

Grundsätzliches über die Uhrkorrekturen und die Gänge verschiedener Uhren : deren Bestimmung mit Hilfe von Registrierung [Schluss]

Autor(en): **Baeschlin, C.F.**

Objekttyp: **Article**

Zeitschrift: **Schweizerische Zeitschrift für Vermessungswesen und Kulturtechnik = Revue technique suisse des mensurations et améliorations foncières**

Band (Jahr): **38 (1940)**

Heft 7

PDF erstellt am: **11.09.2024**

Persistenter Link: <https://doi.org/10.5169/seals-198522>

Nutzungsbedingungen

Die ETH-Bibliothek ist Anbieterin der digitalisierten Zeitschriften. Sie besitzt keine Urheberrechte an den Inhalten der Zeitschriften. Die Rechte liegen in der Regel bei den Herausgebern. Die auf der Plattform e-periodica veröffentlichten Dokumente stehen für nicht-kommerzielle Zwecke in Lehre und Forschung sowie für die private Nutzung frei zur Verfügung. Einzelne Dateien oder Ausdrucke aus diesem Angebot können zusammen mit diesen Nutzungsbedingungen und den korrekten Herkunftsbezeichnungen weitergegeben werden. Das Veröffentlichen von Bildern in Print- und Online-Publikationen ist nur mit vorheriger Genehmigung der Rechteinhaber erlaubt. Die systematische Speicherung von Teilen des elektronischen Angebots auf anderen Servern bedarf ebenfalls des schriftlichen Einverständnisses der Rechteinhaber.

Haftungsausschluss

Alle Angaben erfolgen ohne Gewähr für Vollständigkeit oder Richtigkeit. Es wird keine Haftung übernommen für Schäden durch die Verwendung von Informationen aus diesem Online-Angebot oder durch das Fehlen von Informationen. Dies gilt auch für Inhalte Dritter, die über dieses Angebot zugänglich sind.

SCHWEIZERISCHE Zeitschrift für Vermessungswesen und Kulturtechnik

ORGAN DES SCHWEIZ. GEOMETERVEREINS

Offiz. Organ der Schweiz. Gesellschaft für Kulturtechnik / Offiz. Organ der Schweiz. Gesellschaft für Photogrammetrie

Revue technique suisse des mensurations et améliorations foncières

ORGANE DE LA SOCIÉTÉ SUISSE DES GÉOMÈTRES

Organe officiel de l'Association Suisse du Génie rural / Organe officiel de la Société Suisse de Photogrammétrie

Redaktion: Dr. h. c. C. F. BAESCHLIN, Professor, Zollikon (Zürich)

Redaktionsschluß: Am 1. jeden Monats

Expedition, Inseraten- und Abonnements-Annahme:

BUCHDRUCKEREI WINTERTHUR A. G., WINTERTHUR

<p>No. 7 • XXXVIII. Jahrgang der „Schweizerischen Geometer-Zeitung“ Erscheinend am zweiten Dienstag jeden Monats 9. Juli 1940 Inserate: 50 Cts. per einspaltige Nonp.-Zeile</p>	<p>Abonnements: Schweiz Fr. 12. —, Ausland Fr. 16. — jährlich Für Mitglieder der Schweiz. Gesellschaften für Kulturtechnik u. Photogrammetrie Fr. 9. — jährl. Unentgeltlich für Mitglieder des Schweiz. Geometervereins</p>
---	---

Grundsätzliches über die Uhrkorrekturen und die Gänge verschiedener Uhren.

Deren Bestimmung mit Hilfe von Registrierung.

Von C. F. Baeschlin, Zollikon.

(Schluß.)

Ganz analog erhalten wir

$$i_1^{-2} = i_1^0 + 2 \frac{l_1 - l_2}{l_1}$$

$$i_1^{-3} = i_1^0 + 3 \frac{l_1 - l_2}{l_1}$$

Ferner haben wir

$$a_0 + l_2 = a_1 + l_1$$

Daraus folgt

$$a_1 = a_0 - (l_1 - l_2)$$

oder durch Division durch l_1

$$i_1^1 = i_1^0 - \frac{l_1 - l_2}{l_1}$$

$$i_1^2 = i_1^0 - 2 \frac{l_1 - l_2}{l_1}$$

$$i_1^3 = i_1^0 - 3 \frac{l_1 - l_2}{l_1}$$

Daraus erkennt man, daß das Mittel der i_1 für zu u_2^0 symmetrische Sekundenpunkte gleich i_1^0 wird. Zur Errechnung einer höhern Genauig-

keit in der Bestimmung der Uhrkorrektur $\Delta_{12} (u_1^0 + i_1^0)$ wird man daher die i_1 einer Anzahl von zu u_2^0 symmetrischer Punkte von U_2 ablesen. Das Mittel aller dieser Ablesungen ist gleich i_1^0 , wobei die systematischen Fehler $\frac{l_1 - l_2}{l_1}$ ausgeschaltet worden sind, ohne sie selbst zu berechnen.

Mit dem genaueren Wert von i_1^0 erhalten wir einen genauern Wert von

$$(34) \quad \Delta_{12} (u_1^0 + i_1^0) = u_2^0 - (u_1^0 + i_1^0)$$

und von

$$(35) \quad \Delta_{21} (u_2^0) = (u_1^0 + i_1^0) - u_2^0$$

Nach zirka 24 Stunden bestimmt man in ganz analoger Weise

$$\Delta_{12} (u_1^{0'} + i_1^{0'}) = u_2^{0'} - (u_1^{0'} + i_1^{0'})$$

und

$$\Delta_{21} (u_2^{0'}) = (u_1^{0'} + i_1^{0'}) - u_2^{0'}$$

Daraus erhält man die täglichen Gänge

$$(36) \quad g_{12} = \frac{\Delta_{12} (u_1^{0'} + i_1^{0'}) - \Delta_{12} (u_1^0 + i_1^0)}{[(u_1^{0'} + i_1^{0'}) - (u_1^0 + i_1^0)]^d}$$

und

$$(37) \quad g_{21} = \frac{\Delta_{21} (u_2^{0'}) - \Delta_{21} (u_2^0)}{(u_1^{0'} - u_1^0)^d}$$

In Formel (36) wird $i_1^{0'} - i_1^0$ im Maximum gleich 1 Sekunde. Man wird daher in allen Fällen ohne Beeinflussung der Rechenschärfe setzen dürfen

$$(36a) \quad g_{12} \cong \frac{\Delta_{12} (u_1^{0'} + i_1^{0'}) - \Delta_{12} (u_1^0 + i_1^0)}{[u_1^{0'} - u_1^0]^d}$$

Die Rechnung wird besonders einfach, wenn man die Bestimmung von g_{12}

$$u_1^{0'} - u_1^0 = 24^h$$

und von g_{21}

$$u_2^{0'} - u_2^0 = 24^h \quad \text{macht.}$$

Da die beiden Reihen der Sekundenpunkte von U_1 und von U_2 vollständig gleichartig sind, so können wir die Sekundenpunkte von U_1 auf die Reihe der Sekundenpunkte von U_2 projizieren. Wir erhalten so die Punkte

$$(u_1^{-3})'', (u_1^{-2})'', (u_1^{-1})'', (u_1^0)'', (u_1^1)'', (u_1^2)'', (u_1^3)''$$

Wir bezeichnen die Strecken wie folgt:

$$u_2^{-3} - (u_1^{-2})'' = b_{-2}$$

$$u_2^{-2} - (u_1^{-1})'' = b_{-1}$$

$$u_2^{-1} - (u_1^0)'' = b_0$$

$$u_2^0 - (u_1^1)'' = b_1$$

$$u_2^1 - (u_1^2)'' = b_2$$

Dividiert man die b durch l_2 , so erhält man die Sekundenbrüche

$$i_2^{-2}, i_2^{-1}, i_2^0, i_2^1, i_2^2, \text{ wo}$$

$$i_2^{-2} = \frac{b_{-2}}{l_2}; i_2^{-1} = \frac{b_{-1}}{l_2}; i_2^0 = \frac{b_0}{l_2}; i_2^1 = \frac{b_1}{l_2}; i_2^2 = \frac{b_2}{l_2}$$

Diese Sekundenbrüche erhält man beim Ablesen mit der Ablesehärfe direkt, indem man die Randlinien der Harfe auf ungerade 2-Sekundenpunkte von U_2 einpaßt.

Hier ist:

$$u_2^{-3} + i_2^{-2} \rightarrow u_1^{-2}$$

$$u_2^{-2} + i_2^{-1} \rightarrow u_1^{-1}$$

$$u_2^{-1} + i_2^0 \rightarrow u_1^0$$

$$u_2^0 + i_2^1 \rightarrow u_1^1$$

$$u_2^1 + i_2^2 \rightarrow u_1^2$$

$$u_2^2 + i_2^3 \rightarrow u_1^3$$

Daher erhalten wir die folgenden Beziehungen:

$$\Delta_{21} (u_2^{-3} + i_2^{-2}) = u_1^{-2} - (u_2^{-3} + i_2^{-2})$$

$$\Delta_{21} (u_2^{-2} + i_2^{-1}) = u_1^{-1} - (u_2^{-2} + i_2^{-1})$$

$$\Delta_{21} (u_2^{-1} + i_2^0) = u_1^0 - (u_2^{-1} + i_2^0)$$

$$\Delta_{21} (u_2^0 + i_2^1) = u_1^1 - (u_2^0 + i_2^1)$$

$$\Delta_{21} (u_2^1 + i_2^2) = u_1^2 - (u_2^1 + i_2^2)$$

und

$$\Delta_{12} (u_1^{-2}) = (u_2^{-3} + i_2^{-2}) - u_1^{-2}$$

$$\Delta_{12} (u_1^{-1}) = (u_2^{-2} + i_2^{-1}) - u_1^{-1}$$

$$\Delta_{12} (u_1^0) = (u_2^{-1} + i_2^0) - u_1^0$$

$$\Delta_{12} (u_1^1) = (u_2^0 + i_2^1) - u_1^1$$

$$\Delta_{12} (u_1^2) = (u_2^1 + i_2^2) - u_1^2$$

Auch hier ist das Mittel der i_2 , die aus U_1 -Sekundenpunkten gewonnen wurden, die symmetrisch zu u_1^0 liegen, gleich i_2^0 .

Nun wollen wir aber die i_2 aus den i_1 bestimmen, um zu erkennen, wie man die einen in die andern überführen kann.

Aus der Figur erkennen wir:

$$(38) \left\{ \begin{array}{l} a_{-2} + b_{-2} = l_2; b_{-2} = l_2 - a_{-2}; i_2^{-2} = 1 - \frac{a_{-2}}{l_2} = 1 - i_1^{-2} \frac{l_1}{l_2} \\ a_{-1} + b_{-1} = l_2; b_{-1} = l_2 - a_{-1}; i_2^{-1} = 1 - \frac{a_{-1}}{l_2} = 1 - i_1^{-1} \frac{l_1}{l_2} \\ a_0 + b_0 = l_2; b_0 = l_2 - a_0; i_2^0 = 1 - \frac{a_0}{l_2} = 1 - i_1^0 \frac{l_1}{l_2} \\ a_1 + b_1 = l_2; b_1 = l_2 - a_1; i_2^1 = 1 - \frac{a_1}{l_2} = 1 - i_1^1 \frac{l_1}{l_2} \\ a_2 + b_2 = l_2; b_2 = l_2 - a_2; i_2^2 = 1 - \frac{a_2}{l_2} = 1 - i_1^2 \frac{l_1}{l_2} \end{array} \right.$$

Ferner ist auch

$$(39) \left\{ \begin{array}{l} a_{-3} + b_{-2} = l_1; b_{-2} = l_1 - a_{-3}; i_2^{-2} = \frac{l_1}{l_2} - i_1^{-3} \\ a_{-2} + b_{-1} = l_1; b_{-1} = l_1 - a_{-2}; i_2^{-1} = \frac{l_1}{l_2} - i_1^{-2} \\ a_{-1} + b_0 = l_1; b_0 = l_1 - a_{-1}; i_2^0 = \frac{l_1}{l_2} - i_1^{-1} \\ a_0 + b_1 = l_1; b_1 = l_1 - a_0; i_2^1 = \frac{l_1}{l_2} - i_1^0 \\ a_1 + b_2 = l_1; b_2 = l_1 - a_1; i_2^2 = \frac{l_1}{l_2} - i_1^1 \\ a_2 + b_3 = l_1; b_3 = l_1 - a_2; i_2^3 = \frac{l_1}{l_2} - i_1^2 \end{array} \right.$$

$\frac{l_1}{l_2}$ ist für alle praktischen Verhältnisse genügend genau gleich Eins, wenn es sich um Uhren handelt, die beide auf mittlere Zeit oder beide auf Sternzeit reguliert sind.

Wenn es sich dagegen um die Vergleichung von Uhren mittlerer Zeit mit Uhren, die auf Sternzeit reguliert sind, handelt, so ist

$$\frac{l_1}{l_2} = 0.9973; \quad \frac{l_2}{l_1} = 1.0027$$

so daß man, wenn die Tausendstelsekunde korrekt erhalten werden soll, von den abgeleiteten Formeln Gebrauch machen muß. Man erkennt, daß das Formelsystem (39) bequemer ist, weil man keine Multiplikationen vornehmen muß.

Nachdem man i_2^0 bestimmt hat, bildet man

$$(40) \quad \Delta_{21} (u_2^{-1} + i_2^0) = u_1^0 - (u_2^{-1} + i_2^0) \text{ oder}$$

$$(41) \quad \Delta_{12} (u_1^0) = (u_2^{-1} + i_2^0) - u_1^0$$

Nach zirka 24 h bestimmt man in ganz analoger Weise

$$\Delta_{21} (u_2^{-1'} + i_2^{0'}) = u_1^{0'} - (u_2^{-1'} + i_2^{0'}) \text{ oder}$$

$$\Delta_{12} (u_1^{0'}) = (u_2^{-1'} + i_2^{0'}) - u_1^{0'}$$

Man erhält daraus die täglichen Gänge

$$(42) \quad g_{21} = \frac{\Delta_{21} (u_2^{-1'} + i_2^{0'}) - \Delta_{21} (u_2^{-1} + i_2^0)}{[(u_2^{-1'} + i_2^{0'}) - (u_2^{-1} + i_2^0)]^d}$$

und

$$(43) \quad g_{12} = \frac{\Delta_{12} (u_1^{0'}) - \Delta_{12} (u_1^0)}{[u_1^{0'} - u_1^0]^d}$$

Da in Formel (42) $i_2^{0'} - i_2^0$ maximal eine Sekunde wird, so darf man ohne weiteres schreiben:

$$(44) \quad g_{21} \cong \frac{\Delta_{21} (u_2^{-1'} + i_2^{0'}) - \Delta_{21} (u_2^{-1} + i_2^0)}{[u_2^{-1'} - u_2^{-1}]^d}$$

Die Rechnung wird auch hier besonders einfach, wenn man zur Bestimmung von g_{21}

$$u_2^{-1'} - u_2^{-1} = 24^h$$

und von g_{12}

$$u_1^{0'} - u_1^0 = 24^h$$

macht.

Wird die Uhr U_1 täglich mit den rhythmischen Zeichen derselben Radiostation verglichen und daraus jedesmal die Uhrkorrektur Δ_{12} bestimmt, indem man die registrierten drahtlosen Zeichen in die Reihe der Sekundenpunkte der Uhr U_1 einmißt, so ist

$$u_2^{-1'} - u_2^{-1} = 24^h \text{ mittlere Zeit}$$

Bei beträchtlichem Gang von U_1 gegen mittlere Zeit ist aber

$$u_1^{0'} = u_1^0$$

von 24 Stunden um den Gang verschieden. Der Nenner zur Bestimmung von g_{12} wird also etwas von Eins verschieden.

Soll der tägliche Gang auf eine Tausendstelsekunde genau herauskommen, so darf man

$$u_1^{0'} - u_1^0 = 24^h = 1^d$$

setzen, so lange der Gang seinem Absolutwerte nach nicht größer als x Sekunden ist, wobei man zur Bestimmung von x die Beziehung hat

$$x = \frac{\Delta_{12}^2}{1 \pm \frac{x}{86\,400}} \cong \Delta_{12}^2 \left(1 \mp \frac{\Delta_{12}^2}{86\,400} \right)$$

Es darf also

$$\frac{(\Delta^2_{12})^2}{86\,400} \leq 0.0005$$
$$(\Delta^2_{12})^2 \leq 43.2$$
$$\Delta^2_{12} \leq 6.55$$

Bis zu einem täglichen Gang von ± 6.55 ergibt also die Differenz der täglich bestimmten Uhrkorrekturen auf Tausendstelsekunden korrekt den Gang der Uhr gegen mittlere Zeit.

Utilisation de la mire en invar pour la polygonation.

Par *W. K. Bachmann*, géomètre officiel, licencié ès sciences.

La mire horizontale en invar, fabriquée par la maison Wild, est utilisée depuis un certain nombre d'années en photogrammétrie pour la mesure optique de bases. Les parties essentielles de cette mire sont deux marques triangulaires, reliées par un fil en invar. Au moyen de ressorts, ce fil est tendu et la distance entre les deux marques triangulaires est toujours rigoureusement égale à 2 m. L'angle parallaxique, qui permet la détermination de la distance, est mesuré au moyen du théodolite Wild T 2, qui donne directement la seconde centésimale.

Cet équipement n'a pour ainsi dire jamais été utilisé en Suisse pour la polygonation, et il me semble intéressant d'indiquer ici les résultats obtenus.

En ce qui concerne la précision de la détermination des distances au moyen de cet équipement, la maison Wild indique les formules suivantes:

$$\mu = \pm \frac{d}{4} \quad \text{pour } 10 \leq d \leq 100 \text{ m}$$

$$\mu = \pm \frac{d^2}{400} \quad \text{pour } d > 100 \text{ m}$$

qui supposent l'angle parallaxique mesuré deux fois et où l'on a

d = distance, exprimée en mètres

μ = erreur moyenne, exprimée en mm

J'indique ici ces formules uniquement à titre de renseignement, étant donné qu'elles devraient être établies autrement pour les besoins de la pratique. D'autre part, le praticien ne se contente généralement pas de l'erreur μ , mais il préfère connaître une valeur approchée de l'erreur de fermeture des polygonales.

Le réseau polygonométrique servant de base à cette discussion a été établi en vue d'un lever topographique. Il en résulte que les poly-