

**ПРИМЕНЕНИЕ СОБСТВЕННЫХ ЗНАЧЕНИЙ МАТРИЦЫ
ОБРАТНЫХ ВЕСОВ ДЛЯ ОЦЕНКИ ТОЧНОСТИ
ПОЛОЖЕНИЯ ПУНКТОВ ПЛАНОВЫХ ГЕОДЕЗИЧЕСКИХ СЕТЕЙ
В МЕТОДЕ L_p -ОЦЕНОК**

Асп. ГАРМАЗА О. Е.

Белорусский национальный технический университет

Метод L_p -оценок, теоретическое обоснование которого дано в [1], стал широко внедряться в производство после опубликования [2]. Были разработаны алгоритмы оценки точности для геодезических засечек, одного любого пункта геодезической сети, всех пунктов геодезической сети в линеаризованном варианте и численном нелинейном алгоритме. Причем последние три (предназначенные для обработки геодезических сетей) дают близкие результаты оценки точности и могут успешно применяться и для оценки точности любых засечек.

При уравнивании плановых геодезических сетей методом L_p -оценок матрицу обратных весов можно получить по формулам [1]:

$$Q = FP^{-1}FT; \quad (1)$$

$$F = (A^TCA)^{-1}A^TC; \quad (2)$$

$$C = P\text{diag}(|V|^{n-2}), \quad (3)$$

где P – матрица весов измерений; A – матрица коэффициентов параметрических уравнений поправок; V – вектор поправок в результаты измерений после уравнивания; n – показатель степени, который при применении метода Ньютона принимал значения $1,5 \leq n \leq 2,0$.

Вектор собственных значений λ матрицы Q вычислен по программе Eigen и представляет собой упорядоченные по уменьшению величины. Для оценки точности засечки одного пункта ошибка положения вычислялась по формуле

$$M = \mu\sqrt{\lambda_{\max} + \lambda_{\min}}; \quad (4)$$

где

$$M = \frac{\sum_{i=1}^{100} l_i}{100}. \quad (5)$$

Если определяемых пунктов два и более, то применяется формула (4), причем подставляем вместо λ_{\min} следующее за λ_{\max} собственное значение, что должно приводить к завышенным значениям M .

Все исследования сведены в таблицы, где для каждой степени n указаны три строки:

- в первой даны λ_{\max} , M и число обусловленности Тодда

$$C = \frac{\lambda_{\max}}{\lambda_{\min}}; \quad (6)$$

- во второй для каждого определяемого пункта указана ошибка его положения, вычисленная по формуле

$$M = \mu\sqrt{Q_{ii} + Q_{jj} + 2Q}; \quad (7)$$

- в третьей приведены M , найденные по формуле

$$M = \mu\sqrt{Q_{ii} + Q_{jj}}. \quad (8)$$

ВЫВОДЫ

1. Заниженные значения для M для случая засечек одного пункта дает (4).

2. К завышенным результатам оценки точности приводит (7).

3. Близки по значениям M к методу статистических испытаний результаты оценки точности по (8).

1. Fletcher R., Grant I. A., Hebden M. D. The calculation of linear best L_p – approximations // Computer Journal. – 1971. – V. 14. – № 3. – P. 277–279.

2. Мещеряков Г. А., Воложанин С. Д., Киричук В. В. Об уравнивании геодезических измерений с учетом закона распределения ошибок измерений // Геодезия и картография. – 1984. – № 2. – С. 9–11.

УДК 528.34 (476)

ОСОБЕННОСТИ УРАВНИВАНИЯ РАЗНОСТЕЙ ВЫСОТ ПО МЕТОДУ НАИМЕНЬШИХ КВАДРАТОВ С ПРИМЕНЕНИЕМ ПСЕВДООБРАТНЫХ МАТРИЦ

Асп. ГАРМАЗА В. М.

Белорусский национальный технический университет

В комплексе работ по наблюдению за вертикальными смещениями зданий и сооружений не менее ответственной является математическая обработка результатов измерений – уравнивание высотного обоснования, выполняемого по методу наименьших квадратов [1]. По результатам уравнивания нескольких циклов нивелирования для опорной сети оценивают устойчивость реперов и выполняют прогнозирование осадков.

За последнее время применение метода наименьших квадратов расширено в силу следующих обстоятельств:

- во-первых, на случайные погрешности измеренных величин в этом случае не накладываются условия, требующие их подчинения нормальному распределению;
- во-вторых, допускается коррелированность погрешностей измерения.

В результате с помощью метода наименьших квадратов можно уравнивать коррелированные случайные величины, закон образования которых произволен. Однако необходимо, чтобы распределение имело конечные вторые моменты.

Очевидно, применение обобщенного метода наименьших квадратов к уравниванию опорных нивелирных сетей представляется перспективным.

Практика вычислений подтвердила целесообразность расположения результатов измерений и различных промежуточных итогов в таблицах. В частности, удобно свести в таблицу коэффициенты и свободные члены системы линейных уравнений. С величинами, заключенными в строки и столбцы прямоугольной таблицы, матрицы, можно производить действие в соответствии с линейными уравнениями. Так как в процессе применения метода наименьших квадратов приходится иметь дело с линейными уравнениями, применение для этих целей матриц представляется совершенно необходимым [2].

Особенность уравнивания нуль-свободных нивелирных сетей состоит в том, что результаты измерения являются разностями (превышениями) искоемых величин, т. е. высот точек. Значения последних при отсутствии исходных высот однозначно определить нельзя, так как решение приводит к вырожденной квадратной