Zeitschrift: Schweizerische Zeitschrift für Vermessung, Kulturtechnik und Photogrammetrie = Revue technique suisse des mensurations, du génie rural et de la photogrammétrie

Herausgeber: Schweizerischer Verein für Vermessungswesen und Kulturtechnik = Société suisse de la mensuration et du génie rural

Band: 47 (1949)

Heft: 2

Artikel: Moderne Verwendung der Rechenmaschine in der Geodäsie und Photogrammetrie [Schluss]

Autor: Muranyi, T.

DOI: https://doi.org/10.5169/seals-206554

Nutzungsbedingungen

Die ETH-Bibliothek ist die Anbieterin der digitalisierten Zeitschriften auf E-Periodica. Sie besitzt keine Urheberrechte an den Zeitschriften und ist nicht verantwortlich für deren Inhalte. Die Rechte liegen in der Regel bei den Herausgebern beziehungsweise den externen Rechteinhabern. Das Veröffentlichen von Bildern in Print- und Online-Publikationen sowie auf Social Media-Kanälen oder Webseiten ist nur mit vorheriger Genehmigung der Rechteinhaber erlaubt. Mehr erfahren

Conditions d'utilisation

L'ETH Library est le fournisseur des revues numérisées. Elle ne détient aucun droit d'auteur sur les revues et n'est pas responsable de leur contenu. En règle générale, les droits sont détenus par les éditeurs ou les détenteurs de droits externes. La reproduction d'images dans des publications imprimées ou en ligne ainsi que sur des canaux de médias sociaux ou des sites web n'est autorisée qu'avec l'accord préalable des détenteurs des droits. En savoir plus

Terms of use

The ETH Library is the provider of the digitised journals. It does not own any copyrights to the journals and is not responsible for their content. The rights usually lie with the publishers or the external rights holders. Publishing images in print and online publications, as well as on social media channels or websites, is only permitted with the prior consent of the rights holders. Find out more

Download PDF: 11.07.2025

ETH-Bibliothek Zürich, E-Periodica, https://www.e-periodica.ch

Le nivellement sur grilles donne $(d\varphi_A + d\varphi_B)$, le nivellement sur cliehés permet de calculer $(d^*\varphi_A + d^*\varphi_B)$. On pourra donc calculer h^* sans faire aucune hypothèse sur l'asymétrie de la distorsion de l'objectif de prise de vues. (A suivre)

Moderne Verwendung der Rechenmaschine in der Geodäsie und Photogrammetrie

Von Th. Muranyi, dipl. Ing., Photogrammetrisches Institut E. T. H.

(Schluß)

3. In Tabelle V tragen wir die Y^*,- X^*-Werte von A in der ersten Zeile ein. Die Reihenfolge der übrigen Punkte ist beliebig.

Tabelle V

	Koordinaten		$Y^*_n - Y^*_{n-1}$		$X^*_n - X^*_{n-1}$		Masch. Koord.	
Punkt	Y^*	X^*	+	—	+	—	x	y
			(—)	(+)	(+)	(—)		
			−0.059355		+0.998237			
			(+)	(—)	(+)	(—)		
A	+505.35	—1701.16	+0.998237		+0.059355		0.00	0.00
1	+412.64	—1749.92		92.71		*48.76*	— 43.17	— 95.44
2	+513.12	—1777.04	*100.48*			27.12	— 76.21	+ 3.26
3	+602.24	—1753.44	89.12		*23.60*		— 57.94	+ 93.62
4	+379.36	—1646.64		*222.88*	106.80		+ 61.60	—122.53
5	+494.96	—1672.80	115.60			*26.16*	+ 28.93	— 8.68
6	+629.76	—1607.12	*134.80*		65.68		+ 86.49	+129.78
37	+430.96	— 293.12		198.80	*1314.00*		+1409.97	+ 9.32
38	+524.32	— 234.24	*93.36*		58.88		+1463.21	+106.01
40	+437.04	— 125.92		87.28	*108.32*		+1576.52	+ 25.31
41	+496.24	— 169.20	*59.20*			43.28	+1529.80	+ 81.84
79	+419.76	+1310.64		76.48	*1479.84*		+3011.57	+ 93.33
80	+530.56	+1293.52	*110.80*			17.12	+2987.90	+202.92
81	+642.24	+1343.44	11.68		*49.92*		+3031.11	+317.36
82	+404.08	+1418.72		*238.16*	75.28		+3120.39	+ 84.09
83	+537.12	+1396.56	133.04			*22.16*	+3090.37	+215.58
B = 84	+648.72	+1436.00	*111.60*		39.44		+3123.12	+329.33
B–A	+143.37	+3137.16	+1059.68	−916.31	+3321.76	−184.60		
			— 916.31		— 184.60			
			+ 143.37		+3137.16			

Kontrolle:

R: 0, E: — 0.059355, Z: + 143.37, E: + 0.998237, Z: 0, Z: + 3137.16

R = + 3123.12

R: 0, E: + 0.998237, Z: + 143.37, E: + 0.059355, Z: 0, Z: + 3137.16

R = + 329.22

4. Berechnung der $Y^*_n - Y^*_{n-1}$ und $X^*_n - X^*_{n-1}$-Werte. Alle zweiten Koordinatendifferenzen werden in der Tabelle wiederum unterstrichen. Sie dienen als Wegweiser für die Rechnung, da man nach ihrer Einführung in die Maschine im Resultatwerk das Resultat erhält und in die Tabelle eintragen kann.

Kontrolle: Die algebraische Summe der $(Y^*_n - Y^*_{n-1})$ und $(X_n - X^*_{n-1})$-Werte muß den $(Y^*_B - Y^*_A)$- und $(X^*_B - X^*_A)$-Werten entsprechen.

Mit der Rechenmaschine berechnen wir alle X-Werte nach der Formel (9).

Mit der Rechenmaschine berechnen wir alle Y-Werte nach der Formel (10).

Kommastellen: Z: 2, E: 6, $R = 2 + 6 = 8$

$$X_n = X_{n-1} + (Y^*_n - Y^*_{n-1}) \sin \delta + (X^*_n - X^*_{n-1}) \cos \delta$$

$$Y_n = Y_{n-1} + (Y^*_n - Y^*_{n-1}) \cos \delta + (X^*_n - X^*_{n-1}) (- \sin \delta)$$

2. Koordinatenberechnung der Übergangspaßpunkte

Die in Maschinenkoordinaten (xy) im Maßstab $1 : K$ gegebenen Übergangspaßpunkte sollen in Landeskoordinaten (XY) transformiert werden.

Gegeben sind das bereits Berechnete, die Koordinaten des Anfangspunktes A $(x_0 y_0)$ und der Maschinenmaßstab $1 : K$ (in m), sowie die ausgeglichenen Koordinaten der Übergangspaßpunkte.

Die Lösung dieser Aufgabe ist für das Beispiel durch die Tabelle VI gegeben. Bekannt sind die Koordinaten des Punktes A im (YX) Koordinatensystem, der Winkel δ, der Maßstab $1 : K$, und die Maschinenkoordinaten der ausgeglichenen Übergangspaßpunkte 284, 281, 280, 206, 205, 203 und 201.

Die Lösung der Aufgabe geschieht in folgenden Schritten:

1. In Tabelle VI tragen wir den Punkt A in die erste Zeile ein. Die Reihenfolge der Übergangspaßpunkte ist beliebig.

2. Berechnen wir alle x^*- und y^*-Werte, wobei $x^* = X.K$ und $y^* = Y.K$ $(K = 12.5)$

$(\sin \delta = + 0.000345, \cos \delta = - 1.000000)$

3. Berechnen wir die $(x^*_n - x^*_{n-1})$- und $(y^*_n - y^*_{n-1})$-Werte.

Kontrolle: $[x^*_n - x^*_{n-1}] = x^*_{201}$
$[y^*_n - y^*_{n-1}] = y^*_{201}$

4. Berechnen wir alle Y-Werte nach der Formel

$$Y_n = Y_{n-1} + (x^*_n - x^*_{n-1}) \sin \delta + (y^*_n - y^*_{n-1}) \cos \delta$$

und $X_n = X_{n-1} + (x^*_n - x^*_{n-1}) (- \cos \delta) + (y^*_n - y^*_{n-1}) \sin \delta.$

Tabelle VI

Punkt	Masch. Koord. x	Masch. Koord. y	$x.K$ x^*	$y.K$ y^*	$X^*_n - X^*_{n-1}$ +	$X^*_n - X^*_{n-1}$ —	$Y^*_n - Y^*_{n-1}$ +	$Y^*_n - Y^*_{n-1}$ —	Land. Koordinaten Y	Land. Koordinaten X
					$\sin\delta = +0.000345$		$-\cos\delta = -1.000000$			
					$\cos\delta = +1.000000$		$\sin\delta = +0.000345$			
A	0.00	0.00	—	—					+6630.17	+17081.0
284	— 69.48	—118.33	— 867.50	—1479.12		867.50		*1479.12*	+8109.0	+17950.0
281	+ 23.08	—111.82	+ 288.50	—1397.75	*1156.00*		81.37		+8028.0	+16793.0
280	+ 72.96	— 0.12	+ 912.00	— 1.50	623.5		*1396.25*		+6632.0	+16169.0
206	+2973.63	— 98.32	+37170.38	—1229.00	*36258.38*			1227.50	+7872.0	—20089.0
205	+3039.27	+ 36.50	+37990.88	+ 456.20	820.50		*1685.20*		+6187.0	—20910.0
203	+3119.94	— 70.75	+38999.25	— 884.38	*1008.37*			1340.58	+7528.0	—21918.0
B = 201	+3116.36	+118.85	+38954.50	+1485.62		44.70	*2370.00*		+5158.0	—21874.0
B–A			+38954.5	+1485.62	39886.75	912.20	+5532.82	-4047.20		
					— 912.20		—4047.20			
					+38954.55		+1485.62			

Tabelle VII

Compensation des erreurs en x, y et H des points de passage avec la machine à calculer

Nr.	x	x^2	y	$x.y$	x^2y	Ha	$y_n - y_{n-1}$		$x_n - x_{n-1}$	
	m	m	m	m	m	$\frac{m}{1000}$	+	—	+	—
								x	$(c+1) = +0.998587$	
								y	$c_3 = -0.002468$	
0	+0.00000	0.00	+0.00000					H	$c_7 = +0.014727$	
201	—0.04297	0.00	—0.09543	+0.00	+0.00	0.6586		0.09543		0.04297
202	—0.07642	0.00	+0.00299	0.00	0.00	0.6394	+0.09842			0.03345
203	—0.05835	0.00	+0.09349	—0.05	0.00	0.6625	0.09050		0.01807	
235	+1.35618	1.85	+0.08308	+0.11	+0.15	0.5828		0.01041	1.41453	
243	+1.67774	2.82	+0.03018	+0.05	+0.08	0.6193		0.05290	0.32156	
277	+2.92170	8.64	+0.18202	+0.53	+1.57	0.4781	0.15184		1.24396	
278	+2.91624	8.64	+0.30884	+0.90	+2.67	0.4679	0.12682			0.00546
	+2.91624	8.64	+0.30884	+0.90	+2.67	0.4679	+0.46758	—0.15874	2.99812	0.08188
							—0.15874		—0.08188	
							+0.30884		+2.91624	

3. Ausgleichsrechnung der x,- y- und H-Fehler der Übergangspaßpunkte

Die Ausgleichsformeln der Paßpunkte nach dem Lehrbuch von Prof. Dr. M. Zeller sind die folgenden:

$$(x_n) = x_n + \Delta x_n = x_n + c_1 x_n + x_2 x_n^2 = x \qquad (1^*)$$

$$(y_n) = y_n + (c'_5 x_n + c''_5 x_n^2)\, y_n + c_3 x_n + c_4 x_n^2 \qquad (2^*)$$

$$(H) = H_a + (c'_6 x + c''_6 x^2)\, y + c_7 x + c_8 x^2 \qquad (3^*)$$

Die für Rechenmaschinen umgeänderten obigen Formeln siehe unter (1), (2) und (3). Die Lösung dieser Aufgabe ist für ein Beispiel durch die Tabelle VII gegeben.

(1) $(x_n) = (x_{n-1}) + (x_n - x_{n-1})(c_1 + 1) + (x^2_n - x^2_{n-1})\, c^2$

(2) $(y_n) = (y_{n-1}) + (x_n - x_{n-1})\, c_3 + (x^2_n - x^2_{n-1})\, c_4 + (y_n - y_{n-1}) + (x_n y_n - x_{n-1} y_{n-1})\, c'_5 + (x^2_n y_n - x^2_{n-1} y_{n-1})\, c''_5$

Tabelle VII

Ausgleich der x-, y- und H-Fehler der Übergangspaßpunkte

$x^2_n - x^2_{n-1}$		$x_n y_n - x_{n-1} y_{n-1}$		$x^2_n y_n - x^2_{n-1} y_{n-1}$		$H_{an} - H_{an-1}$		(x) mm	(y) mm	(H) m
+	—	+	—	+	—	+	—			
$c_2 = -0.000554$		—.—		—.—		—.—				
$c_4 = -0.000072$		$c'_5 = -0.000173$		$c''_5 = -0.000453$		—.—				
$c_8 = -0.004929$		$c'_6 = -0.089469$		$c''_6 = +0.038974$		+1.000000		0.00	0.00	0.00
0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	0.6586		— 42.91	— 95.32	657.97
0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00		0.0192	— 76.31	+ 3.12	638.27
0.00	0.00		0.05	0.00	0.00	0.0231		— 58.27	+ 93.64	661.11
1.85		0.16		0.15			0.0797	+1353.24	+ 79.51	589.66
0.97			0.06		0.07	0.0365		+1673.81	+ 25.79	628.75
5.82		0.48		1.49			0.1412	+2912.78	+173.38	492.31
0.00		0.37		1.10			0.0102	+2907.33	+299.65	491.80
+8.64		+1.01	—0.11	+2.74	—0.07	0.7182	0.2503			
		—0.11		—0.07		—0.2503				
		+0.90		+2.67		+0.4679				

(3) $(H_n) = (H_{n-1}) + (x_n - x_{n-1})\, c_7 + (x^2_n - x^2_{n-1})\, c_8$
$+ (Ha_n - Ha_{n-1}) + (x_n y_n - x_{n-1} y_{n-1})\, c'_6 +$
$+ (x^2_n y_n - x^2_{n-1} y_{n-1})\, c''_6$

Kontrolle:

$$+ 2.91624\, c_3 + 8.64\, c_4 + 0.30884 + 0.90\, c'_5 + 2.67\, c''_5 = + 299.65\ mm = y_{278}$$

$$+ 2.91624\, (c_1 + 1) + 8.64\, c_2 = + 2907.33\ mm = x_{278}$$

$$+ 2.91624\, c_7 + 8.64\, c_8 + 0.90\, c'_6 + 2.67\, c''_6 + 0.4679 = 491.80\ m = H_{278}.$$

Literatur:

[1] Ing. Acs & Zelcsényi: A szamologép és alkalmazasa. Budapest. (Verwendung der Rechenmaschine.)

[2] Prof. Carl Oltay: A sikbeli hatrametszésnek gépszamitasra leggazdasagosabb algoritmusa. Magyar Technika. 1946. Budapest. (Das günstigste Verfahren zur Berechnung eines Rückwärtseinschnittes mit der Rechenmaschine.)

[3] Dr. Tarics: A szamologép alkalmazasa a geodéziai müveletekben. Budapest. (Verwendung der Rechenmaschine in geodätischen Operationen.)
[4] Prof. Dr. M. Zeller: Lehrbuch der Photogrammetrie. Zürich.

Die aktuellen geodätischen Grundlagen der Landesvermessung

von Dipl.-Ing. Dr. h. c. H. Zölly

Wenn heute irgendein technisches Werk zur Planung oder Ausführung kommt, so setzt man als selbstverständlich voraus, daß die notwendigen geodätischen Grundlagen hiefür bestehen müssen. Ein Brief oder eine telephonische Anfrage an die zuständigen Behörden und schon erhält der projektierende Ingenieur die gewünschten Koordinaten, Höhen und Versicherungsprotokolle. Das war einmal nicht so.

Es ist daher von Zeit zu Zeit gut, wenn sich der Techniker erinnert, wie dieses nach außen heute so einheitlich wirkende Werk entstanden ist, das auf den ersten Blick wie aus einem Guß erscheint. Daß dies nicht der Fall ist, sondern ein mit gut eidgenössischen Kompromissen reich bespicktes Zusammensetzspiel ist, sollen Ihnen die nachfolgenden Ausführungen beweisen.

I.

Die ersten geodätischen (Grundlagen) Arbeiten verdanken wir der *Schweizerischen Geodätischen Kommission*, die von der Schweiz. Naturforschenden Gesellschaft im Jahre 1861 eingesetzt wurde. Es sind das die Basis-Messungen, ein Teil der Triangulation I. Ordnung, die geographischen Breiten und Azimutbestimmungen und die ersten Höhenmessungen. In der ersten Sitzung, unter dem Ehrenpräsidium von General Dufour und unter der Leitung von Prof. Dr. R. Wolf, dem Ordinarius für Astronomie der Eidg. polytechnischen Schule in Zürich, wurde am 11. April 1862 auf die überzeugenden Worte von General Dufour die «Triangulation primordiale» von 1838, die als Grundlage für die Karte 1:100000, die sogenannte Dufourkarte gedient hatte, als den Anforderungen für wissenschaftliche Zwecke *nicht* entsprechend beurteilt. Oberingenieur Denzler wurde daher beauftragt, den Entwurf für ein neues Netz vorzulegen, das auch die Verbindungen mit den trigonometrischen Punkten des Auslandes enthalten sollte. Dieses trigonometrische Netz, das im Laufe der Jahre durch den geodätischen Anschluß der Sternwarten von Genf, Neuchâtel, Bern und Zürich erweitert wurde, ist in der Abbildung 1 dargestellt. Eine Kette von Dreiecken überspannt vom Genferbis zum Bodensee den Südfuß des Jura und die schweizerische Hochebene, während eine schmale Kette die Alpen überquert, um den Anschluß an das italienische Netz zu ermöglichen. Wir erkennen, daß dieses Netz keine schweizerische Allgemein-Lösung bedeutet, denn die ganze Ost-