



ΠΑΝΕΠΙΣΤΗΜΙΟ ΔΥΤΙΚΗΣ ΑΤΤΙΚΗΣ

ΣΧΟΛΗ ΜΗΧΑΝΙΚΩΝ

Τμήμα Μηχανικών Τοπογραφίας και Γεωπληροφορικής

# ΤΟΠΟΓΡΑΦΙΚΑ ΔΙΚΤΥΑ ΚΑΙ ΥΠΟΛΟΓΙΣΜΟΙ

## ΑΝΑΣΚΟΠΗΣΗ ΘΕΩΡΙΑΣ ΣΥΝΟΡΘΩΣΕΩΝ

Βασίλης Δ. Ανδριτσάνος  
Δρ. Αγρονόμος - Τοπογράφος Μηχανικός ΑΠΘ  
Επίκουρος Καθηγητής ΤΕΙ Αθήνας

3ο εξάμηνο

**<http://eclass.uniwa.gr>**

## **Τοπογραφικά Δίκτυα και Υπολογισμοί**

**Παρουσιάσεις, Ασκήσεις, Σημειώσεις, Έντυπα,  
Προδιαγραφές, Κανονισμοί, Αμοιβές**

## Η ΕΝΝΟΙΑ ΤΗΣ ΣΥΝΟΡΘΩΣΗΣ

- **Διαδικασία αποτύπωσης:** Από το γενικό στο ειδικό
  1. Οριζόντιο και κατακόρυφο δίκτυο ελέγχου
  2. Αποτύπωση της περιοχής
  3. Απόδοση σε χάρτη
- **Υπολογισμοί δικτύων ελέγχου:** καθορισμός μεγέθους και σχήματος (ανεξάρτητα δίκτυα), καθορισμός μεγέθους, σχήματος και θέσης (εξαρτημένα ή ενταγμένα δίκτυα)
- Καθορισμός μεγέθους, σχήματος και θέσης: **συντεταγμένες**

## Η ΕΝΝΟΙΑ ΤΗΣ ΣΥΝΟΡΘΩΣΗΣ

- **Πλεονέκτημα συντεταγμένων:** απλό μαθηματικό μοντέλο αναλυτικής γεωμετρίας και τριγωνομετρίας: ευκολία στους αλγόριθμους συνόρθωσης
- **Μειονέκτημα 1:** καθορισμός συστήματος αναφοράς: *συντεταγμένες: μέγεθος, σχήμα αλλά και θέση. Μετρήσεις: μέγεθος, σχήμα*
- **Αντιμετώπιση 1:** αυθαίρετο σύστημα ή εξάρτηση από γεωδαιτικό DATUM
- **Μειονέκτημα 2:** Επίδραση των συντεταγμένων από τα σφάλματα των παρατηρήσεων
- **Αντιμετώπιση 2:** Μέθοδοι περιορισμού της επίδρασης των σφαλμάτων των παρατηρήσεων: **Διαδικασία της συνόρθωσης**

## Η ΔΙΑΔΙΚΑΣΙΑ ΤΗΣ ΣΥΝΟΡΘΩΣΗΣ

- Ποιά είναι η βέλτιστη μέθοδος υπολογισμού που οδηγεί στις λιγότερο επηρεασμένες από τα σφάλματα των παρατηρήσεων συντεταγμένες;
- **Συνόρθωση των παρατηρήσεων:** βέλτιστη μέθοδος υπολογισμού συντεταγμένων από τις διαθέσιμες μετρήσεις, που οδηγεί σε συντεταγμένες με τη μικρότερη δυνατή επίδραση των σφαλμάτων των παρατηρήσεων, σύμφωνα με κάποιο κατάλληλο κριτήριο

## ΜΕΤΡΗΣΗ ΚΑΙ ΣΦΑΛΜΑ

**Μέτρηση ή παρατήρηση:** διαδικασία προσδιορισμού αριθμητικής τιμής σε ένα μέγεθος που συνδέεται με το φυσικό σύστημα.

Επανάληψη μέτρησης: διαφορετικό αποτέλεσμα

**Σφάλμα:** η διαφορά της μέτρησης από την άγνωστη αληθινή τιμή

$$\text{σφάλμα} = \text{μέτρηση} - \text{αληθινή τιμή}$$

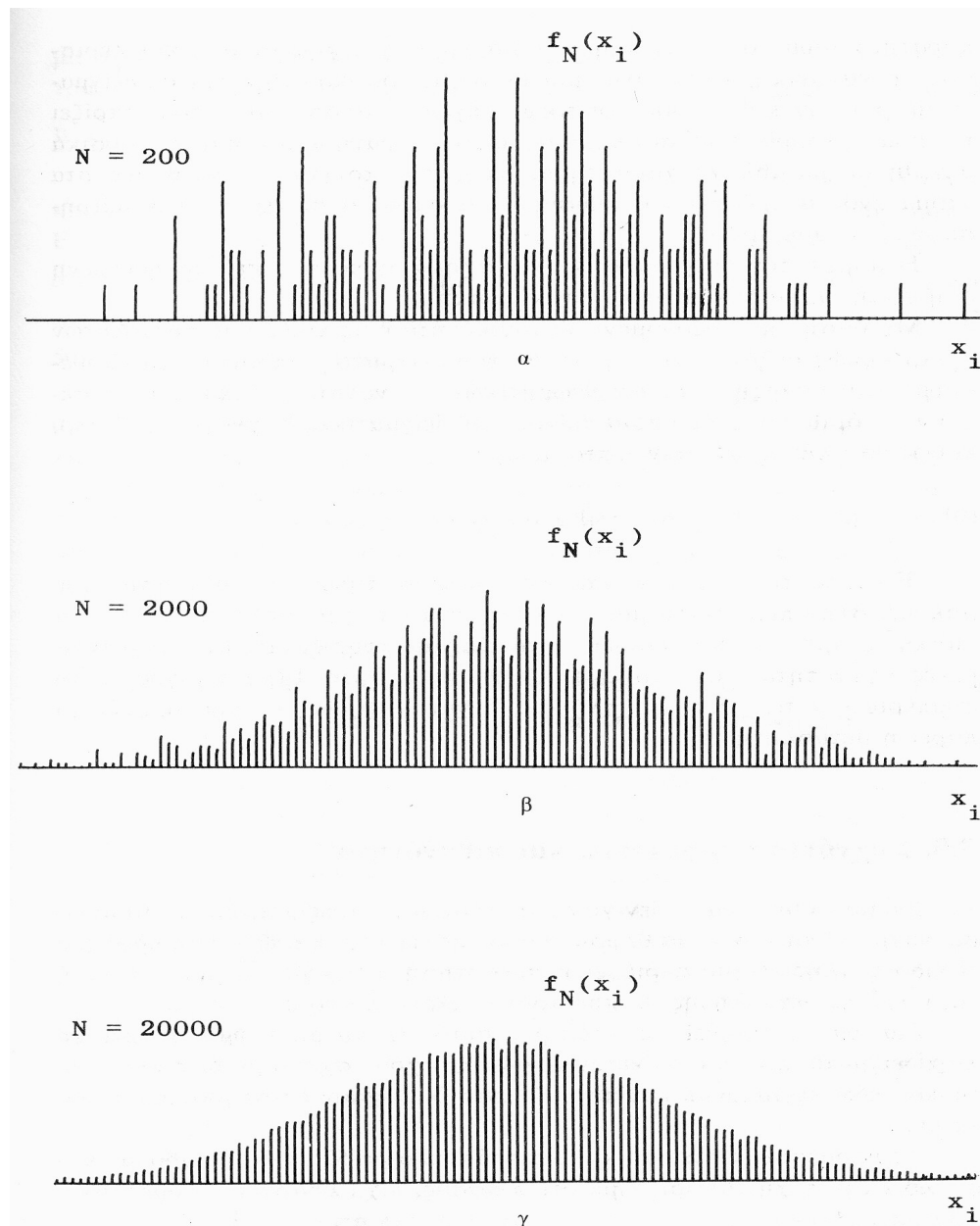
**Αληθινή τιμή:** άγνωστη. Αρκούμαστε στη δυνατότητα καθορισμού της μέχρι μια τάξη μεγέθους μικρότερη από την τάξη μεγέθους των σφαλμάτων. *Αδυναμία καθορισμού:* επίδραση του σφάλματος

## ΔΙΑΧΩΡΙΣΜΟΣ ΤΩΝ ΣΦΑΛΜΑΤΩΝ

**Χονδροειδή σφάλματα:** οφείλονται σε ανθρώπινα λάθη (αναγραμματισμοί, λάθη στις σκοπεύσεις). Ελέγχονται εύκολα και απομακρύνονται κατά την προεπεξεργασία των παρατηρήσεων

**Συστηματικά σφάλματα:** σταθερή τιμή ή συνάρτηση του μεγέθους που μετράμε (κακή βαθμονόμηση οργάνου ή λάθος στο μοντέλο). Τεχνικές απαλοιφής (σκοπεύσεις σε δύο θέσεις τηλεσκοπίου)

**Τυχαία σφάλματα:** Απρόβλεπτα σφάλματα που η συλλογική συμπεριφορά τους είναι δυνατό να περιγραφεί με τη βοήθεια της θεωρίας των πιθανοτήτων (διαγράμματα συχνότητων εμφάνισης)



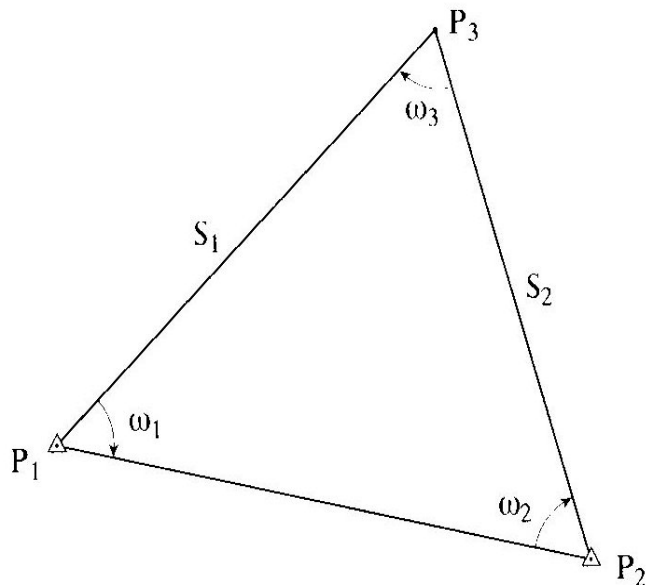
# ΚΑΝΟΝΙΚΗ ΚΑΤΑΝΟΜΗ

Όταν οι επαναλαμβανόμενες μετρήσεις τείνουν στο άπειρο η μορφή της συνεχούς καμπύλης που προκύπτει ονομάζεται **κανονική κατανομή ή κατανομή Gauss**

Η κανονική κατανομή είναι η κατανομή που συναντάται ως επί το πλείστον στη φύση

## Η ΔΙΑΔΙΚΑΣΙΑ ΤΗΣ ΣΥΝΟΡΘΩΣΗΣ

- Περισσότερες μετρήσεις (5) από τις άγνωστες παραμέτρους (2) → υπερεκτιμήσιμο μοντέλο → πλεονάζουσες παρατηρήσεις: **βαθμοί ελευθερίας**



i	$\omega_i^b$ (grad)	$S_i^b$ (m)	$x_i$ (m)	$y_i$ (m)
1	79.4362	2943.720	26608.425	-14450.071
2	52.4051	3806.697	29745.486	-12847.711
3	68.1597			

		x (m)	y (m)
$\omega_1$	$\omega_2$	26170.770	-11538.965
$\omega_1$	$\omega_3$	26170.791	-11539.100
$\omega_1$	$S_1$	26170.784	-11539.065
$\omega_1$	$S_2$	26170.789	-11539.100
$\omega_2$	$\omega_3$	26170.870	-11539.001
$\omega_2$	$S_1$	26170.967	-11539.039
$\omega_2$	$S_2$	26170.827	-11538.988
$\omega_3$	$S_1$	26170.821	-11539.059
$\omega_3$	$S_2$	26170.782	-11539.112
$S_1$	$S_2$	26170.799	-11539.062

## Η ΔΙΑΔΙΚΑΣΙΑ ΤΗΣ ΣΥΝΟΡΘΩΣΗΣ

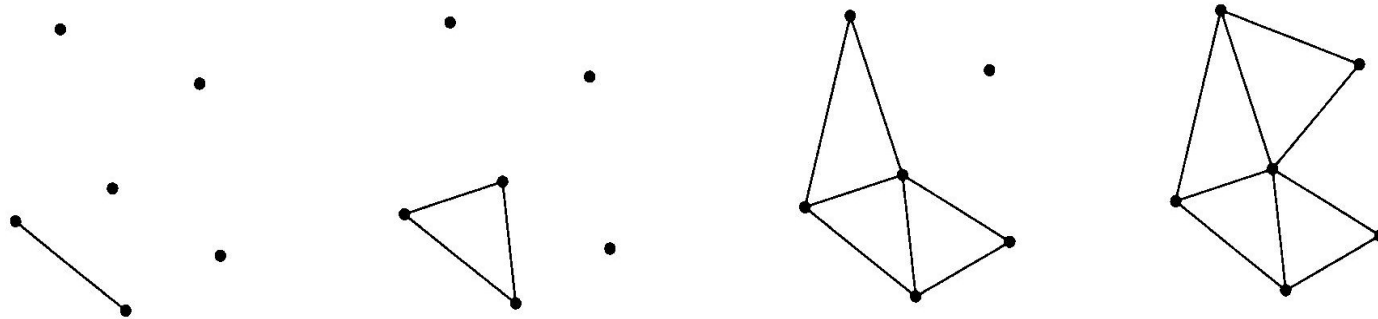
**Πλεονασμός παρατηρήσεων → οδηγεί στην ασυμβατότητα μοντέλου**

- Κάθε ζεύγος παρατηρήσεων οδηγεί σε διαφορετικές συντεταγμένες
- Διαφέρουν μεταξύ τους λόγω των σφαλμάτων των μετρήσεων
- Δεν περιορίζεται η επίδραση των σφαλμάτων
- Πρέπει να βρεθούν οι βέλτιστες παρατηρήσεις βάσει ενός κριτηρίου, π.χ., *τις συνθήκες κατά την περίοδο των μετρήσεων*
- **Μειονέκτημα:** αυθαίρετη επιλογή του βέλτιστου και μη αξιοποίηση όλων των παρατηρήσεων
- ✓ Άλλες λύσεις αξιοποίησης όλων των παρατηρήσεων: μέσες τιμές, γωνιακές διορθώσεις: περιορισμός των σφαλμάτων αλλά όχι στο μέγιστο δυνατό βαθμό
- ✓ **Μειονέκτημα:** κανένα κριτήριο βέλτιστης εκτίμησης

## Η ΔΙΑΔΙΚΑΣΙΑ ΤΗΣ ΣΥΝΟΡΘΩΣΗΣ

- **Συνόρθωση:** χρήση όλων των παρατηρούμενων παραμέτρων και “βελτίωσή” τους βάσει συγκεκριμένων κριτηρίων
- Για να ικανοποιούν το μαθηματικό μοντέλο περιγραφής του φυσικού συστήματος οι παρατηρήσεις “διορθώνονται” ώστε να καθίστανται *συμβατές*
- **Παραμετρικός βαθμός** δικτύου (ή φυσικού συστήματος γενικότερα) είναι ένας ελάχιστος αριθμός  $r$  παραμέτρων-παρατηρήσεων του συστήματος ανεξαρτήτων μεταξύ τους (καμία δεν προκύπτει από τις υπόλοιπες)
- *Σχήμα τριγώνου:* 2 παράμετροι π.χ., 2 γωνίες (βαθμός 2)
- *Σχήμα και μέγεθος τριγώνου:* 3 παράμετροι π.χ., 2 γωνίες και μία πλευρά
- Σε κάθε σημείο που προσθέτουμε στο απλό τρίγωνο για την ίδρυση ενός δικτύου χρειάζονται 2 ακόμη παράμετροι

## Η ΔΙΑΔΙΚΑΣΙΑ ΤΗΣ ΣΥΝΟΡΘΩΣΗΣ



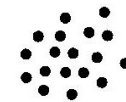
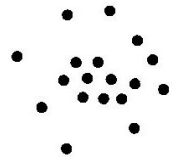
- **Παραμετρικός βαθμός δικτύου  $N$  κορυφών (σχήμα και μέγεθος - γωνίες και αποστάσεις):**  $3 + 2(N - 3) = 2N - 3$
- **Παραμετρικός βαθμός δικτύου  $N$  κορυφών (μόνο σχήμα - μόνο μετρήσεις γωνιών):**  $2 + 2(N - 3) = 2N - 4$
- **Μικτό δίκτυο:** μέτρηση τουλάχιστον  $2N - 3$  γωνιών και πλευρών για να οριστεί το σχήμα και το μεγεθός του
- **Τριγωνομετρικό δίκτυο:** μέτρηση τουλάχιστον  $2N - 4$  γωνιών για να οριστεί το σχήμα του

## Η ΔΙΑΔΙΚΑΣΙΑ ΤΗΣ ΣΥΝΟΡΘΩΣΗΣ

- Για να μπορέσουμε να εφαρμόσουμε τη διαδικασία της συνόρθωσης χρειάζονται  $n > r$  παρατηρήσεις
- **Βαθμοί ελευθερίας του δικτύου** ( $f = n - r$ ): είναι οι επιπλέον παρατηρήσεις
- Οι παρατηρήσεις ( $n > r$ ) αντικαθίστανται από **συμβιβαστές τιμές**: κάθε υποσύνολο καταλήγει στις ίδιες τιμές για τις συντεταγμένες των κορυφών
- **Τοπογραφικά δίκτυα**: εκτός από τις  $n$  παρατηρήσεις έχουμε και  $m$  άγνωστες παραμέτρους (συντεταγμένες)
- **Συνόρθωση**: εκτίμηση των τιμών των  $n$  παρατηρήσεων και των  $m$  αγνώστων παραμετρών
- Το πόσο κοντά είναι οι εκτιμήσεις αυτές στις αληθινές τιμές εξαρτάται από την **ελαχιστοποίηση των σφαλμάτων**

## ΚΡΙΤΗΡΙΟ ΕΛΑΧΙΣΤΩΝ ΤΕΤΡΑΓΩΝΩΝ

- **Βέλτιστη μέθοδος υπολογισμού:** εκτιμήσεις συντεταγμένων λιγότερο επηρεασμένες από τα σφάλματα των μετρήσεων
- **Βέλτιστη μέθοδος υπολογισμού:** μέτρηση του “μεγέθους” των σφαλμάτων (ακρίβεια) και της επίδρασής τους στα αποτελέσματα (αξιοπιστία)



## ΚΡΙΤΗΡΙΟ ΕΛΑΧΙΣΤΩΝ ΤΕΤΡΑΓΩΝΩΝ

- Το κριτήριο που πλεονεκτεί και χρησιμοποιείται στις τοπογραφικές εργασίες είναι το **κριτήριο των ελαχίστων τετραγώνων**

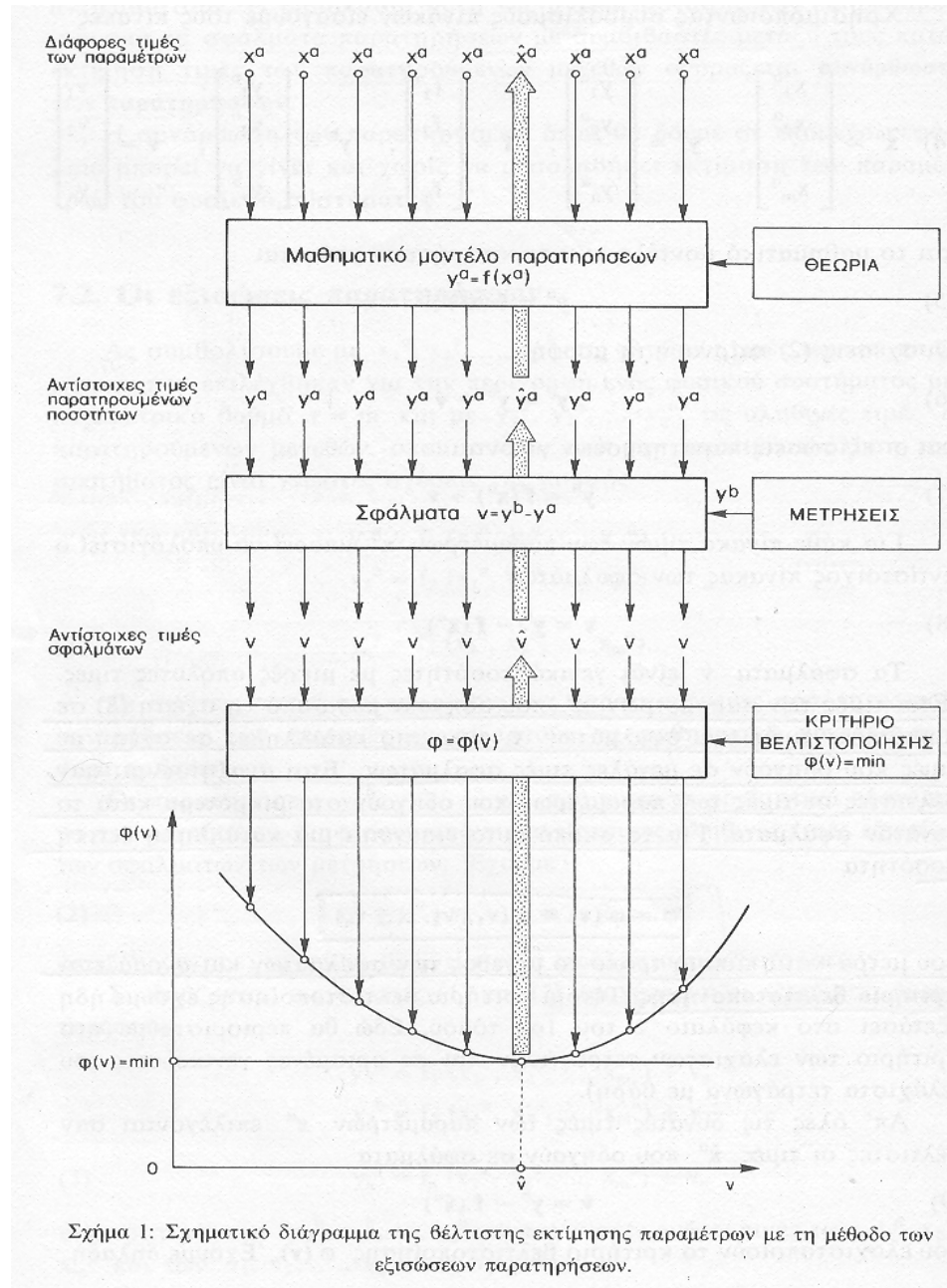
$$\mathbf{v} = \mathbf{y}^b - \mathbf{y}^a$$

$$\phi = v_1^2 + v_2^2 + \dots + v_n^2 = \sum_{i=1}^n v_i^2 = \min \quad \mathbf{v}^T \mathbf{v} = \min$$

$$\phi = p_1 v_1^2 + p_2 v_2^2 + \dots + p_n v_n^2 = \sum_{i=1}^n p_i v_i^2 = \min$$

$$\mathbf{v}^T \mathbf{P} \mathbf{v} = \min$$

# ΒΕΛΤΙΣΤΗ ΕΚΤΙΜΗΣΗ ΠΑΡΑΜΕΤΡΩΝ



## ΚΡΙΤΗΡΙΟ ΕΛΑΧΙΣΤΩΝ ΤΕΤΡΑΓΩΝΩΝ

- Ο πίνακας **P** στα τοπογραφικά δίκτυα είναι συνήθως διαγώνιος: παρατηρήσεις ασυσχέτιστες μεταξύ τους αλλά διαφορετικής ακρίβειας
- Μεγαλύτερο βάρος: μεγαλύτερης ακρίβειας παρατηρήσεις
- Προκειμένου να υπολογίζουμε τα βάρη χρειαζόμαστε **ένα μέτρο της ακρίβειας των παρατηρήσεων**
- Χρήση της θεωρίας των σφαλμάτων: σφάλματα δειγματικές τιμές τυχαίων μεταβλητών: **τυχαία σφάλματα** (συνάρτηση κατανομής Gauss - κανονική κατανομή)
- $E\{\mathbf{v}\} = 0$  προσδοκία (μέση τιμή απείρου δείγματος)
- $E\{\mathbf{v}\mathbf{v}^T\} = \mathbf{C}$  πίνακας συμμεταβλητοτήτων
- Τοπογραφικά δίκτυα:  **$\mathbf{P} = \mathbf{C}^{-1}$**  βέλτιστη εκτίμηση

## ΠΟΙΟΤΗΤΑ ΤΩΝ ΜΕΤΡΗΣΕΩΝ

**Ακρίβεια:** η επίδραση των τυχαίων σφαλμάτων στις μετρήσεις και στις εξαγόμενες από αυτές ποσότητες

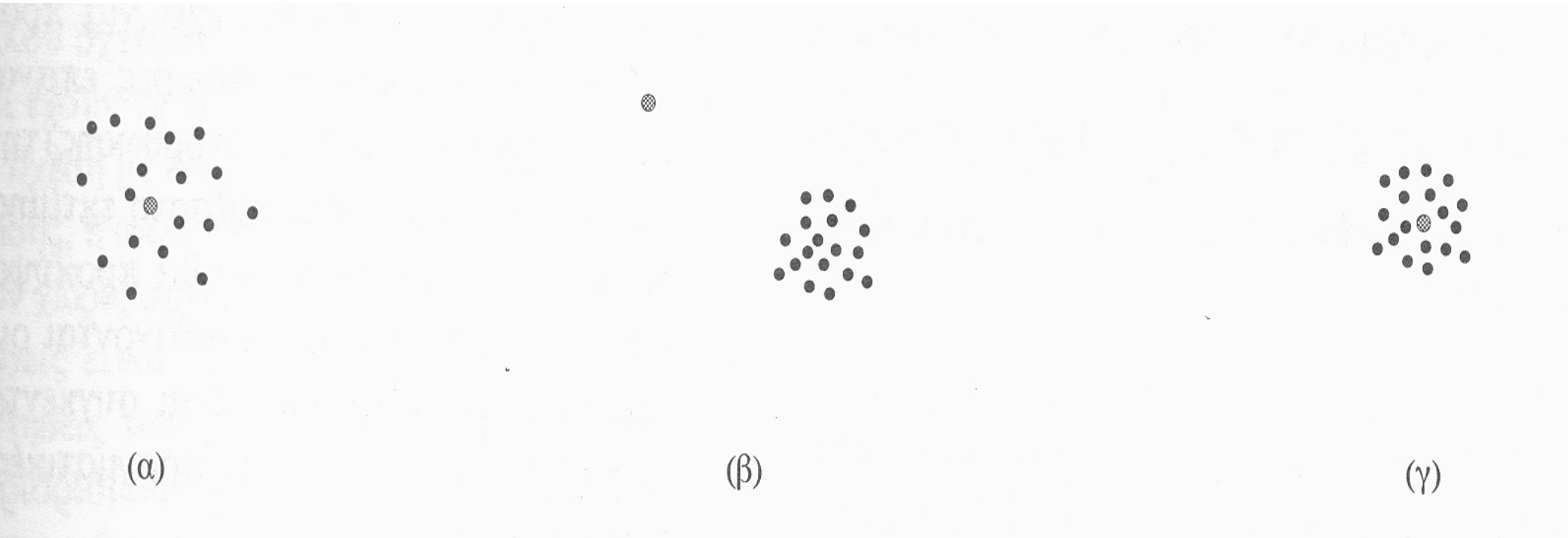
**Αξιοπιστία:** η επίδραση των χονδροειδών και συστηματικών σφαλμάτων και η ικανότητα περιορισμού τους

$$\text{ΠΟΙΟΤΗΤΑ} = \text{ΑΚΡΙΒΕΙΑ} + \text{ΑΞΙΟΠΙΣΤΙΑ}$$

**Ακρίβεια = εσωτερική ακρίβεια:** πόσο κοντά μεταξύ τους είναι η επαναλαμβανόμενες μετρήσεις για το ίδιο μέγεθος

**Αξιοπιστία = εξωτερική ακρίβεια:** πόσο κοντά στην πραγματική τιμή βρίσκονται οι επαναλαμβανόμενες μετρήσεις

# ΠΟΙΟΤΗΤΑ ΤΩΝ ΜΕΤΡΗΣΕΩΝ



## ΜΕΤΡΑ ΑΚΡΙΒΕΙΑΣ

**Διασπορά  $m^2$  και μέση τυπική απόκλιση  $m$**

$$m^2 = \frac{1}{n} \sum (y_i - \bar{y})^2 \qquad m = \sqrt{\frac{\sum (y_i - \bar{y})^2}{n}}$$

Μπορεί οι μέσες τιμές μεταξύ δύο δειγμάτων να είναι οι ίδιες όμως **μεγαλύτερη ακρίβεια** παρουσιάζει το δείγμα που έχει τη **μικρότερη διασπορά ή μέση τυπική απόκλιση**

*Μέση τιμή = πραγματική (ανεπηρέαστες μετρήσεις): μέσο τετραγωνικό σφάλμα (rms - root mean square)*

Σε κάθε νέα σειρά μετρήσεων νέα μέση τιμή και διασπορά

## ΜΕΤΡΑ ΑΚΡΙΒΕΙΑΣ (2)

Εισάγοντας την έννοια του απείρου δείγματος έχουμε

**Προσδοκία  $\mu$  και μεταβλητότητα  $\sigma^2$**

**Ανεπηρέαστη εκτίμηση της μεταβλητότητας**

$$\hat{\sigma}^2 = \frac{1}{n-1} \sum (y_i - \bar{y})^2$$

Αναφέρεται σε μία μεμονωμένη μέτρηση από το σύνολο των  $n$  μετρήσεων.

Όταν ο αριθμός  $n$  είναι μεγάλος οι τιμές  $m^2$  και  $\sigma^2$  ταυτίζονται

**Μεταβλητότητα αναφοράς ή μεταβλητότητα της μονάδας βάρους**

## ΜΕΤΡΑ ΑΚΡΙΒΕΙΑΣ (3)

**Μεταβλητότητα και τυπική απόκλιση της μέσης τιμής**

$$\hat{\sigma}_{\bar{y}}^2 = \frac{\hat{\sigma}^2}{n} \qquad \hat{\sigma}_{\bar{y}} = \pm \frac{\hat{\sigma}}{\sqrt{n}}$$

**Τυπικό σφάλμα των (n) παρατηρήσεων**

Τοπογραφικές εφαρμογές: Αντί της  $\sigma^2$  γνωρίζουμε μια αρχική τιμή της  $\sigma_0^2$   
από τους κατασκευαστές των οργάνων: κριτήριο της αξιολόγησης της  
αξιοπιστίας των αποτελεσμάτων της συνόρθωσης

## ΝΟΜΟΣ ΜΕΤΑΔΟΣΗΣ ΤΩΝ ΣΦΑΛΜΑΤΩΝ (1)

**Τοπογραφικές εφαρμογές:** προσδιορισμός παραμέτρων από μετρήσεις, π.χ. συντεταγμένων από μετρήσεις διευθύνσεων και αποστάσεων ή γωνιών από μετρήσεις διευθύνσεων

$$y = f(x)$$

Ζητούμενο: προσδιορισμός της ακρίβειας των  $y$  από τη γνωστή ακρίβεια των μετρημένων  $x$

**Πρόβλημα υπολογισμού του πίνακα συμ-μεταβλητοτήτων  $C_{yy}$  από το γνωστό πίνακα σύμ-μεταβλητοτήτων  $C_{xx}$ .**

## ΝΟΜΟΣ ΜΕΤΑΔΟΣΗΣ ΤΩΝ ΣΦΑΛΜΑΤΩΝ (2)

Η γραμμικοποίηση της σχέσης σύνδεσης των μετρήσεων με τις προσδιοριζόμενες παραμέτρους βασίζεται στην ανάπτυξη σε σειρά Taylor, κρατώντας μόνο τους πρώτους όρους της σειράς

$$\mathbf{C}_{yy} \approx \frac{\partial \mathbf{y}}{\partial \mathbf{x}} \mathbf{C}_{xx} \left( \frac{\partial \mathbf{y}}{\partial \mathbf{x}} \right)^T$$

Η απλούστερη μορφή που χρησιμοποιείται στην τοπογραφία και θεωρεί τις μετρήσεις ασυσχέτιστες μεταξύ τους δίνεται σε αναλυτική μορφή

$$\sigma_{y_i}^2 = \sum_{k=1}^n \left( \frac{\partial y_i}{\partial x_k} \right)^2 \sigma_{x_k}^2 \quad \sigma_{y_i y_j} = \sum_{k=1}^n \frac{\partial y_i}{\partial x_k} \frac{\partial y_j}{\partial x_k} \sigma_{x_k}^2$$

## ΝΟΜΟΣ ΜΕΤΑΔΟΣΗΣ ΤΩΝ ΣΦΑΛΜΑΤΩΝ (3)

Σε περίπτωση που μετρήσεις και άγνωστες παράμετροι δεν μπορούν να διαχωριστούν τότε ισχύει ο νόμος για πλεγμένες συναρτήσεις της μορφής:

$$\mathbf{f}(\mathbf{x}, \mathbf{y}) = \mathbf{0}$$

$$\mathbf{C}_{yy} \approx \frac{\partial \mathbf{y}}{\partial \mathbf{x}} \mathbf{C}_{xx} \left( \frac{\partial \mathbf{y}}{\partial \mathbf{x}} \right)^T$$

$$\frac{\partial \mathbf{y}}{\partial \mathbf{x}} = - \left( \frac{\partial \mathbf{f}}{\partial \mathbf{y}} \right)^{-1} \frac{\partial \mathbf{f}}{\partial \mathbf{x}}$$

## ΑΡΙΘΜΗΤΙΚΟ ΠΑΡΑΔΕΙΓΜΑ

Ο προσδιορισμός της οριζόντιας διεύθυνσης  $d$  και της υψομετρικής διαφοράς  $h$  ανάμεσα σε δύο σημεία από μετρήσεις της κεκλιμένης απόστασης  $s$  και της γωνίας ύψους  $v$

$$d = s \cos v \quad h = s \sin v$$

$$\sigma_d^2 = \left( \frac{\partial d}{\partial s} \right)^2 \sigma_s^2 + \left( \frac{\partial d}{\partial v} \right)^2 \sigma_v^2 = \frac{d^2}{s^2} \sigma_s^2 + h^2 \sigma_v^2$$

$$\sigma_h^2 = \left( \frac{\partial h}{\partial s} \right)^2 \sigma_s^2 + \left( \frac{\partial h}{\partial v} \right)^2 \sigma_v^2 = \frac{h^2}{s^2} \sigma_s^2 + d^2 \sigma_v^2$$

$$\sigma_{dh} = \frac{\partial d}{\partial s} \frac{\partial h}{\partial s} \sigma_s^2 + \frac{\partial d}{\partial v} \frac{\partial h}{\partial v} \sigma_v^2$$

## ΕΙΔΗ ΣΥΝΟΡΘΩΣΗΣ

- **Συνόρθωση:** “διόρθωση” των παρατηρήσεων με τη μέθοδο των ελαχίστων τετραγώνων με βάρη, χρησιμοποιώντας βάρη αντίστροφα των μεταβλητοτήτων των παρατηρήσεων
- Δύο μέθοδοι: **εξισώσεων παρατηρήσεων και εξισώσεων συνθηκών**
- Εξισώσεις παρατηρήσεων: Παρατηρήσεις συναρτήσεως αγνώστων (συντεταγμένων, υψόμετρα κορυφών): σύνδεση παρατήρησης με τις άγνωστες παραμέτρους
- Εξισώσεις συνθηκών: Απευθείας συνόρθωση των παρατηρήσεων χωρίς να περάσουμε μέσα από τις άγνωστες παραμέτρους: *περιπτώσεις που είναι αδύνατος ο διαχωρισμός παρατηρήσεων και αγνώστων*

## ΜΕΘΟΔΟΣ ΤΩΝ ΕΞΙΣΩΣΕΩΝ ΠΑΡΑΤΗΡΗΣΕΩΝ

$$\mathbf{y}^\alpha = \mathbf{f}(\mathbf{x}^\alpha)$$

- Γενίκτη περίπτωση: μη γραμμικές σχέσεις: γραμμικοποίηση κατά Taylor
- Χρησιμοποιούνται προσεγγιστικές τιμές για τις άγνωστες παραμέτρους

$$\mathbf{y}^\alpha = \mathbf{f}(\mathbf{x}^0) + \left. \frac{\partial \mathbf{f}}{\partial \mathbf{x}^\alpha} \right|_0 (\mathbf{x}^\alpha - \mathbf{x}^0)$$

$$\mathbf{y}^\alpha = \mathbf{y}^0 + \mathbf{A}\mathbf{x}$$

## ΜΕΘΟΔΟΣ ΤΩΝ ΕΞΙΣΩΣΕΩΝ ΠΑΡΑΤΗΡΗΣΕΩΝ

$$\mathbf{v} = \mathbf{y}^b - \mathbf{y}^o$$

$$\mathbf{b} = \mathbf{y}^b - \mathbf{y}^o$$

$$\mathbf{b} = \mathbf{A}\mathbf{x} + \mathbf{v}$$

- Ο πίνακας  $\mathbf{A}$  ονομάζεται **πίνακας σχεδιασμού**: για τον υπολογισμό του αρκούν μόνο οι προσεγγιστικές τιμές των συντεταγμένων, ο αριθμός και το πλήθος των παρατηρήσεων.
- Η τελική λύση δίνεται από το **σύστημα των κανονικών εξισώσεων**

$$\mathbf{N}\hat{\mathbf{x}} = \mathbf{u} \quad \mathbf{N} = \mathbf{A}^T \mathbf{P} \mathbf{A} \quad \hat{\mathbf{x}} = (\mathbf{A}^T \mathbf{P} \mathbf{A})^{-1} \mathbf{A}^T \mathbf{P} \mathbf{b}$$
$$\mathbf{u} = \mathbf{A}^T \mathbf{P} \mathbf{b}$$

## ΜΕΘΟΔΟΣ ΤΩΝ ΕΞΙΣΩΣΕΩΝ ΠΑΡΑΤΗΡΗΣΕΩΝ

$$\hat{\mathbf{x}}^\alpha = \mathbf{x}^o + \hat{\mathbf{x}}$$

$$\hat{\mathbf{v}} = \mathbf{b} - \mathbf{A}\hat{\mathbf{x}}$$

$$\hat{\mathbf{y}} = \mathbf{A}\hat{\mathbf{x}} \quad \hat{\mathbf{y}}^\alpha = \mathbf{y}^o + \hat{\mathbf{y}}$$

- Πρόβλημα στη λύση αποτελεί η αντιστροφή του πίνακα **N**: παρουσιάζει αδυναμία βαθμού (ορίζουσα = 0)
- Οφείλεται στη χρησιμοποίηση των συντεταγμένων ως αγνώστων:  
**πρόβλημα σχεδιασμού μηδενικής τάξης**
- Οι παρατηρήσεις από μόνες τους δεν μπορούν να ορίσουν το σύστημα αναφοράς των συντεταγμένων
- Χρειάζεται η χρήση κάποιων συνθηκών για τις συντεταγμένες: **δεσμεύσεις**
- Με τη χρήση κατάλληλων δεσμεύσεων ορίζεται το σύστημα αναφοράς, αντιστρέφεται ο **N** (**N<sup>s</sup>**) και προκύπτει η λύση

## ΜΕΘΟΔΟΣ ΤΩΝ ΕΞΙΣΩΣΕΩΝ ΠΑΡΑΤΗΡΗΣΕΩΝ (ΑΚΡΙΒΕΙΑ)

$$\hat{\sigma}^2 = \frac{\hat{\mathbf{v}}^T \mathbf{P} \hat{\mathbf{v}}}{n - m}$$

$$\hat{\mathbf{C}}_{\hat{\mathbf{x}}} = \hat{\sigma} \mathbf{N}^g$$

$$\hat{\mathbf{C}}_{\hat{\mathbf{y}}} = \hat{\sigma}^2 (\mathbf{A} \mathbf{N}^g \mathbf{A}^T)$$

$$\hat{\mathbf{C}}_{\hat{\mathbf{v}}} = \hat{\sigma}^2 (\mathbf{P}^{-1} - \mathbf{A} \mathbf{N}^g \mathbf{A}^T)$$

## ΑΛΓΟΡΙΘΜΟΣ ΣΥΝΟΡΘΩΣΗΣ

1. Επιλογή προσεγγιστικών των αγνώστων συντεταγμένων (διάνυσμα  $\mathbf{x}^0$ )
2. Υπολογισμός των προσεγγιστικών παρατηρήσεων με χρήση του 1.
3. Υπολογισμός ανηγμένων παρατηρήσεων (διάνυσμα  $\mathbf{b}$ )
4. Αναλυτική παραγωγή του μαθηματικού μοντέλου για την κατάστρωση του πίνακα σχεδιασμού  $\mathbf{A}$ . Οι άγνωστες παράμετροι αντικαθίστανται από τις προσεγγιστικές τιμές τους από το βήμα 1.
5. Δημιουργία του πίνακα βάρους  $\mathbf{P}$  από τις μεταβλητότητες των παρατηρήσεων (συνόρθωση σταθμού)
6. Υπολογισμός του πίνακα  $\mathbf{N}$  και  $\mathbf{u}$
7. Υπολογισμός του αντιστρόφου  $\mathbf{N}$  (εφαρμογή δεσμέυσεων)
8. Υπολογισμός λύσης και ακρίβειας της