

# روش هندسی برای تعیین زوئید

ترجمه و تنظیم: مهندس حسین نهاوندچی

— راه حل هندسی برای تعیین زوئید —

پیش‌گفتار

صرفاً اختلاف ارتفاع زوئید، از روش زوایای انحراف قائم به دست می‌آید. معادلات مربوط به شبب  $\epsilon$  زوئید در هر امتدادی (نگاره ۲) با افزایش ارتفاع زوئید به اندازه  $dN$ ، تعمیم فرمولهای زیراست:

**مؤلفه نصف النهاری انحراف**

$$\text{قائم} = -\frac{1}{R} \frac{\delta N}{\delta \varphi}$$

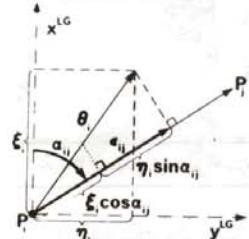
$$\text{مؤلفه قائم اولیه انحراف} \quad \text{قائم} \quad \eta \quad \text{و} \quad \eta = -\frac{1}{R \cos \varphi} \frac{\delta N}{\delta \lambda}$$

با ثابتی علامت قراردادی  $\epsilon$  و  $\eta$  می‌توانیم رابطه زیر را بنویسیم:

$$\epsilon = -\frac{dN}{dS}$$

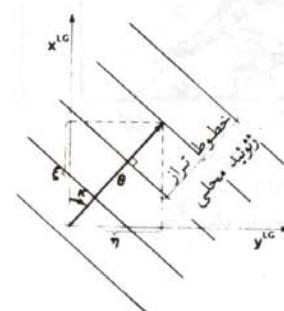
ارتباط بین  $\epsilon$  و مؤلفه‌های انحراف قائم به وسیله فرمول زیر به دست می‌آید:

$$\epsilon_{ij} = \zeta_i \cos \alpha_{ij} + \eta_j \sin \alpha_{ij}$$



نگاره ۲ تصویر انحراف قائم در آزیمود دلخواه  $\alpha$

که اگر مختصات نجومی با مختصات زوئید(N) (بکی از پارامترهای مهم در فیزیکال زوئیدی می‌باشد، که یکی از کاربردهای اساسی آن تعیین بهترین بیضوی مرتع (رفاتس) است، برای تعیین زوئید از روش‌های مختلف ماهواره‌ای، هندسی و فیزیکی استفاده می‌شود که مقاله فوق یکی از روش‌های تعیین هندسی زوئید می‌باشد. بدینهی است که، انحراف قائم روی زوئید، ماکریسم شبب زوئید نسبت به بیضوی رفاتس است. همچنین می‌دانیم که می‌توان انحراف قائم روی زوئید را از انحراف قائم روی سطح زمین به دست آورد، که با استفاده از تصحیحی برای «اثر انحنای خط شاقولی واقعی مابین سطح زمین و زوئید»، مبین می‌باشد.



نگاره ۱ مؤلفه‌های انحراف قائم و شبب زوئید

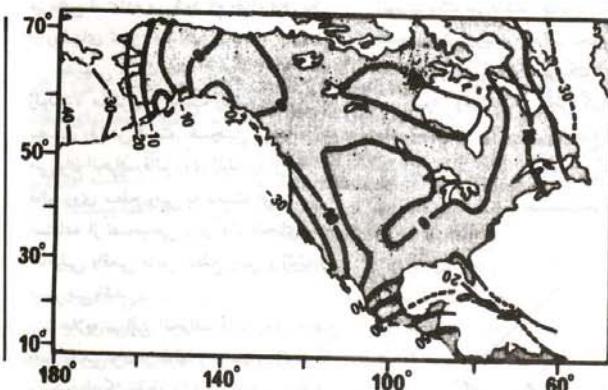
همچنین به علت اینکه، ارتباط بین مؤلفه‌های انحراف قائم و ارتفاع زوئید، اکیداً محلی می‌باشد، فقط اطلاعات زاویه انحراف قائم از ناحیه مورد نظر برای فراهم کردن زوئید در آن ناجیه لازم می‌باشد.

علاوه بر این انحراف قائم روی سطح زمین را می‌توان از طولها و عرضهای زوئیدیک و نجومی یک نقطه مشترک به دست آورد، که در عمل زاویه انحراف نجومی با زاویه انحراف استروزوئیدیک<sup>۱</sup> نامیده می‌شود. بنابراین، با صرف نظر کردن از انحنای خط شاقولی، مختصات نجومی  $\lambda$  و  $\varphi$  و مختصات زوئیدیک  $\epsilon$  و  $\eta$  یک نقطه در روی سطح زمین، همه اطلاعات لازم درباره شبب زوئید در آن نقطه را به ما می‌دهد. که این اطلاعات عبارت اند از: امتداد انحراف قائم که با امتداد ماکریسم شبب منطبق می‌شود، و اندازه انحراف که مساوی اندازه شبب است (نگاره ۱).

بدینهی است که شبب مشخص شده در این روش، به بیضوی زوئیدیک رفاتس نسبت داده می‌شود، که در آن مختصات زوئیدیک در نظر گرفته شده اند. واضح است

باید معلوم باشد. طبیعی است که از مبدأه شبكه ارتفاعی برای این منظور استفاده نکنیم، از آنجایی که ارتفاع  $\zeta$ -تؤید مقداری که اختلاف بیضوی فرانس تا  $\zeta$ -تؤید را ثبت (فیکس) می‌کند). تعریف شده است. با این وجود هر نقطه دیگر به عنوان ارتفاع  $\zeta$ -تؤید مورد نظر، می‌تواند استفاده شود.

مثالی از  $\zeta$ -تؤید به دست آمده از روش استرو $\zeta$ -تؤیدیک در قاره آمریکای شمالی در نگاره (۴) نشان داده شده است [فیشر<sup>۲</sup> و همکارانش ۱۹۶۷]. این  $\zeta$ -تؤید به بیضوی NAD27 مربوط می‌شود.



نگاره ۴ سرویس تهیه نقشه ارتش آمریکا  
تؤید ۱۹۶۷ (مریبوط به NAD27) منحنی  
میزانها به متر هستند.

1) Astro - Geodetic

2) HELMERT

3) FISCHER

Geodey the Concepts (۰) از کتاب

افقی، پیمایش‌های مختلفی ممکن است انتخاب شود، که از مسیرهای مختلف انجام می‌شود. این پیمایشها می‌توانند به هم متصل شود، تا شبکه ای را بسازند. مشابه روشی که در شبکه های ترازیابی یا گراویتی انجام می‌شود.

شبکه ترازیابی استرو $\zeta$ -تؤیدیک می‌تواند با استفاده از روش‌های متدالوں تعديل، سرشکنی یا اجسمنت در شبکه های ترازیابی تعديل شود.

برای تبدیل اختلاف ارتفاع  $\zeta$ -تؤید تعديل شده به ارتفاعات  $\zeta$ -تؤید، حداقل ارتفاع  $\zeta$ -تؤیدیک نقطه، ترجیحاً نقطه انحراف قائم،

حال فرض می‌کنیم که مؤلفه های انحراف قائم در طول یک منحنی روی  $\zeta$ -تؤید معلوم هستند، پس اختلاف ارتفاع  $\zeta$ -تؤید مابین دو نقطه A و B انتهای های منحنی می‌تواند به صورت زیر به دست آید.

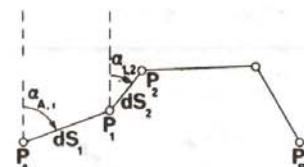
$$N_B - N_A = \int_A^B dN = - \int_A^B \varepsilon \, dS = - \int_A^B (\zeta \cos \alpha + \eta \sin \alpha) \, dS$$

در عمل مؤلفه های انحراف قائم فقط در بعضی از نقاط کنترل  $\zeta$ -تؤیدیک معلوم هستند، که به عنوان نقاط انحراف قائم معروف می‌باشند. و بهترین کاری که می‌توانیم انجام دهیم، این است که دو انتهای نقاط را به وسیله پیمایشی شامل، نقاط با انحراف قائم قابل دسترسی، متصل نماییم. همان طوری که در نگاره ۳ نشان داده شده است؛ اختلاف ارتفاع  $\zeta$ -تؤید، از فرمول تقریبی زیر به دست می‌آید:

$$N_B - N_A = - \sum_{i=1}^n \varepsilon_i \, dS_i$$

چابی که می‌توانیم،  $\varepsilon_i$  را از فرمول زیر محاسبه کنیم:

$$\varepsilon_i = \frac{1}{2} [ (\zeta_{i-1} + \zeta_i) \cos \alpha_{i-1,i} + (\eta_{i-1} + \eta_i) \sin \alpha_{i-1,i} ] N^o$$



نگاره ۳ پیمایش ترازیابی استرو $\zeta$ -تؤیدیک

این تکنیک برای اولین بار بواسیله هلمرت<sup>۳</sup> [1880] پیشنهاد شد و هم اکنون به عنوان ترازیابی استرو $\zeta$ -تؤیدیکی شناخته می‌شود. واضح است که در یک شبکه