

فصل یازدهم

ترازیابی هندسی (ترازیابی مستقیم)



هدف های رفتاری :

پس از آموزش و مطالعه این فصل از فرآگیرنده انتظار می‌رود بتواند:

۱- انواع روش‌های ترازیابی هندسی را نام ببرد.

۲- ترازیابی ساده را، که یکی از روش‌های ترازیابی هندسی است، با رسم شکل شرح دهد.

۳- ترازیابی تدریجی را با رسم شکل توضیح دهد.

۴- دلایل استفاده از ترازیابی تدریجی را بیان کند.

۵- ترازیابی شعاعی را با رسم شکل توضیح دهد.

۶- ترازیابی متقابل را با رسم شکل شرح دهد.

۷- علل استفاده از ترازیابی متقابل را بیان کند.

نکته‌ها:

هر چیز هنگامی که کم است قدر و قیمت دارد جز علم

که وقتی بسیار می‌شود قدر و قیمت می‌یابد.

«امام علی علیه السلام»

قبل از مطالعه این فصل از فرآگیرنده انتظار می‌رود با مطالب زیر آشنا باشد:

۱- آشنایی با مفاهیم و اصطلاحات اولیه‌ی ترازیابی

: مطالب پیش نیاز

ترازیابی هندسی
Direct levelling

ترازیابی ساده

ترازیابی تدریجی

ترازیابی شعاعی

ترازیابی متقابل
Reciprocal levelling

نقاط موقت
Temporary Point

قرائت عقب
Back Sight (BS)

قرائت جلو
Fore Sight (FS)
Front Sight

قرائت وسط
Intermediate Sight

مقدمه: ترازیابی هندسی یا ترازیابی مستقیم

(Direct levelling)

ترازیابی هندسی از دقیق ترین و مهم ترین روش های اندازه گیری اختلاف ارتفاع است. در این روش به کمک دستگاه ترازیاب و شاخص و با ایجاد یک صفحه افقی در فضای اختلاف ارتفاع نقاط به دست می آید و از آنجا که معمولاً برای تعیین موقعیت ارتفاعی نقاط، باید تعداد زیادی عدد خوانده شود و سپس بر روی آن ها عملیات محاسبه صورت گیرد، برای رعایت نظم و ترتیب و جلوگیری از اشتباهات، از فرم های مخصوص (برای درج اعداد خوانده شده و انجام محاسبات) استفاده می نمایند.

در این فصل، انواع روش های متداول ترازیابی هندسی شرح داده می شود.

بیشتر بدانیم . . .



کاربردهای ترازیابی: (منحنی میزان)

اگر یک سطح تراز زمین را قطع کند به فصل مشترک این سطح تراز با سطح خارجی زمین منحنی تراز می گویند.

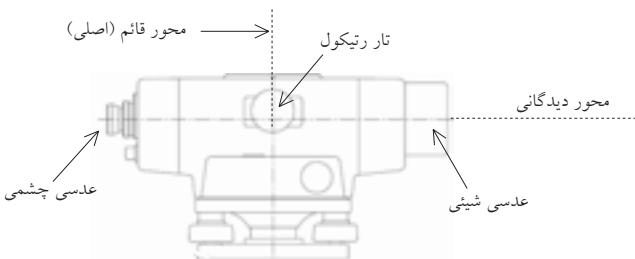
در سال آینده با منحنی میزان آشنا خواهید شد.

۱-۱۱ روش‌های کار در ترازیابی هندسی

در روش‌های ترازیابی هندسی از دستگاهی به نام ترازیاب استفاده می‌شود. با این دستگاه می‌توان در فضای یک صفحه‌ی افقی ایجاد کرد و با اندازه‌گیری فاصله‌ی این سطح سطوح افقی گذرنده از دو نقطه‌ی مشخص روی زمین، اختلاف ارتفاع آن دو نقطه را تعیین نمود. به منظور استفاده از ترازیاب، ضمن استقرار این دستگاه بر روی سه پایه‌ی مخصوص، آنرا بر سطح افق، تراز می‌کنیم (با استفاده از ترازکروی). در این حالت یک سطح افقی فرضی را از مرکز دوربین در تمام جهات ایجاد کرده‌ایم. در دوربین ترازیاب دو محور به شرح زیر وجود دارد:

۱- محور دیدگانی دوربین: محوری است که محل تقاطع دو تار بلند رتیکول را به مرکز عدسی‌های شیئی و چشمی وصل می‌کند (در صورتی که دستگاه خطای نداشته و از تنظیم خارج نشده باشد). در غیر این صورت خطای ایجاد می‌شود که آنرا خطای کلیماسیون می‌گویند. این خطای در فصل دوازدهم مورد بررسی قرار می‌گیرد.

۲- محور اصلی دستگاه: محوری است که امتداد قائم را نشان می‌دهد؛ بنابراین وقتی که دستگاه تراز باشد، محور اصلی بر امتداد شاقولی منطبق است.



شکل ۱۱ - ۱. محورهای دوربین ترازیاب

برای محاسبه‌ی اختلاف بین صفحه‌ی افقی تشکیل شده (محور دیدگانی دوربین) با

سطح تراز هر نقطه‌ی دلخواه، یک خط کش بلند مدرج بر روی آن نقطه قرار می‌دهیم و اختلاف این دو سطح را بر روی این خط کش، که به آن شاخص (میر) گویند، اندازه می‌گیریم. این خط کش بلند به تقسیمات سانتی‌متر مدرج شده و برای سهولت خواندن آن، سانتی‌مترها غالباً یک‌درمیان به رنگ سفید و سیاه است و هر ده سانتی‌متر نیز با خط بزرگ‌تر یا با عدد نشان داده شده است.

شکل ۱۱ - ۲. شاخص (میر)

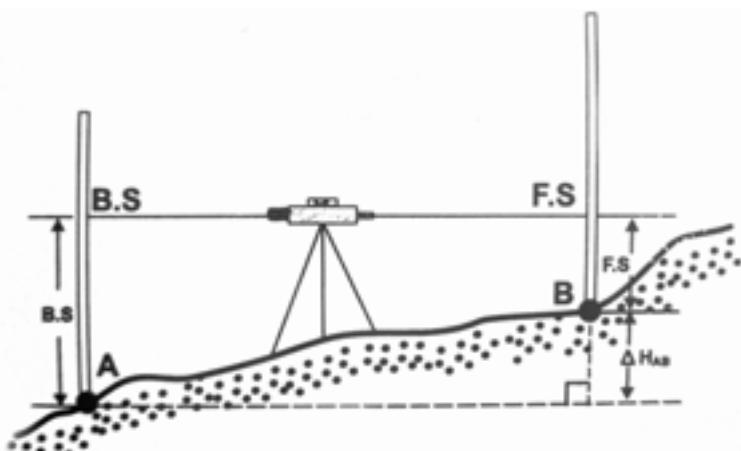


۱۱- ترازیابی ساده

برای پیدا کردن اختلاف ارتفاع دو نقطه‌ی A و B در نقطه‌ای دلخواه، که از آن نشانه روی به شاخص در دو نقطه‌ی A و B امکان پذیر باشد، ترازیاب را مستقر و کاملاً تراز می‌نمائیم. در این حالت صفحه‌ای که در فضای چرخش تلسکوپ حول محور قائم (محور اصلی) به وجود می‌آید صفحه‌ای افقی خواهد بود.

پس از استقرار دستگاه، با نشانه روی به شاخص‌های مستقر در نقطه‌ی A و B اعداد F.S و B.S را می‌خوانیم. برای محاسبه‌ی اختلاف ارتفاع بین دو نقطه داریم:

$$\Delta H = B.S - F.S$$



شکل ۱۱ - ۳ . ترازیابی ساده

بیشتر بدانیم ... 

کاربردهای ترازیابی: (پروفیل طولی)

نمایش ترسیمی موقعیت نقاط روی زمین در یک امتداد مشخص را مقطع یا پروفیل گویند. اگر این امتداد در راستای مسیر حرکت باشد به آن پروفیل طولی گفته می‌شود.

در سال آینده با پروفیل طولی و کاربردهای آن آشنا خواهید شد.

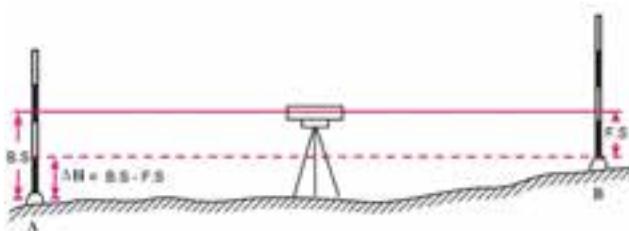
نکته‌ی ۱. در مسیر حرکت ترازیابی معمولاً اولین قرائت را در هر دهنه قرائت عقب (B.S) و دومین قرائت را قرائت جلو (F.S) می‌گویند.

نکته‌ی ۲. از روی علامت ΔH می‌توان تشخیص داد که کدام یک از نقاط بالاتر

است:

$$\Delta H > 0 \quad \text{نقطه‌ی دوم بالاتر است.}$$

$$\Delta H < 0 \quad \text{نقطه‌ی دوم پایین‌تر است.}$$



شکل ۱۱ - ۴. روش تعیین اختلاف ارتفاع

نکته‌ی ۳. چنان‌چه ارتفاع یکی از دو نقطه‌ی A و B معلوم باشد چون اختلاف ارتفاع دو نقطه به دست می‌آید می‌توان ارتفاع نقطه‌ی دیگر را نیز به دست آورد.

نکته‌ی ۴. در ترازیابی، همیشه قرائت نقطه‌ی اول منهای قرائت نقطه‌ی دوم می‌شود.

$$\Delta H = B.S_A - F.S_B$$

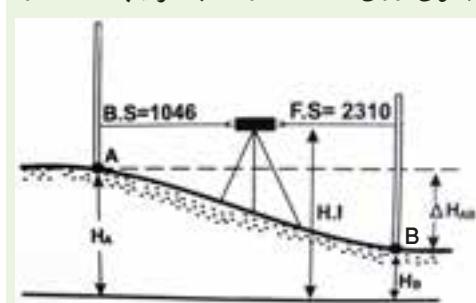
مثال ۱-۱۱

ترازیابی ساده

اگر ارتفاع A ۳۴۶/۲۰ متر و قرائت عقب و جلوی روی نقاط A و B به ترتیب ۱۰۴۶ و ۲۳۱۰ میلی‌متر باشد مطلوب است:

الف) تعیین اختلاف ارتفاع دو نقطه‌ی A و B.

ب) تعیین ارتفاع نقطه‌ی B به روش ترازیابی ساده.



راهکار کلی: برای به دست آوردن ارتفاع نقطه‌ی B کافی است اختلاف ارتفاع بین نقاط A و B را محاسبه کنیم و آنرا با ارتفاع موجود (نقطه‌ی A) جمع جبری نمائیم.

$$H_B = H_A + \Delta H_{AB}$$

گفتنی است که در ترازیابی، همیشه قرائت جلو از قرائت عقب کم می‌شود.
روش حل:

اختلاف ارتفاع دو نقطه‌ی A و B برابر است با:

$$\Delta H_{AB} = B.S - F.S$$

$$= 1046 - 2310 = -1264 \text{ mm} = -1/264 \text{ m}$$

برای تعیین ارتفاع نقطه‌ی B داریم:

$$H_B = H_A + \Delta H_{AB}$$

$$= 346 / 20 + (-1/264) = 344 / 936 \text{ m}$$

بحث و بررسی: • در اینجا قرائت عقب همان قرائت عدد شاخص روی نقطه‌ی اول و قرائت جلو، مربوط به نقطه‌ی دوم است.

• علامت منفی در اختلاف ارتفاع بیانگر این است که نقطه‌ی B نسبت به نقطه‌ی A مقدار $1/264$ متر پایین‌تر است. به عبارتی دیگر شیب زمین از A به B سرازیری یا سرپائینی است.

بیشتر بدانیم . . .



در مورد شکل روبرو و کاربرد ترازیابی در آن تحقیق کنید.

۳-۱۱ ترازیابی تدریجی

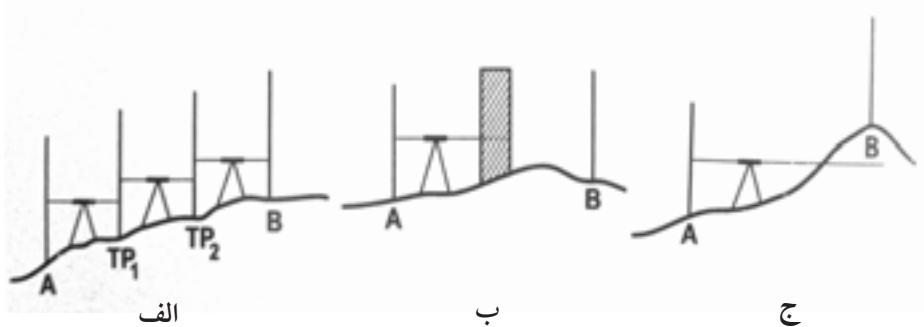
اگر دو نقطه‌ای که می‌خواهیم اختلاف ارتفاع آنها را به دست آوریم، از هم دور باشند یا شیب زمین زیاد باشد، به طریقی که با یک بار ایستگاه گذاری پیدا کردن اختلاف ارتفاع مقدور نباشد به طریق ترازیابی تدریجی عمل می‌کنند.

بنابراین به طور خلاصه زمانی از ترازیابی تدریجی استفاده می‌گردد که

الف) فاصله‌ی دو نقطه زیاد باشد

ب) مانعی بین نقاط و ایستگاه ترازیاب وجود داشته باشد

ج) شیب زمین تندری باشد یا به عبارت دیگر اختلاف ارتفاع دو نقطه زیاد باشد

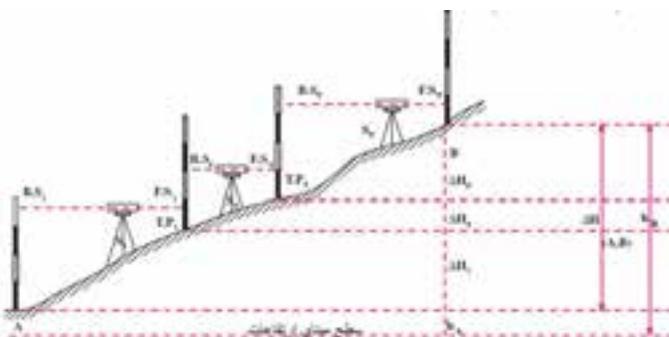


شکل ۱۱ - ۵. روش تعیین اختلاف ارتفاع

در این روش مجبور خواهیم بود در طول مسیر از یک سری نقاط کمکی یا نقاط نشانه استفاده کنیم و در حقیقت چندین بار ایستگاه گذاری نمائیم. این نقاط کمکی یا نقاط نشانه را با (Temporary Point) TP نشان می‌دهیم و در طول مسیر با شماره گذاری، آن‌ها را مشخص می‌کنیم.

در این روش با اتکا به ارتفاع نقطه‌ی اول و نقاط نشانه می‌توان ارتفاع نقطه‌ی آخر را مشخص نمود. در هر حال برای تعیین ارتفاع نقاط کمکی از همان ترازیابی ساده بین دو نقطه استفاده می‌کنیم.

مطابق شکل (۱۱-۶) برای تعیین اختلاف ارتفاع دو نقطه‌ی A و B، طول مسیر حرکت ترازیابی به چند دهنگ دلخواه، متناسب با وضعیت منطقه، تقسیم می‌شود و اختلاف ارتفاع هر دهنگ تعیین و نهایتاً با جمع جبری اختلاف ارتفاع دهنگ‌ها، اختلاف ارتفاع دو نقطه‌ی A و B تعیین می‌گردد. برای این منظور کافی است با قراردادن دستگاه بین هر دو نقطه و انجام فرائت‌های عقب و جلو (ترازیابی ساده)، عملیات را از A به سمت B ادامه می‌دهیم.



شکل ۱۱ - ۶. ترازیابی تدریجی

به مجموعه‌ی یک یا چند دهنگ، که بین دو ایستگاه ترازیابی قراردارد، قطعه (Section) می‌گویند. پس در ابتدا و انتهای هر قطعه‌ی ترازیابی نقاط ثابت ایستگاهی وجوددارد. ولی در هر دهنگ ممکن است نقاط ابتدا و انتهایی نقاط موقت (TP) باشند.

بیشتر بدانیم . . . 

کاربردهای ترازیابی: (پروفیل عرضی)

چنان‌چه صفحه قائمی عمود بر محور مسیر از هر نقطه مسیر گذرانده و فصل مشترک آن را با زمین (در عرض راه) مشخص و رسم نماییم به آن نیم رخ عرضی گویند.

در سال آینده با پروفیل عرضی و کاربردهای آن آشنا خواهید شد.

به منظور تعیین اختلاف ارتفاع نقاط A و B روابط زیر را می‌توانیم بنویسیم:

$$\Delta H_i = \Delta h_{(A, TP_i)} = B.S_i - F.S_i$$

$$\Delta H_r = \Delta h_{(TP_i, TP_r)} = B.S_r - F.S_r$$

$$\Delta H_r = \Delta h_{(TP_r, B)} = B.S_r - F.S_r$$

$$\begin{aligned}\Delta H_{(A-B)} &= \Delta h_{(A, TP_i)} + \Delta h_{(TP_i, TP_r)} + \Delta h_{(TP_r, B)} = \sum \Delta H_i \\&= (B.S_i - F.S_i) + (B.S_r - F.S_r) + (B.S_r - F.S_r) \\&= (B.S_i + B.S_r + B.S_r) - (F.S_i + F.S_r + F.S_r) \\&\sum B.S - \sum F.S = h_B - h_A\end{aligned}$$

و برای تعیین ارتفاع نقطه‌ی B یعنی h_B وقتی ارتفاع نقطه‌ی A یعنی h_A معلوم است می‌توان نوشت:

$$h_B = h_A + \Delta H_{(A-B)} = h_A + \sum \Delta H_i = h_A + (\sum B.S - \sum F.S)$$

و برای محاسبه‌ی ارتفاع هر نقطه‌ی مشابه، رابطه‌ی فوق را می‌توان نوشت. مثلاً

$$h_{TP_i} = h_A + \Delta H_{(A, TP_i)} = h_A + (B.S_i - F.S_i)$$

$$h_{TP_r} = h_{TP_i} + \Delta H_{(TP_i, TP_r)} = h_{TP_i} + (B.S_r - F.S_r) = h_A + (B.S_i - F.S_r) + (B.S_r - F.S_r)$$

برای مرتب نوشتن اعدادی که می‌خوانیم، جدول ساده‌ی زیر را ترسیم می‌کنیم و در هر ایستگاه یک قرائت عقب و یک قرائت جلو انجام می‌دهیم (نوشته شده در ستون‌های مربوطه) سپس حاصل جمع قرائت‌های جلو از حاصل جمع قرائت‌های عقب کم می‌شود تا اختلاف ارتفاع دو نقطه‌ی A و B به دست آید. اگر حاصل منفی باشد نقطه‌ی B پائین‌تر از نقطه‌ی A است.

چنان‌چه ارتفاع نقطه‌ی A در دست باشد و آن را با اختلاف ارتفاع به دست آمده جمع جبری کنیم ارتفاع نقطه‌ی B به دست می‌آید. اگر بخواهیم ارتفاع نقاطی را روی یک مسیر پیدا کنیم با شیوه‌ای که در ترازیابی تدریجی عمل کردیم امکان‌پذیر است لیکن بعد از تنظیم جدول مربوطه قرائت‌های عقب و جلو دویه‌دو از هم کم می‌شوند تا ارتفاع یک‌یک آن‌ها را بتوان پیدا کرد. فرم جدول کار به صورت زیر است:

نقاط	قرائت عقب (میلی‌متر)	قرائت جلو (میلی‌متر)
A	۳۶۱۲	
TP _۱	۳۴۸۱	۰۹۰۱
TP _۲	۳۷۰۱	۱۱۰۵
TP _۳	۳۷۴۰	۳۰۱۶
B		۰۸۰۱
مجموع	۱۴۵۳۴	۵۸۲۳

جدول ۱۱ - ۱ . ترازیابی تدریجی

بیش تر بدانیم ...



کاربردهای دیگر ترازیابی:

- محاسبه‌ی حجم عملیات خاکی

- تهیی‌ی پلان با منحنی میزان

- انتقال ارتفاع از نقطه‌ای به نقطه‌ی دیگر

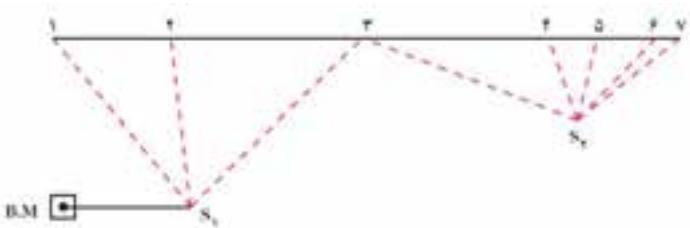
- و ...

۱۱-۱۱ ترازیابی شعاعی

در بسیاری از پروژه‌های عمرانی برای پیدا کردن ارتفاع نقاط می‌توان با ایستگاه گذاری و قرار دادن شاخص روی نقاط مورد نیاز، بدون آنکه دستگاه ترازیاب جابه‌جا شود، ارتفاع نقاط را پیدا کنیم.

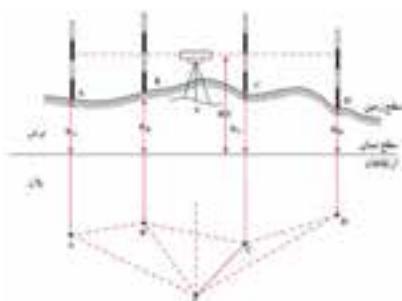
هرگاه فاصله‌ی نقاط به هم نزدیک باشد به طوری که بتوان از یک ایستگاه عدد مربوط به شاخص روی چند نقطه را خواند یا به عبارت دیگر با قرار دادن ترازیاب در محل مناسب بتوان بیش از دو قرائت انجام داد. در جدول اولین قرائت را قرائت عقب و آخرین قرائت را قرائت جلو و بقیه را قرائت‌های وسط ثبت می‌کنیم. این نوع ترازیابی شعاعی یا ترازیابی نقاط پراکنده گویند.

در موقعی که نقاطی به صورت پراکنده قرار گرفته باشد، به طوری که بتوان از یک ایستگاه آنها را ترازیابی کرد، از این ترازیابی استفاده می‌شود.



شکل ۱۱-۷. ترازیابی شعاعی (نمای بالا)

همان‌طور که گفته شد، در ترازیابی شعاعی دستگاه ترازیاب را در محل مناسبی، که از آن محل بتوان بیش از دو قرائت انجام داد، قرار می‌دهیم. برای مثال در شکل (۸-۱۱) دستگاه در نقطه‌ی S مستقر شده است، به طوری که از آن‌جا شاخص در نقاط A و B و C و D دیده می‌شود.



شکل ۱۱-۸. ترازیابی شعاعی

چنان‌چه ارتفاع نقطه‌ی اول معلوم باشد، در این نقطه قرائت عقب انجام می‌شود. در ادامه‌ی کار با گرفتن شاخص بر روی نقاط بعد به ترتیب قرائت‌های تار و سط انجام می‌شود و در انتهای شاخص را بر روی نقطه‌ی آخر می‌گیریم و قرائت روی آنرا قرائت جلو ثبت می‌نماییم.

هرگاه اختلاف ارتفاع نقاط را با ΔH و قرائت عقب را با B.S و قرائت‌های سط را با I.S و قرائت جلو را با F.S نشان دهیم، داریم:

$$\Delta H_{(A,B)} = B.S_A - I.S_B$$

$$\Delta H_{(A,C)} = B.S_A - I.S_C$$

$$\Delta H_{(B,C)} = B.S_B - I.S_C \quad \text{یا:}$$

$$\Delta H_{(A,D)} = B.S_A - F.S_D$$

$$\Delta H_{(C,D)} = I.S_C - F.S_D$$

$$\Delta H_{(B,D)} = I.S_B - F.S_D$$

روشن است با داشتن اختلاف ارتفاع هر دو نقطه نسبت به هم و معلوم بودن ارتفاع یک نقطه از قبل مانند h_A به راحتی ارتفاع کلیه‌ی نقاط محاسبه می‌شود، مثلاً:

$$h_A = \text{علوم}$$

$$h_B = h_A + \Delta H_{(A,B)}$$

$$h_C = h_B + \Delta H_{(B,C)} = h_A + \Delta H_{(A,C)}$$

$$h_D = h_C + \Delta H_{(C,D)} = h_B + \Delta H_{(B,D)}$$

$$= h_A + \Delta H_{(A,D)}$$



أنواع بنچ مارک:

(الف) بنچ مارک ژئودزی: ارتفاع این نقاط با عملیات ترازیابی دقیق نسبت به سطح مبنای ارتفاعات تعیین می‌گردد.

(ب) بنچ مارک‌های دائمی: انتخاب آنها در فواصل کمتر نسبت به بنچ مارک‌های ژئودزی صورت می‌گیرد. و ارتفاع آنها به کمک بنچ مارک‌های مذکور تعیین می‌گردد.

(ج) بنچ مارک‌های اختیاری: نقاطی هستند که در یک منطقه کوچک و محدود انتخاب می‌کنیم و یک ارتفاع فرضی به آنها نسبت می‌دهیم.

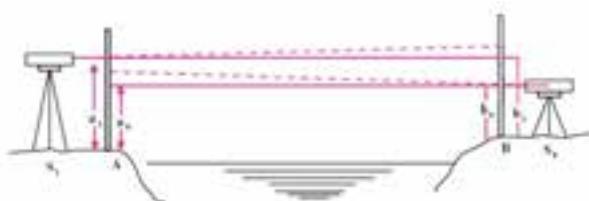
(د) بنچ مارک‌های موقتی: نقاطی هستند که موقتاً به عنوان مبنای برای ترازیابی در نظر گرفته می‌شوند.

۱۱-۹ ترازیابی متقابل

برای پیدا کردن اختلاف ارتفاع دو نقطه بهتر است دستگاه ترازیاب در محلی مستقر شود که فاصله‌ی نقاط تا دستگاه مساوی باشد. در این وضعیت خطاهای کلیماسیون و کرویت و انکسار عملاً در محاسبات حذف می‌گردد.

اما گاهی ممکن است شرایط فیزیکی زمین طوری باشد که نتوان فاصله‌ی دستگاه تا نقاط را مساوی در نظر گرفت. مانند شکل (۱۱-۹) اگر بین دو نقطه رودخانه‌ای وجود داشته باشد، در این وضعیت اختلاف ارتفاع دو نقطه را در دو حالت زیر به دست می‌آوریم و میانگین آن‌ها را، که اختلاف ارتفاع بدون خطاهای فوق است، مورد استفاده قرار می‌دهیم (ترازیابی متقابل).

در حالت اول دستگاه را نزدیک نقطه‌ی اول (A) مستقر و روی شاخص را در نقاط A و B قرائت می‌کنیم.



شکل ۱۱-۹. ترازیابی متقابل

در حالت دوم دستگاه را در فاصله‌ی نزدیک نقطه‌ی B مستقر و روی شاخص را در نقاط A و B قرائت می‌کنیم.

$$\left. \begin{array}{l} \Delta H_1 = a_1 - b_1 \\ \Delta H_2 = a_2 - b_2 \end{array} \right| \Rightarrow \Delta H_{(A,B)} = \frac{\Delta H_1 + \Delta H_2}{2} = \frac{(a_1 - b_1) + (a_2 - b_2)}{2}$$

خلاصه‌ی فصل

- ترازیابی هندسی روشی است که در آن از دستگاه ترازیاب و شاخص استفاده می‌شود.
- ترازیابی هندسی از دقیق‌ترین و مهم‌ترین روش‌های اندازه‌گیری اختلاف ارتفاع است.
- روش‌های ترازیابی هندسی عبارت‌اند از:

۱- ساده

۲- تدریجی

۳- شعاعی

۴- متقابل

- ترازیابی ساده برای به دست آوردن اختلاف ارتفاع بین دو نقطه به کار می‌رود.
- اولین قرائت را در هر دهنه‌ی ترازیابی که معمولاً روی نقطه‌ی معلوم انجام می‌شود قرائت عقب (B.S) و دومین قرائت را قرائت جلو (F.S) می‌گویند.
- با داشتن اختلاف ارتفاع بین دو نقطه و معلوم بودن ارتفاع یکی از نقاط، ارتفاع نقطه‌ی دیگر نیز محاسبه می‌شود.

- از ترازیابی تدریجی زمانی استفاده می‌گردد که:
 - الف) فاصله‌ی بین دو نقطه زیاد باشد؛
 - ب) مانعی بین نقاط و ایستگاه وجود داشته باشد؛
 - ج) شبیه زمین زیاد باشد.

- ترازیابی شعاعی روشی است که در آن از یک ایستگاه تعداد زیادی نقطه ترازیابی می‌شود.

- در ترازیابی شعاعی اولین قرائت را قرائت عقب (B.S) و سایر قرائت‌ها را قرائت وسط (I.S) و آخرین قرائت را قرائت جلو (F.S) می‌نامند.
- کاربرد ترازیابی متقابل در مواردی است که نتوان دوربین ترازیاب را در وسط دهنده‌ی ترازیابی قرار داد.



سؤالات تشریحی

- انواع روش‌های ترازیابی هندسی را نام ببرید.
 - در ترازیابی هندسی روش ساده را با رسم شکل شرح دهید.
 - ترازیابی تدریجی را با رسم شکل شرح دهید.
 - دلایل استفاده از ترازیابی تدریجی را بیان کنید.
 - ترازیابی شعاعی را با رسم شکل توضیح دهید.
 - ترازیابی متقابل را با رسم شکل شرح دهید.
 - علل استفاده از ترازیابی متقابل را بیان کنید.
- سؤالات چندگزینه‌ای**
- کدام گزینه از دلایل استفاده از ترازیابی تدریجی نیست؟
 - ۱) فاصله‌ی بین دو نقطه زیاد باشد.
 - ۲) مانع بین ایستگاه و نقاط وجود داشته باشد.
 - ۳) نتوان ترازیاب را در وسط قرارداد.
 - ۴) شب زمین بین نقاط زیاد باشد.
 - اگر اختلاف ارتفاع بین دو نقطه‌ی A و B برابر با ۱۰۰۰ میلی‌متر باشد و دوربین را بین این دو نقطه مستقر کرده باشیم و قرائت عقب روی شاخص نقطه‌ی A، ۲۵۴۰ میلی‌متر باشد، قرائت جلو روی نقطه‌ی B، چند میلی‌متر است؟
 - (۱) ۳۵۴۰
 - (۲) ۱۵۴۰
 - (۳) ۰۵۴۰
 - (۴) ۲۵۴۰