c_3 = 1$ . Тогда формулы (1) примут вид

$$x = f \frac{\cos \alpha \sin \lambda - \sin \alpha \cos \lambda}{\sin \alpha \sin \lambda + \cos \alpha \cos \lambda} = f \operatorname{tg}(\lambda - \alpha) = f \operatorname{tg} \lambda',$$

$$z = f \frac{\operatorname{tg} \beta}{\sin \alpha \sin \lambda + \cos \alpha \cos \lambda} = f \operatorname{tg} \beta \sec(\lambda - \alpha) = f \operatorname{tg} \beta \sec \lambda'. \quad (2)$$

Здесь  $\lambda'$  — горизонтальный угол между истинным направлением оптической оси камеры и направлением на корректурную точку снимка с вершиной в задней узловой точке камеры. Выразим корректурные направления через измеренные координаты точек снимка

$$\lambda' = \operatorname{arctg} \frac{x}{f},$$

$$\beta = \operatorname{arctg} \left( \frac{z}{f} \sec \lambda' \right). \quad (3)$$

Продифференцировав полученные выражения по переменным  $x$ ,  $z$ ,  $f$ ,  $g = \sec \lambda' = \frac{\sqrt{f^2 + x^2}}{f}$ , получим

$$\begin{aligned} \frac{\partial \lambda'}{\partial x} &= \frac{f}{f^2 + x^2}, \quad \frac{\partial \lambda'}{\partial f} = \frac{-x}{f^2 + x^2}, \quad \frac{\partial \lambda'}{\partial z} = 0, \quad \frac{\partial \lambda'}{\partial g} = 0, \\ \frac{\partial \beta}{\partial z} &= \frac{V \sqrt{f^2 + x^2}}{f^2 + z^2 \left( 1 + \frac{x^2}{f^2} \right)}, \quad \frac{\partial \beta}{\partial f} = \frac{-z}{f^2 + z^2 \left( 1 + \frac{x^2}{f^2} \right)}, \\ \frac{\partial \beta}{\partial g} &= \frac{fx}{f^2 + z^2 \left( 1 + \frac{x^2}{f^2} \right)}, \end{aligned}$$

$$\frac{\partial g}{\partial x} = \frac{x}{f V \sqrt{f^2 + x^2}}, \quad \frac{\partial g}{\partial f} = \frac{-x^2}{f^2 V \sqrt{f^2 + x^2}}. \quad (4)$$

На основании этих формул можно определить допустимые средние квадратические ошибки измерения корректурных направлений. Полагая  $m_x = m_z = m_f = m$ , после некоторых преобразований имеем

$$m_{\lambda'} = \frac{m}{V \sqrt{f^2 + x^2}} \rho''.$$

$$m_{\beta} = \frac{m}{f^2 + x^2 \left( 1 + \frac{x^2}{f^2} \right)} \rho'', \quad (5)$$

где  $\rho'' = 206265''$ .

Первая формула позволяет вычислить суммарную ошибку горизонтального корректурного направления и углового элемента ориентирования  $\alpha$ . Следовательно, для вычисления средней квадратической ошибки собственно горизонтального корректурного

направления необходимо учесть условие  $m_{\alpha} = \frac{m_{\lambda'}}{\sqrt{2}}$ . Допуская погрешность определения  $m_{\beta}$  до 10...20%, с целью упрощения вычислений (только для длиннофокусных и среднедифракционных камер), окончательно можно записать

$$m_{\alpha} = \frac{m}{\sqrt{2(f^2 + x^2)}} \rho'', \quad (6)$$

Используя полученные формулы, подсчитаем необходимую и достаточную точность определения корректурных направлений применительно к наиболее распространенным фототеодолитам Photoeo 19/1318 и UMK 10/1318, полагая  $m = 0,005$  мм.

$$m_{\beta} = \frac{0,005 \times 206265''}{\sqrt{190^2 + 60^2 \times 1,18}} \approx \pm 5'',0. \quad \text{Для второго фототеодолита}$$

$$m_{\alpha} = \frac{0,005 \times 206265''}{\sqrt{2(100^2 + 80^2)}} \approx \pm 6'',0, \quad m_{\beta} = \frac{0,005 \times 206265''}{\sqrt{100^2 + 60^2 \times 1,18}} \approx \pm 8'',5.$$

Полученные данные показывают, что на точность определения корректурных направлений накладываются очень жесткие условия, особенно в случаях выполнения фототеодолитной съемки длиннофокусными камерами. Следовательно, измерения корректурных направлений нужно выполнять высокоточными оптическими теодолитами типа Т2 или Theo 010, четырьмя приемами, как горизонтальные, так и вертикальные. Угловые измерения следует производить одновременно с фотографированием. Это, во-первых, устраниет ошибки за центрирование, во-вторых, влияние атмосферной рефракции будет в меньшей степени отличаться при измерении и при фотографировании.

Соблюдение указанных требований позволит с высокой степенью точности определить все элементы ориентирования снимка и коэффициент атмосферной рефракции, что, в свою очередь, повышает точность получения пространственных координат точек объекта стереофотограмметрическим способом.