

خطاهای در ترازیابی هندسی

فصل دوازدهم



هدف های رفتاری :

پس از آموزش و مطالعه‌ی این فصل از فراگیرنده انتظار می‌رود بتواند:

۱- راهکار کلی مربوط به تعیین اختلاف ارتفاع در ترازیابی به روش متقابل را شرح دهد.

۲- محاسبات مربوط به تعیین اختلاف ارتفاع در ترازیابی به روش متقابل را انجام دهد.

۳- محاسبات مربوط به تعیین اختلاف ارتفاع در ترازیابی به روش متقابل را با ماشین حساب کاسیو ۴۵۰۰ انجام دهد.

۴- بحث و بررسی مربوط به تعیین اختلاف ارتفاع در ترازیابی به روش متقابل را شرح دهد.

قبل از مطالعه‌ی این فصل از فراگیرنده انتظار می‌رود با مطالب زیر آشنا باشد:

۱- آشنایی با فصل دوازدهم کتاب «مساحتی»

: مطالب پیش نیاز

مروزی بر فصل دوازدهم کتاب «مسایحی»

- اندازه‌گیری‌ها در ترازیابی هندسی مانند هر اندازه‌گیری دیگری از خطأ و اشتباه به دور نیست. اشتباهات را باید حذف کنیم و خطاهای را به حداقل برسانیم.
- سه منبع خطأ در ترازیابی هندسی وجود دارد: ۱- دستگاه ۲- طبیعت ۳- انسان
- سه نوع خطأ در ترازیابی هندسی وجود دارد: ۱- تدریجی (سیستماتیک)
۲- اتفاقی (تصادفی) ۳- خطای بزرگ (اشتباه)
- خطای کلیماسیون در ترازیاب‌های هندسی در صورتی به وجود می‌آید که محور نشانه روی دوربین ترازیاب افقی نباشد.
- اگر فاصله دستگاه ترازیاب از شاخص‌ها مساوی باشد، عملًا خطای کلیماسیون حذف می‌گردد.

برخی از خطاهای در ترازیابی هندسی		
نوع خطأ	منبع ایجاد خطأ	خطأ
تدریجی	دستگاه	تنظیم نبودن ترازهای کروی و استوانه‌ای
تدریجی	دستگاه	خطای پارالاکس دستگاه
تدریجی	دستگاه	انحنا پیدانمودن شاخص (تاب برداشت)
تدریجی	دستگاه	خطای ناشی از تقسیمات یادگره‌بندی شاخص
تدریجی	دستگاه	خطای کلیماسیون
تدریجی	دستگاه	خطای صفر یا مبنای شاخص
اتفاقی	طبیعت	خطاهای ایجادشده توسط عوامل جوئی
تدریجی	طبیعت	خطای کرویت زمین
تدریجی	طبیعت	خطای انکسار
اتفاقی	انسان	خطای ناشی از قراردادن شاخص در محل‌های نشست پذیر
اتفاقی	انسان	خطای ناشی از نایایدار بودن پایه‌های دوربین در زمین‌های نرم
اتفاقی	انسان	انجام ترازیابی در شرایط جوی نامناسب

مثال ۱-۱۲



محاسبه‌ی اختلاف ارتفاع در ترازیابی به روش متقابل

با توجه به شکل در بین دو نقطه‌ی A و B به دلیل وجود مانع، ترازیابی متقابل انجام گرفته است. در این عملیات یک بار دوربین در ایستگاه S_۱ نزدیک نقطه‌ی B و بار دیگر دوربین در ایستگاه S_۲ نزدیک نقطه‌ی A قرار گرفته و اعداد روی شاخص را قرائت کرده و در جدولی مطابق شکل زیر ثبت شده است. اختلاف ارتفاع دقیق دو نقطه‌ی A و B را محاسبه کنید.



ایستگاه	نقاط	قرائت عقب	قرائت جلو
S _۱	A	۳۸۹۰	
	B		۲۴۲۰
S _۲	A	۲۶۴۰	
	B		۱۱۳۰

راهکار کلی: چون دوربین را نتوانسته‌ایم در وسط دو نقطه قرار دهیم، با دو بار ایستگاه گذاری عملاً دو بار اختلاف ارتفاع دو نقطه را محاسبه کرده و سپس از این دو اختلاف ارتفاع میانگین می‌گیریم تا اختلاف ارتفاع دقیق تر AB به دست آید.

$$\left. \begin{array}{l} \Delta H_1 = B.S_1 - F.S_1 \\ \Delta H_2 = B.S_2 - F.S_2 \end{array} \right\} \Rightarrow \Delta H_{AB} = \frac{\Delta H_1 + \Delta H_2}{2}$$

روش حل:

$$\left. \begin{array}{l} \Delta H_1 = B.S_1 - F.S_1 = 3890 - 2420 = 1470 \cdot \text{mm} \\ \Delta H_2 = B.S_2 - F.S_2 = 2640 - 1130 = 1510 \cdot \text{mm} \end{array} \right\} \Rightarrow \Delta H_{AB} = \frac{1470 + 1510}{2} = 1490 \cdot \text{mm}$$

بحث و بررسی: همان‌طور که ملاحظه شد اختلاف ارتفاع به دست آمده در دو حالت با هم برابر نبوده و حدود ۴۰ میلی متر اختلاف دارند. دلیل این امر وجود خطاهای دستگاهی و طبیعی از قبیل کلیماسیون و کرویت و انکسار است که با انجام ترازیابی به صورت دو طرفه (متقابل) و میانگین گیری، عملًا این خطاهای حذف می‌شوند.

تمرین‌های کلاسی مثال ۱۲ - ۱:

- ۱- اطلاعات مربوط به یک ترازیابی متقابل در جدول زیر آورده شده است. اختلاف ارتفاع دقیق بین دو نقطه را تعیین کنید.

ایستگاه	نقاط	قرائت عقب	قرائت جلو
S_1	M	۳۷۰۰	
	N		۳۲۰۰
S_2	M	۳۴۲۰	
	N		۲۹۱۰

- ۲- برای پیدا کردن ارتفاع نقطه‌ی B از ارتفاع معلوم نقطه‌ی A که در طرفین رودخانه قرار دارند، ترازیابی متقابل صورت گرفته است. نتیجه‌ی مشاهدات در جدول ترازیابی آورده شده است. اگر ارتفاع نقطه‌ی A برابر $1170/400$ متر باشد ارتفاع نقطه‌ی B را محاسبه کنید.

ایستگاه	نقاط	قرائت عقب	قرائت جلو
S_1	A	۳۲۱۲	
	B		۱۲۱۱
S_2	A	۳۰۹۲	
	B		۱۰۸۹

۳- جهت تعیین خطای کلیماسیون یک دستگاه ترازیاب، یک بار دستگاه را در وسط امتداد AB به طول ۸۰ متر و بار دیگر دستگاه را نزدیک نقطه‌ی A قرار داده و قرائت‌های روی شاخص را در هر دو حالت در جدول زیر ثبت کرده‌ایم. مطلوب است محاسبه‌ی خطای کلیماسیون دستگاه ترازیاب برای فاصله‌ی ۴۰ متر.

ایستگاه	قرائت عقب	قرائت جلو
دروسط	۲۸۴۳	۱۶۷۲
A نزدیک	۱۹۴۷	۰۷۲۸

۴- با توجه به قرائت‌های صورت گرفته در شکل زیر مقدار خطای کلیماسیون دستگاه ترازیاب را برای فاصله‌ی ۴۰ متر به دست آورید.

