

ERDVINIŲ KOORDINAČIŲ, NUSTATYTŲ TRILATERACIJOS METODU, TIKSLUMAS

Jonas Skeivalas¹, Robertas Dargis²

¹Geodezijos ir kadastro katedra, Vilniaus Gedimino technikos universitetas,
Saulėtekio al. 11, LT-10223 Vilnius, Lietuva,

²UAB „Eika“, A. Goštauto g. 40 A, LT-01112 Vilnius, Lietuva,
el. paštas: ¹Jonas.Skeivalas@ap.vtu.lt, ²robertas@eika.lt

Įteikta 2006 07 15, priimta 2006 09 21

Santrauka. Straipsnyje analizuojamas daugkartine linijine sankirta nustatytų taškų erdvinio koordinatų tikslumas. Tokia linijinė sankirta nustatytų taškų sistema sudaro trilateracijos tinklą. Erdvinių koordinatų reikšmėms skaičiuoti taikoma išmatuotų linijų ilgių parametrinių lygčių sistema, lygtys linearizuojamos pagal apytikres taškų koordinatas. Apytikrių koordinatų reikšmės gali būti nustatomos bet kuriuo metodu. Apytikrių koordinatų pataisos skaičiuojamos mažiausiųjų kvadratų metodu. Nagrinėjama išmatuotų linijų ilgių bei parametrinių lygčių koeficientų klaidų įtaka išlygintųjų erdvinio koordinatų tikslumui.

Reikšminiai žodžiai: trilateracija, erdvinės koordinatės, mažiausiųjų kvadratų metodas.

1. Įvadas

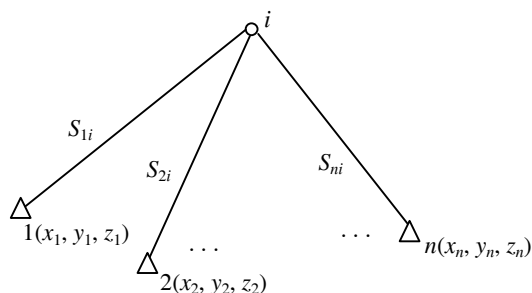
Daugkartinės linijinės sankirtos metodu nustatomų taškų erdvinio koordinatų reikšmėms skaičiuoti panaudojami linijų direkciniai kampai bei kampų tarp atitinkamų linijų reikšmės. Kampų reikšmėms skaičiuoti taikomos kampų funkcinės išraiškos išmatuotų linijų ilgiais [1–4]. Tačiau toks skaičiavimų metodas nėra racionalus nei taikomų algoritmų, nei skaičiavimų apimties prasme. Straipsnyje pateikiamas erdvinio koordinatų skaičiavimo metodas taikant išmatuotų linijų ilgių parametrinių lygčių sistemą. Netiesinės parametrinės lygtys linearizuojamos pagal apytikres taškų koordinatas, kurių reikšmės gali būti nustatomos bet kuriuo metodu [5–7]. Apytikrių koordinatų pataisos apskaičiuojamos mažiausiųjų kvadratų metodu, tiesinių parametrinių lygčių sistemą sprendžiant iteracijomis. Iteracinis procesas baigiamas, kai nustatomų taškų koordinatų tikslumas atitinka priimtąjį tikslumą. Pateikiamos formulės, pagal kurias nustatoma apytikrių koordinatų bei parametrinių lygčių koeficientų klaidų įtaka išlygintųjų koordinatų tikslumui.

2. Linijinės sankirtos teorinis principas

Taško erdvinėms koordinatėms nustatyti daugkartine linijine sankirta taikysime parametrinių lygčių sistemą (žr. pav.):

$$\left. \begin{aligned} \tilde{S}_{li} &= \left(\Delta \tilde{x}_{li}^2 + \Delta \tilde{y}_{li}^2 + \Delta \tilde{z}_{li}^2 \right)^{1/2} \\ \tilde{S}_{2i} &= \left(\Delta \tilde{x}_{2i}^2 + \Delta \tilde{y}_{2i}^2 + \Delta \tilde{z}_{2i}^2 \right)^{1/2} \\ \dots &\dots \dots \\ \tilde{S}_{ni} &= \left(\Delta \tilde{x}_{ni}^2 + \Delta \tilde{y}_{ni}^2 + \Delta \tilde{z}_{ni}^2 \right)^{1/2} \end{aligned} \right\}, \quad (1)$$

čia $\tilde{S}_{ni}$ – išlygintoji ni -tosios linijos ilgio reikšmė; $\Delta \tilde{x}_{ni} = \tilde{x}_i - x_n$, $\Delta \tilde{y}_{ni} = \tilde{y}_i - y_n$, $\Delta \tilde{z}_{ni} = \tilde{z}_i - z_n$ – atitinkami išlygintieji koordinatų prieaugiai; x_n, y_n, z_n – tikslios bazinių taškų koordinatės.



Daugkartinės linijinės sankirtos schema
Schema of multivariant linear intersection

Tikslios bazinių taškų 1, 2, ..., n erdvinės koordinatės gali būti nustatomos įvairiais metodais, pavyzdžiui, GPS, elektroniniais tacheometrais ir kt.

Parametrinių lygčių sistema linearizuojama i -tojo taško apytikrių koordinatų srityje, ir rašoma pataisų lygčių sistema:

$$\left. \begin{aligned} v_{li} &= a_{11}\tau x_i + a_{12}\tau y_i + a_{13}\tau z_i + l_{li} \\ v_{2i} &= a_{21}\tau x_i + a_{22}\tau y_i + a_{23}\tau z_i + l_{2i} \\ \dots &\dots \dots \\ v_{ni} &= a_{n1}\tau x_i + a_{n2}\tau y_i + a_{n3}\tau z_i + l_{ni} \end{aligned} \right\}, \quad (2)$$

čia v_{ni} – ni -tosios išmatuotos linijos ilgio pataisa, $a_{n1} = \Delta x_{ni} / S_{ni}$, $a_{n2} = \Delta y_{ni} / S_{ni}$, $a_{n3} = \Delta z_{ni} / S_{ni}$ – ni -tosios pataisų lygties koeficientai; $\tau x_i, \tau y_i, \tau z_i$ – i -tojo

nustatomo taško apytikrių erdvinį koordinačių (x_{i0}, y_{i0}, z_{i0}) pataisos; $l_{ni} = S_{ni,0} - S_{ni} - ni$ -tosios pataisų lygties laisvasis narys, $S_{ni,0}$ – apytikris ni -tosios linijos ilgis, apskaičiuotas pagal apytikrės i -tojo taško koordinatas; S_{ni} – išmatuotas ni -tosios linijos ilgis. Apytikrės i -tojo taško koordinatės gali būti nustatytos labai apytiksliai, pavyzdžiui, su keletu metrų klaida. Tam gali būti taikomas bet kuris metodas. Linijų ilgiai matuojami elektroniniais tolimačiais.

Parametrinių pataisų lygčių sistema (2) matricų išraiška:

$$V = A\tau + L, \quad (3)$$

čia V – išmatuotų linijų ilgių pataisų vektorius, A – pataisų lygčių koeficientų matrica, kurios matmenys $n \times 3$; τ – i -tojo taško apytikrių koordinačių pataisų vektorius, $L = S_0 - S$ – laisvųjų narių vektorius, S_0 – apytikrių linijų ilgių vektorius, S – išmatuotų linijų ilgių vektorius.

Taikant daugkartinės erdvinės linijinės sankirtos metodą išmatuotų linijų skaičius turi tenkinti nelygybę $n \geq 3$. Kuo didesnis išmatuotų linijų skaičius, tuo tiksliau galima nustatyti i -tojo taško koordinatas taikant mažiausių kvadratų metodą.

Vektoriaus τ reikšmė gaunama kaip normalinių lygčių sistemos sprendinys:

$$\tau = -N^{-1}\omega = -N^{-1}A^T PL, \quad (4)$$

čia $N = A^T PA$ – normalinių lygčių koeficientų matrica, P – išmatuotų linijų ilgių svorių matrica, $\omega = A^T PL$ – normalinių lygčių laisvųjų narių vektorius.

Kadangi i -tojo taško pradinės apytikrės koordinatės gali būti nustatytos su didelėmis klaidomis, tai normalinių lygčių sistema sprendžiama iteraciniu metodu. Vektoriaus τ reikšmė tikslinama tol, kol dviejų gretimų iteracijų rezultatų skirtumas bus mažesnis už iš anksto pasirinktą teigiamąjį skaičių ϵ , apibūdinantį skaičiavimų tikslumą.

3. Išlygintųjų koordinačių tikslumo įvertinimas

Išlygintųjų i -tojo taško koordinačių reikšmės skaičiuojamos taip:

$$\begin{pmatrix} \tilde{x}_i \\ \tilde{y}_i \\ \tilde{z}_i \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x_{i0} \\ y_{i0} \\ z_{i0} \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} \tau x_i \\ \tau y_i \\ \tau z_i \end{pmatrix},$$

arba $\tilde{T}_i = T_{i0} + \tau$, čia $\tilde{T}_i = (\tilde{x}_i, \tilde{y}_i, \tilde{z}_i)^T$.

Išlygintųjų i -tojo taško koordinačių vektoriaus $\tilde{T}_i$ kovariacijų matrica $K_{\tilde{T}_i}$ yra lygi

$$K_{\tilde{T}_i} = K_{T_{i0}} + K_{\tau} = K_{\tau},$$

nes $K_{T_{i0}} = 0$, kai išlyginimo procedūrose fiksuotas nekintantis taško apytikrių koordinačių vektorius.

Diferencijuojant matricas [2, 4] pagal formulę (4) gauname

$$K_{\tau} = \left(\frac{\partial \tau}{\partial L} \right)_0 K_L \left(\frac{\partial \tau}{\partial L} \right)_0^T + \left(\frac{\partial \tau}{\partial A} \right)_0 K_A \left(\frac{\partial \tau}{\partial A} \right)_0^T = K_{\tau(L)} + K_{\tau(A)}, \quad (5)$$

čia dalinės išvestinės simbolio indeksas 0 rodo, kad jos reikšmė apskaičiuota pagal žinomas atitinkamų dydžių reikšmes.

Toliau gauname formulės (5) komponentę $K_{\tau(L)}$ esant linijų ilgių matavimo klaidoms:

$$K_{\tau(L)} = (N^{-1}A^T P) K_L (N^{-1}A^T P)^T = N^{-1}A^T P K_S P A N^{-1} = \sigma_0^2 N^{-1}, \quad (6)$$

čia $K_S = K_{S,0} + K_S = K_S = \sigma_0^2 P^{-1}$, σ_0 – išmatuoto linijos ilgio, kai svoris lygus vienetui, standartinis nuokrypis.

Kovariacijų matricos K_{τ} komponentė $K_{\tau(L)}$ rodo išmatuotų linijų ilgių klaidų įtaką vektoriaus τ nustatymo tikslumui.

Antroji kovariacijų matricos K_{τ} komponentė $K_{\tau(A)}$ rodo pataisų lygčių koeficientų klaidų įtaką vektoriaus τ nustatymo tikslumui. $K_{\tau(A)}$ skaičiavimuose vektoriaus τ skleistinę panaudosime kitu pavidalu:

$$\tau = -N^{-1}A^T PL = -N^{-1}L_{pn}^T A_n = -N^{-1} \begin{pmatrix} L_p^T & & \\ & L_p^T & \\ & & L_p^T \end{pmatrix} \begin{pmatrix} A_1 \\ A_2 \\ A_3 \end{pmatrix}, \quad (7)$$

čia $L_p = PL$, A_i – matricos A i -tasis stulpelis (i -tasis vektorius), $i = 1, 2, 3$.

Formulėje (7) taikomi žymėjimai

$$A^T = \begin{pmatrix} A_1^T \\ A_2^T \\ A_3^T \end{pmatrix}, \quad L_p = PL = \begin{pmatrix} p_1 l_1 \\ p_2 l_2 \\ \dots \\ p_n l_n \end{pmatrix}$$

ir $A^T PL = L_{pn}^T A_n$, $L_{pn} = (L_p \ L_p \ L_p)_{\text{diag}}$.

Kovariacijų matricos K_{τ} komponentę $K_{\tau(A)}$, taikydami lygybę (7), gauname:

$$K_{\tau(A)} = N^{-1}L_{pn}^T K_{A_n} (N^{-1}L_{pn}^T)^T = N^{-1}L_{pn}^T K_{A_n} L_{pn} N^{-1}. \quad (8)$$

Pataisų lygčių koeficientų kovariacijų matricos K_{A_n} išraiška:

$$K_{A_n} = \begin{pmatrix} K_{A_1 A_1} & K_{A_1 A_2} & K_{A_1 A_3} \\ K_{A_2 A_1} & K_{A_2 A_2} & K_{A_2 A_3} \\ K_{A_3 A_1} & K_{A_3 A_2} & K_{A_3 A_3} \end{pmatrix}, \quad (9)$$

čia $K_{A_i A_j}$ – A_i -tojo ir A_j -tojo matricos A stulpelių kovariacijų matrica, kurios matmenys $(n \times n)$. A_1 stulpelio elementams apskaičiuoti taikomi linijų ilgių koordinačių prieaugiai Δx , A_2 stulpelio elementams – Δy ir A_3 stulpelio elementams – Δz .

Kovariacijų matricos, pavyzdžiui $K_{A_1 A_1}$, $K_{A_1 A_3}$ rašomos taip:

$$K_{A_1 A_1} = \begin{pmatrix} K(a_{11}, a_{11}) & K(a_{11}, a_{21}) & \dots & K(a_{11}, a_{n1}) \\ K(a_{21}, a_{11}) & K(a_{21}, a_{21}) & \dots & K(a_{21}, a_{n1}) \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ K(a_{n1}, a_{11}) & K(a_{n1}, a_{21}) & \dots & K(a_{n1}, a_{n1}) \end{pmatrix}, \quad (10)$$

$$K_{A_1 A_3} = \begin{pmatrix} K(a_{11}, a_{13}) & K(a_{11}, a_{23}) & \dots & K(a_{11}, a_{n3}) \\ K(a_{21}, a_{13}) & K(a_{21}, a_{23}) & \dots & K(a_{21}, a_{n3}) \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ K(a_{n1}, a_{13}) & K(a_{n1}, a_{23}) & \dots & K(a_{n1}, a_{n3}) \end{pmatrix}. \quad (11)$$

Analogiškai skaičiuojamos ir kitos kovariacijų matricos K_{A_n} (9) komponentės. Kadangi linijų ilgiai matuojami nepriklausomai vienas nuo kito, tai formulės (9) komponentės $K_{A_1 A_1}, K_{A_1 A_2}, \dots$ ir kt. turės tik diagonaluosius narius, kurie yra atitinkamų pataisų lygčių koeficientų kovariacijos. Kai kurių kovariacijų išraiškos:

$$K(a_{11}, a_{11}) = M \left(\frac{1}{S_{li}} \delta \Delta x_{li} \cdot \frac{1}{S_{li}} \delta \Delta x_{li} \right) = \frac{1}{S_{li}^2} D \Delta x_{li}, \quad (12)$$

$$K(a_{11}, a_{12}) = M \left(\frac{1}{S_{li}} \delta \Delta x_{li} \cdot \frac{1}{S_{li}} \delta \Delta y_{li} \right) = \frac{1}{S_{li}^2} K(\Delta x_{li}, \Delta y_{li}), \quad (13)$$

$$K(a_{11}, a_{13}) = M \left(\frac{1}{S_{li}} \delta \Delta x_{li} \cdot \frac{1}{S_{li}} \delta \Delta z_{li} \right) = \frac{1}{S_{li}^2} K(\Delta x_{li}, \Delta z_{li}), \quad (14)$$

čia $\delta \Delta x_{li} = \Delta x_{li} - M \Delta x_{li}$, $M \Delta x_{li}$ – koordinačių prieaugio Δx_{li} vidurkis, $D \Delta x_{li}$ – koordinačių prieaugio Δx_{li} dispersija. Analogiškos ir $\delta \Delta y_{li}$, $\delta \Delta z_{li}$ dydžių išraiškos.

Atitinkamų dydžių kovariacijos nėra didesnės nei pavienių dydžių dispersijos, t. y.:

$$K(\Delta x_{li}, \Delta y_{li}) \leq D \Delta x_{li}, \\ K(\Delta x_{li}, \Delta y_{li}) \leq D \Delta y_{li}.$$

ir atitinkamos kitų dydžių nelygybės.

Nustatysime pavienio taško koordinačių pataisų vektoriaus τ kovariacijų matricą $K_{\tau(a)}$, esant pataisų lygčių koeficientų klaidų įtakai, paprastame pavyzdyje, kai $n = 4$, $S_{ji} \approx 100$ m, $j = (1, 2, 3, 4)$, $D \Delta x_{li} \approx D \Delta y_{li} \approx D \Delta z_{li} \approx \dots \approx 1$ m (parametrinių lygčių lineari-zavimo tikslumas), $a_{n1} \approx a_{n2} \approx a_{n3} < 1$, $P = E$, $L = (1111)^T$ m, $\sigma_0 = 0,01$ m.

Taikydami formules (8–12) apskaičiuojame vidutinę reikšmę:

$$K_{\tau(a)} \leq 4 \cdot 10^{-4} N^{-1} N^{-1} \approx 0,25 \cdot 10^{-4} E m^2,$$

kai $N^{-1} \approx 0,25 E$.

Taigi pavienio taško koordinačių pataisų τ_x, τ_y, τ_z bei išlygintųjų koordinačių standartinių nuokrypių reikšmės dėl pataisų lygčių koeficientų klaidų įtakos yra lygios $\sigma_{\tilde{x}(a)} \approx \sigma_{\tilde{y}(a)} \approx \sigma_{\tilde{z}(a)} \leq 0,005$ m.

Koordinačių pataisų τ_x, τ_y, τ_z bei išlygintųjų koordinačių standartinių nuokrypių reikšmės dėl linijų ilgių matavimo klaidų yra lygios:

$$\sigma_{\tilde{x}(l)} \approx \sigma_{\tilde{y}(l)} \approx \sigma_{\tilde{z}(l)} \leq \sigma_0 \sqrt{(N^{-1})_{ii}} 0,005 \text{ m}.$$

4. Išlygintųjų linijų ilgių tikslumo įvertinimas

Įvertinsime išlygintųjų linijų ilgių vektoriaus $\tilde{S}$ tikslumą, atsižvelgdami į parametrinių pataisų lygčių koeficientų a_{ij} klaidų įtaką. Galima parašyti

$$\tilde{S} = S + v = S_0 + A \tau, \quad (15)$$

arba

$$\tilde{S} = S_0 + \begin{pmatrix} A_{e1} \\ A_{e2} \\ \vdots \\ A_{en} \end{pmatrix} \tau,$$

čia A_{ei} – matricos A i -toji eilutė.

Lygybę (15) išreikšime kitu pavidalu –

$$\tilde{S} = S_0 + \tau_e^T A_e = S_0 + \begin{pmatrix} \tau^T & & & 0 \\ & \tau^T & & \\ & & \ddots & \\ 0 & & & \tau^T \end{pmatrix} \begin{pmatrix} A_{e1}^T \\ A_{e2}^T \\ \vdots \\ A_{en}^T \end{pmatrix}. \quad (16)$$

Turint naujų išlygintųjų linijų ilgių vektoriaus $\tilde{S}$ pavidalą (16) galima parašyti kovariacijų matricos išraišką esant pataisų lygčių koeficientų klaidų įtakai:

$$K_{\tilde{S}(a)} = K_{S_0} + \tau_e^T K_{Ae} \tau_e, \quad (17)$$

čia $\tau_e = (\tau, \tau, \dots, \tau)_{\text{diag}}$, K_{Ae} – matricos A eilučių tarpusavio kovariacijų matrica,

$$K_{Ae} = \begin{pmatrix} K_{A_{e1}A_{e1}} & K_{A_{e1}A_{e2}} & \dots & K_{A_{e1}A_{en}} \\ K_{A_{e2}A_{e1}} & K_{A_{e2}A_{e2}} & \dots & K_{A_{e2}A_{en}} \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ K_{A_{en}A_{e1}} & K_{A_{en}A_{e2}} & \dots & K_{A_{en}A_{en}} \end{pmatrix}. \quad (18)$$

Kadangi linijų ilgiai matuojami nepriklausomai vienas nuo kito, tai kovariacijų matricos K_{Ae} nediagonalieji nariai yra lygūs nuliui. Taigi lygybė (17) įgauna šį pavidalą:

$$K_{\tilde{S}(a)} = K_{S_0} + \begin{pmatrix} \tau^T K_{A_{e1}A_{e1}} \tau & & & 0 \\ & \tau^T K_{A_{e2}A_{e2}} \tau & & \\ & & \ddots & \\ 0 & & & \tau^T K_{A_{en}A_{en}} \tau \end{pmatrix}, \quad (19)$$

čia $K_{S_0} = 0$, nes išlyginimo procedūrose S_0 laikomas nekintamu fiksuotu vektoriumi.

Matricos A n -tosios eilutės narių tarpusavio kovariacijų matrica tokia:

$$K_{A_{en}A_{en}} = \begin{pmatrix} K(a_{n1}, a_{n1}) & K(a_{n1}, a_{n2}) & K(a_{n1}, a_{n3}) \\ K(a_{n2}, a_{n1}) & K(a_{n2}, a_{n2}) & K(a_{n2}, a_{n3}) \\ K(a_{n3}, a_{n1}) & K(a_{n3}, a_{n2}) & K(a_{n3}, a_{n3}) \end{pmatrix}. \quad (20)$$

Kai kurių kovariacijų išraiškos –

$$K(a_{n1}, a_{n1}) = M \left(\frac{1}{S_{ni}} \delta \Delta x_{ni} \cdot \frac{1}{S_{ni}} \delta \Delta x_{ni} \right) =$$

$$\frac{1}{S_{ni}^2} D \Delta x_{ni},$$

$$K(a_{n1}, a_{n2}) = M \left(\frac{1}{S_{ni}} \delta \Delta x_{ni} \cdot \frac{1}{S_{ni}} \delta \Delta y_{ni} \right) =$$

$$\frac{1}{S_{ni}^2} K(\Delta x_{ni}, \Delta y_{ni}),$$

$$K(a_{n1}, a_{n3}) = M \left(\frac{1}{S_{ni}} \delta \Delta x_{ni} \cdot \frac{1}{S_{ni}} \delta \Delta z_{ni} \right) =$$

$$\frac{1}{S_{ni}^2} K(\Delta x_{ni}, \Delta z_{ni}).$$

Taikydami ankstesniame pavyzdyje pateiktų pradinių duomenų reikšmes gauname:

$$K_{\tilde{S}(a)} \leq \tau_e^T K_{Ae} \tau_e = 10^{-4} \tau_e^T \begin{pmatrix} \begin{array}{c|c|c} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{array} & \begin{array}{c} 0 \\ 0 \\ 0 \end{array} & \begin{array}{c} 0 \\ 0 \\ 0 \end{array} \\ \hline \begin{array}{c} 0 \\ 0 \\ 0 \end{array} & \begin{array}{c} \ddots \\ \ddots \\ \ddots \end{array} & \begin{array}{c} 0 \\ 0 \\ 0 \end{array} \\ \hline \begin{array}{c} 0 \\ 0 \\ 0 \end{array} & \begin{array}{c} 0 \\ 0 \\ 0 \end{array} & \begin{array}{c} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{array} \end{pmatrix} \tau_e = 10^{-4} \cdot 9 \cdot E,$$

kai $\tau = (1 \ 1 \ 1)^T m$.

Taigi šiuo atveju išlygintųjų linijų ilgių $\tilde{S}_{ni}$ triliteracijos tinkle tikslumas esant pataisų lygčių koeficientų klaidų įtakai įvertinamas ribine standartinio nuokrypio reikšme $\sigma_{\tilde{S}_{ni}(a)} < 0,03 m$.

Išlygintųjų linijų ilgių vektoriaus $\tilde{S}$ tikslumas, atsižvelgiant į linijų ilgių matavimo klaidas, įvertinamas kovariacijų matrica $K_{\tilde{S}(l)}$, kuri lygi

$$K_{\tilde{S}(l)} = \sigma_0^2 A N^{-1} A^T.$$

Panaudoję ankstesnio pavyzdžio pradinius duomenis turime

$$K_{\tilde{S}(l)} \leq 10^{-4} \cdot 0,25 E \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ \cdot & \cdot & \cdot \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & \dots & 1 \\ 1 & \dots & 1 \\ 1 & \dots & 1 \end{pmatrix} = 0,25 \cdot 10^{-4} \cdot 3 \begin{pmatrix} 1 & 1 & \dots & 1 \\ 1 & 1 & \dots & 1 \\ \cdot & \cdot & \dots & \cdot \\ 1 & 1 & \dots & 1 \end{pmatrix}.$$

Išlygintojo linijos ilgio vidutinė standartinio nuokrypio dėl linijų ilgių matavimo klaidų reikšmė $\sigma_{\tilde{S}_{ni}(a)}$ apibrėžiama nelygybe $\sigma_{\tilde{S}_{ni}(a)} \leq 0,008 m$.

5. Išvados

1. Pasiūlytas daugkartine linijine sankirta nustatomų taškų erdvinių koordinatų skaičiavimo, taikant linearizuotą parametrinių lygčių sistemą, metodas. Parametrinių pataisų lygčių sistema sprendžiama mažiausiųjų kvadratų metodu.

2. Išlygintųjų erdvinių koordinatų tikslumui įvertinti išvestos jų kovariacijų formulės (5), (6), (8). Išlygintųjų koordinatų kovariacijų matricą sudaro dvi

komponentės. Viena kovariacijų komponentė įvertina išmatuotų linijų ilgių klaidų įtaką erdvinių koordinačių klaidoms, o antroji – parametrinių pataisų lygčių koeficientų klaidų įtaką išlygintųjų koordinačių klaidoms.

Literatūra

1. Koch, K.-R. Räumliche Helmert-Transformation variabler Koordinaten im Gauss-Helmert und im Gauss-Markoff Modell. *Z. f. Vermessungswessen*, No 3. Stuttgart: Verlag K. Witwer, 2002, S. 147–152.
2. Koch, K.-R. Einführung in die Bayes-Statistik. Berlin Heidelberg: Springer-Verlag, 2000. 225 S.
3. Markuze, J. I. Fundamentals of adjustments computations (Основы уравнительных вычислений). Moscow: Nedra, 1990. 240 p. (in Russian).
4. Skeivalas, J. Treatment of correlated geodetic measurements (Koreliuotų geodezinių matavimų rezultatų matematinis apdorojimas). Vilnius: Technika, 1995. 272 p. (in Lithuanian).
5. Fischer, B.; Hegland, M. Collocation, Filtering and Nonparametric Regression, Part 1. *Z. f. Vermessungswessen*, No 1. Stuttgart: Verlag K. Witwer, 1999, S. 17–24.
6. Chitau, D. Über Koordinatentransformation in dreidimensionalen Systemen mit linearen Modellen. *Z. f. Vermessungswessen*, No 5. Stuttgart: Verlag K. Witwer, 1996, S. 203–211.
7. Hirsch, J.; Wendt, K. Calibration of Grid Plates by Multi-Lateration (ISI) In: Proceedings of 8th International Symposium on Measurement and Quality Control in Production, Erlangen, Oct 12–15, 2004, p. 663–668.

Jonas SKEIVALAS. Prof, Doctor Habil.

Vilnius Gediminas Technical University. Dept of Geodesy and Cadastre, Saulėtekio al. 11, LT-10223 Vilnius, Lithuania (Ph +370 5 274 4703, Fax +370 5 274 4705), e-mail: jonas.skeivalas@ap.vtu.lt.

Author of two monographs and more than 130 scientific papers. Participated in many intern conferences and research visits to the Finish Geodetic Institute.

Research interests: processing of measurements with respect to tolerances, adjustment of geodetic networks.

Robertas DARGIS. Director, UAB „Eika“, A. Goštauto g. 40A, LT-01112 Vilnius, Lietuva.

Dipl. Eng. (1984). President of the Lithuanian association of real estate developers.

Research interests: engineering geodesy, adjustment of geodetic networks.