

ЗМІСТ

ПЕРЕДМОВА	4
РОЗДІЛ 1 ВИЗНАЧЕННЯ ГЕОДЕЗИЧНИХ І ПЛОСКИХ ПРЯМОКУТНИХ КООРДИНАТ ВЕРШИН РАМКИ ТРАПЕЦІЇ МАСШТАБУ 1:10000 ТА ПОБУДОВА МІСЦЕВОЇ СИСТЕМИ КООРДИНАТ ДЛЯ КАДАСТРОВОГО ЗНІМАННЯ ОБ'ЄКТУ ЗЕМЛЕУСТРОЮ В МАСШТАБІ 1:2 000	5
1.1 ВИЗНАЧЕННЯ ГЕОДЕЗИЧНИХ І ПЛОСКИХ ПРЯМОКУТНИХ КООРДИНАТ ВЕРШИН РАМКИ ТРАПЕЦІЇ МАСШТАБУ 1:10 000	5
1.2 ПОБУДОВА МІСЦЕВОЇ СИСТЕМИ КООРДИНАТ ДЛЯ ОБ'ЄКТУ ЗЕМЛЕУСТРОЮ В МАСШТАБІ 1:2 000	11
РОЗДІЛ 2 ПРОЕКТ АЕРОФОТОЗНІМАННЯ	16
2.1 РОЗРАХУНОК ПРОЕКТНИХ ЕЛЕМЕНТІВ ДЛЯ ВИКОНАННЯ АЕРОФОТОЗНІМАННЯ МІСЦЕВОСТІ	16
2.2 СКЛАДАННЯ СХЕМИ РОЗТАШУВАННЯ ПЛАНОВО-ВИСОТНИХ ОПОЗНАКІВ НА КАРТІ МАСШТАБУ 1:10 000	18
РОЗДІЛ 3 ПРОЕКТУВАННЯ ПЛАНОВО-ВИСОТНОГО ОБҐРУНТУВАННЯ ДЛЯ КАДАСТРОВОГО ЗНІМАННЯ В МАСШТАБІ 1:2 000	21
3.1 ОСНОВНІ ВИМОГИ ДО СТВОРЕННЯ ПЛАНОВО-ВИСОТНОГО ОБҐРУНТУВАННЯ ДЛЯ КАДАСТРОВОГО ЗНІМАННЯ ОБ'ЄКТУ ЗЕМЛЕУСТРОЮ	21
3.1.1 Згущення планово-висотної геодезичної основи	23
3.1.2 Прив'язка опознаків	29
3.2 ЗАГАЛЬНА ХАРАКТЕРИСТИКА ТА ОСНОВНІ ПАРАМЕТРИ ЗАПРОЕКТОВАНИХ ХОДІВ.....	30

3.3 ВИЗНАЧЕННЯ ГРАНИЧНИХ ТА СЕРЕДНІХ КВАДРАТИЧНИХ ПОМИЛОК ПЛАНОВОГО ПОЛОЖЕННЯ ТОЧОК ПОЛІГОНОМЕТРИЧНОГО ХОДУ	32
3.4 РОЗРАХУНОК ВПЛИВУ ПОМИЛОК ЛІНІЙНИХ ТА КУТОВИХ ВИМІРЮВАНЬ В ПОЛІГОНОМЕТРИЧНОМУ ХОДІ	33
3.4.1 Розрахунок впливу помилок вимірювання ліній.....	34
3.4.2 Розрахунок точності кутових вимірів	38
3.5 ОЦІНКА ТОЧНОСТІ ПЛАНОВО-ВИСОТНОГО ОБГРУНТУВАННЯ	40
3.5.1 Попередня оцінка точності планового обґрунтування в програмному комплексі Credo	40
3.5.2 Розрахунок точності висотного обґрунтування.....	50
РОЗДІЛ 4 ЗРІВНОВАЖЕННЯ НІВЕЛІРНИХ МЕРЕЖ ІІІ КЛАСУ	53
4.1 ЗРІВНОВАЖЕННЯ НІВЕЛІРНОЇ МЕРЕЖІ ІІІ КЛАСУ СПОСОБОМ ЕКВІВАЛЕНТНОЇ ЗАМІНИ	53
4.1.1 Теоретичні відомості	53
4.1.2 Приклад зрівноваження.....	57
4.2 ЗРІВНОВАЖЕННЯ НІВЕЛІРНОЇ МЕРЕЖІ ІІІ КЛАСУ СПОСОБОМ ПОСЛІДОВНИХ НАБЛИЖЕНЬ	61
4.2.1 Теоретичні відомості	61
4.2.2 Приклад зрівноваження.....	62
РОЗДІЛ 5 ЗРІВНОВАЖЕННЯ ПОЛІГОНОМЕТРИЧНИХ ХОДІВ	68
5.1 ЗРІВНОВАЖЕННЯ МЕРЕЖІ ПОЛІГОНОМЕТРИЧНИХ ХОДІВ 4 КЛАСУ СПОСОБОМ ПОСЛІДОВНИХ НАБЛИЖЕНЬ	68
5.1.1 Побудова схеми та укрупненої схеми мережі полігонометричних ходів за вихідними даними.....	68

5.1.2 Зрівноваження мережі та оцінка точності отриманих результатів	69
5.2 ЗРІВНОВАЖЕННЯ ПОЛІГОНОМЕТРИЧНИХ ХОДІВ СПОСОБОМ НАЙМЕНШИХ КВАДРАТІВ.....	87
5.2.1 Встановлення форми полігонометричного ходу	88
5.2.2 Зрівноваження полігонометричного ходу способом найменших квадратів. Теоретичні відомості	88
5.2.3 Приклад зрівноваження витягнутого полігонометричного ходу 4 класу корелатним способом	92
ЛІТЕРАТУРА.....	98
ДОДАТКИ.....	100
ДОДАТОК 1 ВИХІДНІ ДАНІ ДЛЯ ВИКОНАННЯ ПЕРШОГО РОЗДІЛУ КУРСОВОЇ РОБОТИ	101
ДОДАТОК 2 МАСШТАБ ЗНІМАННЯ, ПОПЕРЕЧНЕ ТА ПОЗДОВЖНЕ ПЕРЕКРИТТЯ	104
ДОДАТОК 3 МАРКА ПРИЛАДУ ТА ЗНАМЕННИК ТОЧНОСТІ ПОЛІГОНОМЕТРИЧНОГО ХОДУ	106
ДОДАТОК 4 ВИХІДНІ ДАНІ ДЛЯ ЗРІВНОВАЖЕННЯ МЕРЕЖІ НІВЕЛІРНИХ ХОДІВ ІІІ КЛАСУ	106
4.1 Схеми нівелірних мереж.....	106
4.2 Висоти вихідних реперів та довжини секцій.....	111
ДОДАТОК 5 ВИХІДНІ ДАНІ ДЛЯ ЗРІВНОВАЖЕННЯ ПОЛІГОНОМЕТРИЧНОЇ МЕРЕЖІ 4 КЛАСУ	115
5.1 Каталог координат вихідних пунктів.....	115
5.2 Виміряні кути (ліві) та довжини сторін ходів полігонометричної мережі	117

ДОДАТОК 6 ЗАВДАННЯ ДЛЯ ВИКОНАННЯ КУРСОВОЇ РОБОТИ З ГЕОДЕЗІЇ.....	119
ДОДАТОК 7 РЕКОМЕНДАЦІЇ ДО ОФОРМЛЕННЯ КУРСОВОЇ РОБОТИ	121
7.1 Загальні вимоги	121
7.2 Вступ.....	123
7.3 Оформлення рисунків	123
7.4 Оформлення таблиць	123
7.5 Оформлення формул.....	124
7.6 Оформлення графічних матеріалів	125
7.7 Висновки	131
7.8 Література	131
ДОДАТОК 8 ЗАПИТАННЯ ДЛЯ САМОКОНТРОЛЮ.....	132