

---

ФЕДЕРАЛЬНОЕ АГЕНТСТВО  
ПО ТЕХНИЧЕСКОМУ РЕГУЛИРОВАНИЮ И МЕТРОЛОГИИ

---



НАЦИОНАЛЬНЫЙ  
СТАНДАРТ  
РОССИЙСКОЙ  
ФЕДЕРАЦИИ

ГОСТ Р ИСО  
17123-5—  
2011

---

Государственная система обеспечения  
единства измерений

**ОПТИКА И ОПТИЧЕСКИЕ ПРИБОРЫ**

Методики полевых испытаний геодезических  
и топографических приборов

Часть 5

**Электронные тахеометры**

ISO 17123-5:2005  
Optics and optical instruments — Field procedures for testing geodetic  
and surveying instruments — Part 5: Electronic tacheometers  
(IDT)

Издание официальное



Москва  
Стандартинформ  
2013

## Предисловие

Цели и принципы стандартизации в Российской Федерации установлены Федеральным законом от 27 декабря 2002 г. № 184-ФЗ «О техническом регулировании», а правила применения национальных стандартов Российской Федерации — ГОСТ Р 1.0 — 2004 «Стандартизация в Российской Федерации. Основные положения»

### Сведения о стандарте

1 ПОДГОТОВЛЕН Федеральным государственным унитарным предприятием «Всероссийский научно-исследовательский институт физико-технических и радиотехнических измерений (ФГУП «ВНИИФТРИ») на основе собственного аутентичного перевода на русский язык международного стандарта, указанного в пункте 4

2 ВНЕСЕН Техническим комитетом по стандартизации ТК 206 «Эталоны и поверочные схемы»

3 УТВЕРЖДЕН И ВВЕДЕН В ДЕЙСТВИЕ Приказом Федерального агентства по техническому регулированию и метрологии от 12 октября 2011 г. № 441-ст

4 Настоящий стандарт идентичен международному стандарту ИСО 17123-5:2005 «Оптика и оптические приборы. Методики полевых испытаний геодезических и топографических приборов. Часть 5. Электронные тахеометры» (ISO 17123-5:2005 «Optics and optical instruments — Field procedures for testing geodetic and surveying instruments — Part 5: Electronic tachometers»).

Наименование настоящего стандарта изменено относительно наименования указанного международного стандарта для приведения в соответствие с ГОСТ Р 1.5—2004 (подраздел 3.5).

При применении настоящего стандарта рекомендуется использовать вместо ссылочных международных стандартов соответствующие им национальные стандарты Российской Федерации, сведения о которых приведены в дополнительном приложении ДА

### 5 ВВЕДЕН ВПЕРВЫЕ

*Информация об изменениях к настоящему стандарту публикуется в ежегодно издаваемом информационном указателе «Национальные стандарты», а текст изменений и поправок — в ежемесячно издаваемых указателях «Национальные стандарты». В случае пересмотра (замены) или отмены настоящего стандарта соответствующее уведомление будет опубликовано в ежемесячно издаваемом информационном указателе «Национальные стандарты». Соответствующая информация, уведомление и тексты размещаются также в информационной системе общего пользования — на официальном сайте Федерального агентства по техническому регулированию и метрологии в сети Интернет*

© Стандартиформ, 2013

Настоящий стандарт не может быть полностью или частично воспроизведен, тиражирован и распространен в качестве официального издания без разрешения Федерального агентства по техническому регулированию и метрологии

## Содержание

1 Область применения . . . . .	1
2 Нормативные ссылки . . . . .	1
3 Термины . . . . .	1
4 Требования . . . . .	2
5 Принцип измерений . . . . .	2
5.1 Методика 1. Упрощенная методика испытаний . . . . .	2
5.2 Методика 2. Полная методика испытаний . . . . .	2
6 Упрощенная методика испытаний . . . . .	3
6.1 Конфигурация испытательного поля . . . . .	3
6.2 Измерение . . . . .	3
6.3 Расчет . . . . .	4
7 Полная методика испытаний . . . . .	5
7.1 Конфигурация испытательного поля . . . . .	5
7.2 Измерение . . . . .	5
7.3 Расчет . . . . .	6
7.4 Статистические испытания . . . . .	8
Приложение А (справочное) Пример упрощенной методики испытания . . . . .	10
Приложение В (справочное) Пример полной методики испытания . . . . .	11
Приложение ДА (справочное) Сведения о соответствии ссылочных международных стандартов национальным стандартам Российской Федерации . . . . .	14

## Предисловие к международному стандарту ИСО 17123

ИСО (Международная организация по стандартизации) представляет собой всемирную федерацию, состоящую из национальных органов по стандартизации (комитеты — члены ИСО). Работа по разработке международных стандартов обычно ведется Техническими комитетами ИСО. Каждый комитет-член, заинтересованный в теме, для решения которой образован данный Технический комитет, имеет право быть представленным в этом комитете. Международные организации, правительственные и неправительственные, поддерживающие связь с ИСО, также принимают участие в работе. ИСО тесно сотрудничает с Международной электротехнической комиссией (МЭК) по всем вопросам стандартизации в области электротехники.

Проекты международных стандартов разрабатываются в соответствии с правилами, установленными Директивами ИСО/МЭК, часть 3.

Проекты международных стандартов, принятые Техническими комитетами, направляются комитетам-членам на голосование. Для их опубликования в качестве международных стандартов требуется одобрение не менее 75 % комитетов-членов, участвовавших в голосовании.

Внимание обращается на тот факт, что отдельные элементы данного документа могут составлять предмет патентных прав. ИСО не должна нести ответственность за идентификацию этих патентных прав.

Международный стандарт ИСО 17123-5 был разработан Техническим комитетом ИСО/ТК 172 «Оптика и оптические приборы», подкомитетом ПК 6 «Геодезические и съемочные приборы».

Международный стандарт ИСО 17123 состоит из следующих частей под общим наименованием «Оптика и оптические приборы. Методики полевых испытаний геодезических и топографических приборов»:

- Часть 1: Теория;
  - Часть 2: Нивелиры;
  - Часть 3: Теодолиты;
  - Часть 4: Электрооптические дальнометры (приборы EDM);
  - Часть 5: Электронные тахеометры;
  - Часть 6: Вращающиеся лазеры;
  - Часть 7: Оптические приборы для установки по отвесу;
  - Часть 8: Полевые испытания GNSS-аппаратуры в режиме «Кинематика в реальном времени» (RTK).
- Приложения А и В настоящего стандарта ИСО приведены только для информации.

## Введение к международному стандарту ИСО 17123

Стандарт ИСО 17123 устанавливает полевые методики для определения и оценки прецизионности геодезических приборов и вспомогательного оборудования, используемых для измерения в строительстве и геодезии. Эти испытания, в первую очередь, предназначены для полевых проверок на пригодность конкретного прибора для выполнения близких неотложных задач и на соответствие требованиям других стандартов. Эти задачи не предлагаются как испытания для приемки или выполнения оценок, более комплексных по характеру.

ИСО 17123 можно рассматривать как один из первых шагов в процессе оценки неопределенности измерения (а именно — измеряемой величины). Неопределенность результата измерения зависит от ряда факторов. Эти факторы включают, помимо прочих, повторяемость (сходимость), воспроизводимость (повторяемость в разные дни) и тщательную оценку всех возможных источников погрешности в соответствии с Руководством ИСО по выражению неопределенности в измерении (GUM).

Данные полевые методики разработаны специально для применения *in situ* без потребности в специальном вспомогательном оборудовании и для сведения к минимуму воздействий атмосферы.

## Предисловие к настоящему стандарту

Целью разработки Государственных стандартов Российской Федерации ГОСТ Р ИСО 17123-1 — ГОСТ Р ИСО 17123-8 (далее — ГОСТ Р ИСО 17123), является прямое применение в Российской Федерации восьми частей международного стандарта ИСО 17123-1:2002 — ИСО 17123-8:2007 под общим наименованием «Оптика и оптические приборы. Методики полевых испытаний геодезических и топографических приборов» в практической деятельности по метрологии в области геодезических измерений: при разработке и применении методик выполнения измерений, испытаниях (в том числе при испытаниях для целей утверждения типа средства измерений), поверке и калибровке геодезических приборов.

Большинство действующих в Российской Федерации стандартов и методик, регламентирующих методы испытаний геодезической аппаратуры, были разработаны в 90-е годы прошлого века применительно к аппаратуре отечественного производства, разработанной ранее. Эти методы не охватывают все современные виды измерений в геодезии и не всегда соответствуют метрологическим и техническим характеристикам современной аппаратуры. К тому же, некоторые методы испытаний неприменимы к импортным средствам измерений (далее — СИ), составляющим в настоящее время от 90 % до 95 % используемой в Российской Федерации геодезической аппаратуры. Данные обстоятельства привели к необходимости разработки методов испытаний, соответствующих современному уровню.

Применение стандартов серии ГОСТ Р ИСО 17123 в геодезической и топографической практике позволит выполнять оценку метрологических характеристик всех современных видов СИ в полевых условиях, аналогичных условиям эксплуатации. Такой подход дает более достоверные значения метрологических характеристик, поскольку лабораторные испытания, как правило, дают более высокие значения прецизионности, чем те, которые можно получить в реальных условиях эксплуатации. Для импортных СИ применение этих стандартов дает возможность оценить метрологические характеристики по тем методикам, которые используются фирмами-изготовителями в процессе заводских испытаний и тестирования.

Оценки метрологических характеристик соответствуют ГОСТ Р ИСО 5725-1—2002 «Точность (правильность и прецизионность) методов и результатов измерений. Часть 1. Основные положения и определения».

## НАЦИОНАЛЬНЫЙ СТАНДАРТ РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ

Государственная система обеспечения единства измерений

ОПТИКА И ОПТИЧЕСКИЕ ПРИБОРЫ

Методики полевых испытаний геодезических и топографических приборов

Часть 5

Электронные тахеометры

State system for ensuring the uniformity of measurements. Optics and optical instruments.  
Field procedures for testing geodetic and surveying instruments. Part 5. Electronic tacheometers

Дата введения — 2013—01—01

## 1 Область применения

Настоящий стандарт устанавливает методики полевых испытаний, которые необходимо принять при определении и оценке прецизионности (повторяемости) электронных тахеометров (комбинированные станции) и вспомогательного оборудования, используемых в строительстве и геодезии. Эти испытания, в первую очередь, предназначены для полевых поверок на пригодность конкретного прибора для выполнения текущих задач и на соответствие требованиям других стандартов.

Настоящий стандарт не распространяется на комплексные по характеру испытания для приемки или выполнения оценок рабочих показателей.

## 2 Нормативные ссылки

Нижеследующие документы, на которые приводятся ссылки, являются обязательными для применения настоящего стандарта. В отношении датированных ссылок действительно только указанное издание. В отношении недатированных ссылок действительно последнее издание публикации (включая любые изменения), на которую дается ссылка.

ИСО 3534-1—2006 Статистика. Словарь и условные обозначения. Часть 1. Термины, используемые в теории вероятности и общие статистические термины

ИСО 4463-1—89 Методы измерения в строительстве. Монтаж и измерение. Часть 1. Планирование и организация, процедуры измерения, критерии приемки

ИСО 7077—98 Методы измерения в строительстве. Общие принципы и методы контроля соблюдения размеров

ИСО 7078—85 Строительство зданий. Процедуры для разбивки, измерения и топографической съемки. Словарь и примечания

ИСО 9849—2000 Оптика и оптические приборы. Геодезические и топографические приборы. Словарь

ИСО 17123-1—2002 Оптика и оптические приборы. Методики полевых испытаний геодезических и топографических приборов. Часть 1. Теория

GUM Руководство по выражению погрешности (неопределенности) в измерении

VIM Международный словарь основных и общих терминов в области метрологии

## 3 Термины

В настоящем стандарте применены термины по ИСО 3534-1, ИСО 4463-1, ИСО 7077, ИСО 7078, ИСО 9849, ИСО 17123-1, GUM и VIM.

## 4 Требования

Перед испытаниями оператор должен убедиться, что прецизионность измерительного оборудования соответствует поставленной задаче измерений.

Электронный тахеометр и вспомогательное оборудование должны быть настроены в соответствии с инструкциями изготовителя и использоваться со штативами и отражателями в соответствии с рекомендациями изготовителя.

Координаты рассматривают как наблюдаемые величины, поскольку в современных электронных тахеометрах они являются выходными величинами.

На результаты измерений влияют метеорологические условия, особенно градиент температуры. Пасмурное небо и низкая скорость ветра гарантируют наиболее благоприятные погодные условия. Фактические метеорологические данные измеряют для ввода поправок на атмосферные воздействия и в измеренные расстояния. Конкретные условия, принимаемые во внимание, могут изменяться в зависимости от того, где выполняют измерения. Эти условия должны учитывать изменения температуры, скорости ветра, облачность и видимость. Отмечают также фактические погодные условия на момент измерения и тип поверхности, над которой эти измерения выполняют. Условия, выбранные для испытания, должны совпадать с ожидаемыми условиями, в которых будут в действительности выполнены измерения (см. ИСО 7077 и ИСО 7078).

При испытаниях, проводимых в лаборатории, получают результаты, в которых практически исключены атмосферные воздействия, но стоимость таких испытаний очень высока. В этой связи их не практикует большинство пользователей. При испытаниях, проводимых в лаборатории, значения прецизионности много больше, чем те, которые получают в полевых условиях.

В настоящем стандарте (разделы 6 и 7) приведены две методики испытаний в полевых условиях. Оператор должен выбрать методику, которая наиболее соответствует конкретным требованиям проекта.

## 5 Принцип измерений

### 5.1 Методика 1. Упрощенная методика испытаний

Упрощенная методика испытаний обеспечивает оценку того, насколько прецизионность данного электронного тахеометра находится в пределах заданного допустимого отклонения согласно ИСО 4463-1.

Упрощенная методика основана на ограниченном числе измерений. Методика основана на измерениях координат  $x$ ,  $y$ ,  $z$  в образцовом поле без номинальных значений. В результате влияния атмосферного преломления прецизионность координат  $x$  и  $y$  и прецизионность координаты  $z$  различны и их рассчитывают по отдельности. Максимальную разность рассчитывают как показатель прецизионности.

Значимое стандартное (среднеквадратическое) отклонение получить невозможно. Если требуется более точная оценка электронного тахеометра в полевых условиях, рекомендуется применять полную методику испытания в соответствии с разделом 7.

### 5.2 Методика 2. Полная методика испытаний

Полную методику испытания принимают для определения наилучшего достижимого критерия прецизионности электронного тахеометра и вспомогательного оборудования в полевых условиях.

Полная методика испытаний основана на измерении координат в образцовом поле без номинальных значений. Экспериментальное стандартное (среднеквадратическое) отклонение измерения координат отдельной точки определяют методом наименьших квадратов.

При установке тахеометра для выполнения различных серий измерений особое внимание уделяют центрированию в точке на местности. Достижимая точность центрирования, выраженная в пересчете на стандартные (среднеквадратические отклонения), следующая:

- механический отвес: 1— 2 мм (хуже в ветреную погоду);
- оптический или лазерный центрир: менее 1 мм (настройку проверяют в соответствии с инструкциями изготовителя);
- центрирующая рейка: 1 мм.

Рекомендуется применять принудительное центрирование для приведенных методик измерения.

**П р и м е ч а н и е** — Для визирных марок, расположенных на расстоянии 100 м, смещение центра на 2 мм может привести к отклонению наблюдаемого значения до 4" (1,3 мгон). Чем короче расстояние, тем больше эффект.

Полная методика измерения, приведенная в разделе 7, предназначена для определения критерия прецизионности электронного тахеометра. Этот используемый критерий прецизионности выражают в пересчете на экспериментальные стандартные (среднеквадратические) отклонения координаты, измеренной в обеих позициях лимба зрительной трубы

$$S_{\text{ISO-TACH-XY}} \text{ и } S_{\text{ISO-TACH-Z}}$$

Полную методику используют для определения:

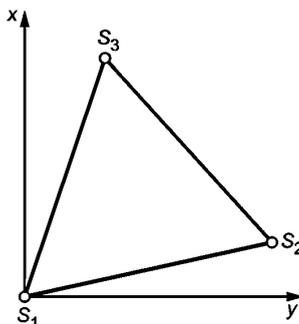
- критерия прецизионности в эксплуатации электронных тахеометров отдельной изыскательской партией одним прибором с его вспомогательным оборудованием в данное время;
- критерия прецизионности в эксплуатации отдельного прибора в течение длительного времени;
- критерия прецизионности в эксплуатации каждого из нескольких электронных тахеометров, чтобы облегчить сравнение их соответствующих достижимых прецизионностей, которые получены в аналогичных полевых условиях.

Необходимо применить статистические критерии, чтобы определить, принадлежит ли полученное экспериментальное стандартное (среднеквадратическое) отклонение  $s$  к генеральной совокупности теоретического среднеквадратического отклонения прибора  $\sigma$ , принадлежат ли два испытанных образца к одной и той же генеральной совокупности.

## 6 Упрощенная методика испытаний

### 6.1 Конфигурация испытательного поля

Три точки стояния прибора  $S_j$  ( $j = 1, 2, 3$ ) должны быть размещены в углах треугольника (см. рисунок 1). Длину сторон треугольника следует выбирать в соответствии с поставленной задачей измерения (например, от 100 до 200 м). Высоту  $z_j$  рекомендуется выбирать различную, насколько позволяет поверхность земли.



$S_1, S_2, S_3$  — точки стояния прибора

Рисунок 1— Конфигурация испытательного поля

### 6.2 Измерение

Прежде чем приступить к измерениям прибор настраивают в соответствии с требованиями изготовителя. Все координаты измеряют в один и тот же день. Температура воздуха и давление измеряют в каждой точке стояния прибора, чтобы вывести поправки за атмосферные воздействия на измерения расстояния (ввод правильного значения с коэффициентом  $10^{-6}$ ). Расстояния корректируют с помощью множителя  $10^{-6}$  для отклонения температуры на  $1^\circ\text{C}$  и/или давления воздуха на 3 гПа (3 мбар). Должна быть применена правильная поправка нуля-пункта в соответствии с отражательной призмой.

Устанавливают произвольную локальную систему координат ( $x, y, z$ ), присваивая координаты пункту стояния прибора  $S_1$  (например: 1000, 2000, 300). Нулевое показание горизонтального круга определяет ось  $x$ .

Из каждой точки стояния прибора  $S_j$  ( $j = 1, 2, 3$ ) измеряют координаты двух других точек (точки визирной цели) в локальной системе координат. Результаты измерения из точки стояния  $S_1$  используют как

координаты точек стояния прибора для  $S_2$  и  $S_3$  соответственно для последующих измерений. Для ориентации используют только одно обратное визирование (по отношению к  $S_1$ ).

Для ориентации используют встроенное или автономное программное обеспечение. Предпочтительно использовать такую же программу, которая будет применена на практике. Все наблюдения выполняют при одной позиции лимба зрительной трубы.

В таблице 1 представлена схема наблюдений для полевых измерений.

Т а б л и ц а 1— Схема наблюдений для упрощенной методики измерения

Точка визирования цели	Координата $x$ (номер точки стояния, нивелирования), м	Координата $y$ (номер точки стояния, нивелирования), м	Координата $z$ (номер точки стояния, нивелирования), м
Точка стояния прибора $S_1$ Координаты: (1000, 2000, 300) (принимают во внимание высоту прибора и отражателя) Ориентация: произвольная			
$S_2$	$x_{2,1}$	$y_{2,1}$	$z_{2,1}$
$S_3$	$x_{3,1}$	$y_{3,1}$	$z_{3,1}$
Точка стояния прибора $S_2$ Координаты: ( $x_{2,1}$ , $y_{2,1}$ , $z_{2,1}$ ) (принимают во внимание высоту прибора и отражателя) Ориентация: обратное визирование к $S_1$ (1000, 2000, 300)			
$S_3$	$x_{3,2}$	$y_{3,2}$	$z_{3,2}$
$S_1$	$x_{1,1}$	$y_{1,1}$	$z_{1,1}$
Точка стояния прибора $S_3$ Координаты: ( $x_{3,1}$ , $y_{3,1}$ , $z_{3,1}$ ) (принимают во внимание высоту прибора и отражателя) Ориентация: обратное визирование к (1000, 2000, 300)			
$S_1$	$x_{1,2}$	$y_{1,2}$	$z_{1,2}$
$S_2$	$x_{2,2}$	$y_{2,2}$	$z_{2,2}$
$S_j$ — точка стояния прибора или точка визирной цели $j$ ( $j = 1, 2, 3$ ). $x_{j,k}$ — $k$ -е измерение ( $k = 1, 2$ ) координаты $x$ $j$ -й точки ( $j = 1, 2, 3$ ). $y_{j,k}$ — $k$ -е измерение ( $k = 1, 2$ ) координаты $y$ $j$ -й точки ( $j = 1, 2, 3$ ). $z_{j,k}$ — $k$ -е измерение ( $k = 1, 2$ ) координаты $z$ $j$ -й точки ( $j = 1, 2, 3$ ).			

### 6.3 Расчет

Разности координат рассчитывают следующим образом:

$$\begin{aligned}
 d_1 &= x_{1,1} - x_{1,2}; \\
 d_2 &= x_{2,1} - x_{2,2}; \\
 d_3 &= x_{3,1} - x_{3,2}; \\
 d_4 &= y_{1,1} - y_{1,2}; \\
 d_5 &= y_{2,1} - y_{2,2}; \\
 d_6 &= y_{3,1} - y_{3,2}; \\
 d_7 &= z_{1,1} - z_{1,2}; \\
 d_8 &= z_{2,1} - z_{2,2}; \\
 d_9 &= z_{3,1} - z_{3,2}
 \end{aligned} \tag{1}$$

и полуразность максимальных разностей

$$d_{x,y} = \frac{1}{2} \max_{i=7,8,9} |d_i|; \tag{2}$$

$$d_z = \frac{1}{2} \max_{i=7,8,9} |d_i|. \tag{3}$$

Полуразности  $d_{x,y}$  и  $d_z$  не должны превышать предела допустимого отклонения  $\pm \rho_{x,y}$  и  $\pm \rho_z$  соответственно (согласно ИСО 4463-1) для поставленной задачи измерения. Если  $\pm \rho_{x,y}$  и  $\pm \rho_z$  не заданы, полуразности должны быть  $d_{x,y} < 2,5 s_{\text{ISO-TACH-XY}}$  и  $d_z < 2,5 s_{\text{ISO-TACH-Z}}$  соответственно, где  $s_{\text{ISO-TACH-XY}}$  и  $s_{\text{ISO-TACH-Z}}$  являются экспериментальными стандартными (среднеквадратическими) отклонениями измерений  $x$ ,  $y$ ,  $z$  соответственно, определенными в соответствии с полной методикой измерений одним и тем же прибором.

Если полуразности  $d_{x,y}$  и  $d_z$  соответственно слишком велики для поставленной задачи измерения, необходимо провести дополнительные изыскания, чтобы идентифицировать основные источники отклонений.

## 7 Полная методика испытаний

### 7.1 Конфигурация испытательного поля

Три штатива, на каждом из которых размещено устройство для принудительного центрирования  $S_j$  ( $j = 1, 2, 3$ ), необходимо установить в углы треугольника (см. рисунок 1). Длину сторон треугольника рекомендуется выбирать в соответствии с поставленной задачей измерения (например, от 100 до 200 м). Высоты  $z_j$  должны быть разными, насколько позволяет поверхность земли.

### 7.2 Измерение

Прежде чем приступить к измерениям прибор настраивают в соответствии с требованиями изготовителя. Все координаты измеряют в один и тот же день. Чтобы устранить неопределенность в результате децентрирования, необходимо использовать принудительное центрирование.

Необходимо выполнить три серии измерений ( $m = 3$ , для  $i = 1, \dots, m$ ), каждое из которых требует установку прибора на один из трех  $n = 3$  штативов в точке  $S_j$  (в одну из трех точек) (набор  $j$ ) измеряемого треугольника в установленном порядке, например,  $S_1 \rightarrow S_2 \rightarrow S_3 \rightarrow S_1 \rightarrow S_2 \dots$ . Прибор следует всегда тщательно выравнивать. Не существует методики ориентации для системы координат прибора, такой как «свободное позиционирование с приведением шкалы». Чтобы обеспечить применение надежных поправок на атмосферу, температуру воздуха и давление рекомендуется измерять часто, и полученные значения использовать для корректировки электронно-оптических измерений расстояния. Координаты  $(x_j, y_j, z_j)$  для каждой настройки прибора всегда устанавливаются на нуль  $(0, 0, 0)$ .

Координаты отражателей в двух других точках  $S_k$  ( $k = 1, 2, 3$ ) треугольника измеряют в двух позициях лимба зрительной трубы.

$$X_{i,j,k,I}, Y_{i,j,k,I}, Z_{i,j,k,I}, X_{i,j,k,II}, Y_{i,j,k,II}, Z_{i,j,k,II}; i = 1, 2, 3; j = 1, 2, 3; k = 1, 2, 3.$$

Для измерения разностей координат  $z$  между реперными точками устройства для принудительного центрирования учитывают разность  $\delta$  между высотой прибора и высотой визирной марки. Поскольку точное значение разности будет неизвестным параметром настройки (см. 7.3.2), значение  $\delta$  должно быть одинаковым для всех измерений. Следовательно, необходимо брать одну и ту же призму или две призмы одинакового типа.

Для простых и безошибочных расчетов необходимо выполнять последовательность измерения, приведенную в таблице 2.

Т а б л и ц а 2 — Последовательность измерений

Точки	$i$	$j$	$k$	Точки	$i$	$j$	$k$	Точки	$i$	$j$	$k$
$S_1 \rightarrow S_2$	1	1	2	$S_1 \rightarrow S_2$	2	1	2	$S_1 \rightarrow S_2$	3	1	2
$S_1 \rightarrow S_3$	1	1	3	$S_1 \rightarrow S_3$	2	1	3	$S_1 \rightarrow S_3$	3	1	3
$S_2 \rightarrow S_1$	1	2	1	$S_2 \rightarrow S_1$	2	2	1	$S_2 \rightarrow S_1$	3	2	1
$S_2 \rightarrow S_3$	1	2	3	$S_2 \rightarrow S_3$	2	2	3	$S_2 \rightarrow S_3$	3	2	3
$S_3 \rightarrow S_1$	1	3	1	$S_3 \rightarrow S_1$	2	3	1	$S_3 \rightarrow S_1$	3	3	1
$S_3 \rightarrow S_2$	1	3	2	$S_3 \rightarrow S_2$	2	3	2	$S_3 \rightarrow S_2$	3	3	2

Средние значения показаний в двух позициях I и II лимба зрительной трубы отмечают как квазинаблюдения

$$\begin{aligned}x_{i,j,k} &= \frac{1}{2} (x_{i,j,k,I} + x_{i,j,k,II}); \\y_{i,j,k} &= \frac{1}{2} (y_{i,j,k,I} + y_{i,j,k,II}); \\z_{i,j,k} &= \frac{1}{2} (z_{i,j,k,I} + z_{i,j,k,II}); \\i &= 1, 2, 3; j = 1, 2, 3; k = 1, 2, 3.\end{aligned}\quad (4)$$

### 7.3 Расчет

#### 7.3.1 Прецизионность координат $x$ и $y$

Чтобы получить сопоставимые результаты трех серий измерений, необходимо привести каждую серию к одной и той же позиции, например, первому набору первой серии.

Поскольку координаты местоположения точки  $S_1$  должны иметь (получить) нулевые значения, то есть  $(0, 0)$ , необходимо выполнить параллельное перемещение каждого набора

$$\begin{aligned}x'_{i,j,k} &= x_{i,j,k} - x_{i,j,1}; \\y'_{i,j,k} &= y_{i,j,k} - y_{i,j,1}; \\i &= 1, 2, 3; j = 1, 2, 3; k = 1, 2, 3.\end{aligned}\quad (5)$$

Для первого набора измерений ( $i = 1, j = 1$ ) необходимо вращение.

Таким образом, трансформированные координаты для поворота двух угловых точек  $S_2$  и  $S_3$  измеряемого треугольника получают напрямую как параллельно перемещенные координаты набора  $j = 1$  серии  $i = 1$

$$\begin{aligned}x''_{1,1,k} &= x'_{1,1,k}; \\y''_{1,1,k} &= y'_{1,1,k}; \\k &= 2, 3.\end{aligned}$$

Для каждого из следующих наборов  $j = 1, 2, 3$  серий  $i = 1, 2, 3$  выполняют поворот  $\varphi_j$  с центром в точке  $S_1$ .

Наиболее доступный способ — вращение в полярных координатах. Для каждой визирной марки  $k = 2, 3$  прямоугольные координаты преобразуют в полярные координаты

$$t'_{i,j,k} = \arctg \frac{y'_{i,j,k}}{x'_{i,j,k}};\quad (6)$$

$$s_{i,j,k} = \sqrt{x'^2_{i,j,k} + y'^2_{i,j,k}}.\quad (7)$$

Ориентацию каждого набора  $j$  серии  $i$  можно выразить средним значением

$$t'_{i,j} = \frac{1}{2}(t'_{i,j,2} + t'_{i,j,3}).\quad (8)$$

Следовательно, угол поворота равен

$$\varphi_{i,j} = t'_{1,1} - t'_{i,j}; \quad i = 1, 2, 3; \quad j = 1, 2, 3.\quad (9)$$

И, таким образом, новая ориентация будет

$$t_{i,j,k} = t'_{i,j,k} + \varphi_{i,j}; \quad i = 1, 2, 3; \quad j = 1, 2, 3; \quad k = 2, 3.\quad (10)$$

Преобразованные координаты затем рассчитывают как

$$x''_{i,j,k} = s_{i,j,k} \cdot \cos t_{i,j,k}; \quad i = 1, 2, 3; \quad j = 1, 2, 3; \quad k = 2, 3.\quad (11)$$

$$y''_{i,j,k} = s_{i,j,k} \cdot \sin t_{i,j,k}; \quad i = 1, 2, 3; \quad j = 1, 2, 3; \quad k = 2, 3.\quad (12)$$

Вычисленные координаты  $S_2$  и  $S_3$  получают в виде

$$\bar{x}_k'' = \frac{1}{9} \sum_{i=1}^3 \sum_{j=1}^3 x_{i,j,k}'', \quad k = 2, 3, \quad (13)$$

$$\bar{y}_k'' = \frac{1}{9} \sum_{i=1}^3 \sum_{j=1}^3 y_{i,j,k}'', \quad k = 2, 3. \quad (14)$$

Для 36 остатков такого вычисления:

$$r_{x,i,j,k} = \bar{x}_k'' - x_{i,j,k}''; \quad i=1, 2, 3; \quad j=1, 2, 3; \quad k=2, 3, \quad (15)$$

$$r_{y,i,j,k} = \bar{y}_k'' - y_{i,j,k}''; \quad i=1, 2, 3; \quad j=1, 2, 3; \quad k=2, 3 \quad (16)$$

сумма квадратов остатков равна

$$\sum r_{XY}^2 = \sum_{i=1}^3 \sum_{j=1}^3 \sum_{k=2}^3 (r_{x,i,j,k}^2 + r_{y,i,j,k}^2). \quad (17)$$

Поскольку существуют восемь параметров вращения и четыре усредненные координаты углов треугольника, точки  $S_2$  и точки  $S_3$ , число неизвестных параметров в вычислении равно  $u = 8 + 4 = 12$ . Таким образом, число степеней свободы будет

$$v_{XY} = 36 - 12 = 24. \quad (18)$$

Стандартное (среднеквадратическое) отклонение одной координаты  $x$  или  $y$ , наблюдаемой в одной из двух позиций лимба зрительной трубы, будет

$$s_{XY} = \sqrt{\frac{\sum r_{XY}^2}{24}} \quad (19)$$

и наконец

$$s_{\text{ISO-TACH-XY}} = s_{XY}. \quad (20)$$

### 7.3.2 Прецизионность координат $z$

Поскольку координата  $z$  точки  $S_1$  установлена на нуль, неизвестные в вычислении представляют собой координаты  $z_2$  и  $z_3$  точек  $S_2$  и  $S_3$  и разность высот  $\delta$  высоты прибора и высоты визирной марки. Вычисление методом наименьших квадратов дает систему нормальных уравнений с решением в явном виде согласно уравнениям (21) — (23).

Три неизвестных параметра вычисления ( $u = 3$ ) являются координатами  $S_2$  и  $S_3$ .

$$z_2 = \frac{1}{18} \left\{ \begin{array}{l} 2z_{1,1,2} + z_{1,1,3} - 2z_{1,2,1} - z_{1,2,3} - z_{1,3,1} + z_{1,3,2} \\ + 2z_{2,1,2} + z_{2,1,3} - 2z_{2,2,1} - z_{2,2,3} - z_{2,3,1} + z_{2,3,2} \\ + 2z_{3,1,2} + z_{3,1,3} - 2z_{3,2,1} - z_{3,2,3} - z_{3,3,1} + z_{3,3,2} \end{array} \right\}; \quad (21)$$

$$z_3 = \frac{1}{18} \left\{ \begin{array}{l} 2z_{1,1,2} + z_{1,1,3} - 2z_{1,2,1} - z_{1,2,3} - z_{1,3,1} + z_{1,3,2} \\ + 2z_{2,1,2} + z_{2,1,3} - 2z_{2,2,1} - z_{2,2,3} - z_{2,3,1} + z_{2,3,2} \\ + 2z_{3,1,2} + z_{3,1,3} - 2z_{3,2,1} - z_{3,2,3} - z_{3,3,1} + z_{3,3,2} \end{array} \right\} \quad (22)$$

и разность  $\delta$  будет равна

$$\delta = \frac{1}{18} \left\{ \begin{array}{l} -z_{1,1,2} - z_{1,1,3} - z_{1,2,1} - z_{1,2,3} - z_{1,3,1} - z_{1,3,2} \\ -z_{2,1,2} - z_{2,1,3} - z_{2,2,1} - z_{2,2,3} - z_{2,3,1} + z_{2,3,2} \\ + z_{3,1,2} + 2z_{3,1,3} - z_{3,2,1} - z_{3,2,3} - 2z_{3,3,1} + z_{3,3,2} \end{array} \right\}. \quad (23)$$

С этими тремя параметрами 18 остатков  $r_{i,j,k}$  вычисления рассчитывают следующим образом:

$$\begin{aligned}
 r_{1,1,2} &= z_2 - \delta - z_{1,1,2} & r_{2,1,2} &= z_2 - \delta - z_{2,1,2} & r_{3,1,2} &= z_2 - \delta - z_{3,1,2} \\
 r_{1,1,3} &= z_3 - \delta - z_{1,1,3} & r_{2,1,3} &= z_3 - \delta - z_{2,1,3} & r_{3,1,3} &= z_3 - \delta - z_{3,1,3} \\
 r_{1,2,1} &= -z_2 - \delta - z_{1,2,1} & r_{2,2,1} &= -z_2 - \delta - z_{2,2,1} & r_{3,2,1} &= -z_2 - \delta - z_{3,2,1} \\
 r_{1,2,3} &= -z_2 + z_3 - \delta - z_{1,2,3} & r_{2,2,3} &= -z_2 + z_3 - \delta - z_{2,2,3} & r_{3,2,3} &= -z_2 + z_3 - \delta - z_{3,2,3} \\
 r_{1,3,1} &= -z_3 - \delta - z_{1,3,1} & r_{2,3,1} &= -z_3 - \delta - z_{2,3,1} & r_{3,3,1} &= -z_3 - \delta - z_{3,3,1} \\
 r_{1,3,2} &= z_2 - z_3 - \delta - z_{1,3,2} & r_{2,3,2} &= z_2 - z_3 - \delta - z_{2,3,2} & r_{3,3,2} &= z_2 - z_3 - \delta - z_{3,3,2}
 \end{aligned} \tag{24}$$

Получают сумму квадратов остатков

$$\sum r_z^2 = \sum_{i=1}^3 \sum_{j=1}^3 \sum_{\substack{k=1 \\ k \neq j}}^3 r_{i,j,k}^2 \tag{25}$$

С числом степеней свободы

$$v_z = 18 - 3 = 15. \tag{26}$$

Наконец, стандартное (среднеквадратическое) отклонение одной координаты  $z$ , измеренной в одной из позиций лимба зрительной трубы

$$s_{\text{ISO-TACH-Z}} = \sqrt{\frac{\sum r_z^2}{15}} \tag{27}$$

## 7.4 Статистические испытания

### 7.4.1 Общие положения

Статистические испытания рекомендованы только для полной методики испытания.

Для интерпретации результатов статистические испытания выполняют, используя экспериментальное стандартное (среднеквадратическое) отклонение координаты, измеренной на треугольнике.

Чтобы ответить на следующие вопросы:

а) Будет ли рассчитанное стандартное (среднеквадратическое) отклонение  $s$  меньше, чем соответствующее значение  $\sigma$ , установленное изготовителем, или меньше, чем другое предварительно определенное значение  $\sigma$ ?

б) Принадлежат ли два экспериментальных стандартных (среднеквадратических) отклонения  $s$  и  $\tilde{s}$ , определенные для двух разных образцов измерения, к одной и той же генеральной совокупности, предположив, что оба образца имеют одинаковое число степеней свободы  $v$ ?

Экспериментальные стандартные (среднеквадратические) отклонения  $s$  и  $\tilde{s}$  получают из:

- двух выборок измерений, выполненных на одном и том же приборе разными наблюдателями;
- двух выборок измерений, выполненных на одном и том же приборе в разное время;
- двух выборок измерений, выполненных на разных приборах.

Для следующих испытаний уровень доверия  $1 - \alpha = 0,95$  и, согласно предназначению измерений, предполагается, что число степеней свободы  $v_{XY} = 24$  для координат  $x$  и  $y$ , и  $v_z = 15$  для координаты  $z$ .

Т а б л и ц а 3 — Статистические испытания

Вопрос	Нуль-гипотеза	Альтернативная гипотеза
а)	$s \leq \sigma$	$s > \sigma$
б)	$\sigma = \tilde{\sigma}$	$\sigma \neq \tilde{\sigma}$

### 7.4.2 Ответ на вопрос а)

Нуль-гипотезу, утверждающую, что экспериментальное стандартное (среднеквадратическое) отклонение  $s$  меньше или равно теоретическому или предварительно определенному значению  $\sigma$ , не отвергают, если выполнены следующие условия:

для  $x$  и  $y$ 

$$s \leq \sigma \sqrt{\frac{\chi_{1-\alpha}^2(v_{XY})}{v_{XY}}};$$

$$s \leq \sigma \sqrt{\frac{\chi_{0,95}^2(24)}{24}};$$

$$\chi_{0,95}^2(24) = 36,42;$$

$$s \leq \sigma \sqrt{\frac{36,42}{24}};$$

$$s \leq \sigma 1,23.$$

для  $z$ 

$$s \leq \sigma \sqrt{\frac{\chi_{1-\alpha}^2(v_Z)}{v_Z}};$$

$$s \leq \sigma \sqrt{\frac{\chi_{0,95}^2(15)}{15}};$$

$$\chi_{0,95}^2(15) = 25,00;$$

$$s \leq \sigma \sqrt{\frac{25,00}{15}};$$

$$s \leq \sigma 1,29.$$

(28)

(29)

(30)

(31)

(32)

В противном случае нуль-гипотезу отвергают.

#### 7.4.3 Ответ на вопрос б)

В случае двух разных образцов испытание показывает, принадлежат ли два экспериментальных стандартных (среднеквадратических) отклонения  $s$  и  $\tilde{s}$  к одной и той же генеральной совокупности. Соответствующую нуль-гипотезу  $\sigma = \tilde{\sigma}$  не отвергают, если выполнены следующие условия:

для  $x$  и  $y$ 

$$\frac{1}{F_{1-\alpha/2}(v_{XY}, v_{XY})} \leq \frac{s^2}{\tilde{s}^2} \leq F_{1-\alpha/2}(v_{XY}, v_{XY});$$

$$\frac{1}{F_{0,975}(24,24)} \leq \frac{s^2}{\tilde{s}^2} \leq F_{0,975}(24,24);$$

$$F_{0,975}(24,24) = 2,27;$$

$$0,44 \leq \frac{s^2}{\tilde{s}^2} \leq 2,27.$$

для  $z$ 

$$\frac{1}{F_{1-\alpha/2}(v_Z, v_Z)} \leq \frac{s^2}{\tilde{s}^2} \leq F_{1-\alpha/2}(v_Z, v_Z);$$

$$\frac{1}{F_{0,975}(15,15)} \leq \frac{s^2}{\tilde{s}^2} \leq F_{0,975}(15,15);$$

$$F_{0,975}(15,15) = 2,86;$$

$$0,35 \leq \frac{s^2}{\tilde{s}^2} \leq 2,86.$$

(33)

(34)

(35)

(36)

В противном случае нуль-гипотезу отвергают.

Число степеней свободы  $v$ , таким образом, соответствующие экспериментальные значения  $\chi_{1-\alpha}^2(v)$ ,  $F_{1-\alpha/2}(v, v)$  и  $t_{1-\alpha}(v)$  (взятые из справочников по статистике) изменяют, если анализируют другое число измерений.

**Приложение А**  
**(справочное)**

**Пример упрощенной методики испытания**

**А.1 Измерения**

В таблице А.1 все измерения компилированы согласно схеме наблюдений, приведенной в таблице 1.

Наблюдатель: С. Миллер  
 Погода: частичная облачность (5/8), 18 °С  
 Атмосферное давление: 995 гПа  
 Тип прибора и номер: №№хххх 630401  
 Дата: 2001—03—15

Т а б л и ц а А.1 — Измерения

1 Точка стояния прибора	2 Точка визирной марки	3 Координата $x$ , м	4 Координата $y$ , м	5 Координата $z$ , м
$S_1$		1000,000	2000,000	300,000
	$S_2$	984,076	2082,959	302,227
	$S_3$	883,478	2015,557	286,794
$S_2$		984,076	2082,959	302,227
	$S_3$	883,480	2015,549	286,795
	$S_1$	1000,000	1999,999	300,002
$S_3$		883,478	2015,557	286,794
	$S_1$	1000,000	2000,000	300,002
	$S_2$	984,082	2082,955	302,228

**А.2 Расчет**

В соответствии с уравнением (1) разность координат рассчитывают следующим образом:

$$d_1 = 0,000,$$

$$d_2 = -0,006,$$

$$d_3 = -0,002,$$

$$d_4 = -0,001,$$

$$d_5 = 0,004,$$

$$d_6 = 0,008,$$

$$d_7 = 0,000,$$

$$d_8 = -0,001,$$

$$d_9 = -0,001.$$

Согласно уравнению (2) полуразность максимальных разностей

$$d_{x,y} = 0,008.$$

Согласно уравнению (3)

$$d_z = 0,0005.$$

**Приложение В**  
**(справочное)**

**Пример полной методики испытания**

**В.1 Измерения координат  $x$  и  $y$**

Таблица В.1 содержит в столбцах 2 и 3 измеренные координаты  $x$  и  $y$ .

Т а б л и ц а В.1 — Измерения и остатки (НЗ)

1 $i j k$	2 $x, м$	3 $y, м$	4 $x', м$	5 $y', м$	6 $t', рад$	7 $t, рад$	8 $s, м$	9 $x'', м$	10 $y'', м$	11 $r_{x'}, м$	12 $r_{y'}, м$
1 1 1	0,000	0,000	0,000	0,000							
2	-0,007	63,994	-0,007	63,994	1,570906			-0,0070	63,9940	0,0014	0,0056
3	55,003	31,999	55,003	31,999	0,526906			55,0030	31,9990	-0,0023	0,0002
					$t'_{1,1} = 1,048906$						
1 2 1	30,689	-56,157	0,000	0,000							
2	0,000	0,000	-30,689	56,157	2,070937	1,570911	63,9955	-0,0073	63,9955	0,0017	0,0042
3	63,615	-1,707	32,926	54,450	1,026927	0,526901	63,6312	55,0008	31,9974	-0,0001	0,0019
					$t'_{1,2} = 1,548932$	$-0,500026 = \varphi_{1,2}$					
1 3 1	-2,791	-63,570	0,000	0,000							
2	-56,651	-29,000	-53,860	34,570	2,570969	1,570930	63,9999	-0,0086	63,9999	0,0029	-0,0002
3	0,000	0,000	2,791	63,570	1,526920	0,526882	63,6312	55,0015	31,9963	-0,0008	0,0029
					$t'_{1,3} = 2,048944$	$-1,000039 = \varphi_{1,3}$					
2 1 1	0,000	0,000	0,000	0,000							
2	-18,919	61,133	-18,919	61,133	1,870921	1,570909	63,9935	-0,0072	63,9935	0,0016	0,0061
3	43,088	46,823	43,088	46,823	0,826915	0,526903	63,6315	55,0011	31,9977	-0,0004	0,0016
					$t'_{2,1} = 1,348918$	$-0,300 012 = \varphi_{2,1}$					
2 2 1	63,846	-4,519	0,000	0,000							
2	0,000	0,000	-63,846	4,519	3,070931	1,570906	64,0057	-0,0070	64,0057	0,0014	-0,0061
3	35,818	52,606	-28,028	57,125	2,026931	0,526906	63,6305	55,0001	31,9973	0,0006	0,0020
					$t'_{2,2} = 2,548931$	$-1,500025 = \varphi_{2,2}$					
2 3 1	-56,645	28,992	0,000	0,000							
2	-2,797	63,567	53,848	34,575	0,570791	1,570830	63,9925	-0,0022	63,9925	-0,0034	0,0072
3	0,000	0,000	56,645	-28,992	-0,473058	0,526981	63,6333	55,0001	32,0028	0,0006	-0,0036
					$t'_{2,3} = 0,048866$	$1,000039 = \varphi_{2,3}$					
3 1 1	0,000	0,000	0,000	0,000							
2	-9,038	-63,365	-9,038	-63,365	4,570711	1,570801	64,0063	-0,0003	64,0063	-0,0053	-0,0067
3	-58,964	-23,916	-58,964	-23,916	3,526920	0,527011	63,6296	54,9960	32,0026	0,0047	-0,0034
					$t'_{3,1} = 4,048815$	$-2,999910 = \varphi_{3,1}$					
3 2 1	58,201	26,638	0,000	0,000							
2	0,000	0,000	-58,201	-26,638	3,570823	1,570863	64,0073	-0,0043	64,0073	-0,0013	-0,0077
3	6,216	63,335	-51,985	36,697	2,526908	0,526948	63,6326	55,0006	32,0007	0,0001	-0,0015
					$t'_{3,2} = 3,048865$	$-1,999960 = \varphi_{3,2}$					
3 3 1	-2,791	-63,573	0,000	0,000							
2	-56,651	-28,999	-53,860	34,574	2,570916	1,570903	64,0020	-0,0068	64,0020	0,0012	-0,0024
3	0,000	0,000	2,791	63,573	1,526922	0,526909	63,6342	55,0032	31,9994	-0,0025	-0,0001
					$t'_{3,3} = 2,048919$	$-1,000013 = \varphi_{3,3}$					
								$\bar{x}''$ -0,0056 55,0007	$\bar{y}''$ 63,9996 31,9992		

$$\sum r_{XY}^2 = 4,259 \cdot 10^{-4} \text{ м}^2;$$

$$s_{\text{ISO-TACH-XY}} = 0,0042 \text{ м};$$

$$v_{XY} = 24;$$

Условия измерений:

Наблюдатель: С. Миллер  
 Погода: солнечно, 12 °С;  
 Атмосферное давление: 976 гПа  
 Прибор, тип и номер: №№xxx 630401  
 Дата: 2001—03—12

**В.2 Расчет**

В соответствии с формулой (6) рассчитывают углы ориентации  $t'_{ij,k}$  для каждого направления и записывают в столбец 6 таблицы В.1 (в данном примере значения углов приведены в радианах). Расстояния  $s_{ij,k}$  рассчитывают по формуле (7) и записывают в столбец 8 таблицы В.1. Уравнение (8) задает угол ориентации  $t'_{j,k}$  каждой серии. Для угла поворота  $\phi_{ij,k}$  по формуле (9) рассчитывают новую ориентацию  $t_{ij,k}$  по формуле (10) и записывают в столбец 7 таблицы В.1. Для  $t_{ij,k}$  и  $s_{ij,k}$  преобразованные координаты  $x''_{ij,k}$  и  $y''_{ij,k}$  рассчитывают по формулам (11) и (12) и записывают в столбцы 9 и 10 таблицы В.1. По уравнениям (13) и (14) вычисляют координаты  $x''$  и  $y''$  точек  $S_2$  и  $S_3$  (приведены внизу столбцов 9 и 10 таблицы В.1). Рассчитывают остатки по формулам (15) и (16) (столбцы 11 и 12 таблицы В.1). В итоге уравнение (17) дает

$$\sum r_{XY}^2 = 4,259 \cdot 10^{-4} \text{ м}^2$$

и по формулам (19) и (20) получают экспериментальное стандартное (среднеквадратическое) отклонение координаты, измеренной в двух позициях лимба зрительной трубы, измеренное в одном наборе измерений в двух позициях I и II лимба зрительной трубы

$$s_{\text{ISO-TACH-XY}} = 0,0042 \text{ м}.$$

**В.3 Измерения координаты z**

Таблица В.2 содержит координаты z в столбце 4.

Т а б л и ц а В.2 — Измерения и остатки (V)

1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11
<i>i</i>	<i>j</i>	<i>k</i>	$z_{ij,k}$ м	$z_2$	$z_2$	$\delta$	2,6632 м	5,7128 м	0,0492 м	$r_{ij,k}$ м
1	1	2	2,615	2	1	-1	1	0	-1	-0,0010
	1	3	5,658	1	2	-1	0	1	-1	0,0056
1	2	1	-2,714	-2	-1	-1	-1	0	-1	0,0016
	2	3	3,004	-1	1	-1	-1	1	-1	-0,0036
1	3	1	-5,767	-1	-2	-1	0	-1	-1	0,0050
	3	2	-3,097	1	-1	-1	1	-1	-1	-0,0018
2	1	2	2,616	2	1	-1	1	0	-1	-0,0020
	1	3	5,657	1	2	-1	0	1	-1	0,0066
2	2	1	-2,712	-2	-1	-1	-1	0	-1	-0,0004
	2	3	3,004	-1	1	-1	-1	1	-1	-0,0036
2	3	1	-5,763	-1	-2	-1	0	-1	-1	0,0010
	3	2	-3,094	1	-1	-1	1	-1	-1	-0,0048
3	1	2	2,618	2	1	-1	1	0	-1	-0,0040
	1	3	5,661	1	2	-1	0	1	-1	0,0026
3	2	1	-2,711	-2	-1	-1	-1	0	-1	-0,0014
	2	3	3,005	-1	1	-1	-1	1	-1	-0,0046
3	3	1	-5,764	-1	-2	-1	0	-1	-1	0,0020
	3	2	-3,101	1	-1	-1	1	-1	-1	0,0022

Неизвестные параметры:

$$2,6632 \quad 5,7128 \quad 0,0492$$

$$\sum r_V^2 = 2,156 \cdot 10^{-4}$$

$$s_{\text{ISO-TACH-V}} = 0,0038$$

$$v_V = 15$$

Условия измерения:

Наблюдатель: С. Миллер  
 Погода: солнечно, 12°С  
 Атмосферное давление: 976 гПа  
 Номер прибора: №№ xxx 630401  
 Дата: 2001—03—12

**В.4 Расчет**

Для простого и безошибочного расчета трех неизвестных параметров по формулам (21) — (23) коэффициенты  $z_{i,j,k}$  приведены в столбцах 5—7 таблицы В.2. Складывают произведения чисел в столбце 4 таблицы В.2 на соответствующие числа в столбцах 5, 6 или 7. Например, для  $z_3$  расчет суммы значений в столбце 4 умножают на значения в столбце 6.

$$z_3 = \frac{1}{18} [2,615 \cdot 1 + 5,568 \cdot 2 - 2,714 \cdot (-1) + \dots - 3,101 \cdot (-1)] \text{ м} = 5,7128 \text{ м.}$$

Для простого расчета остатков по формуле (24) значения неизвестных параметров повторяют в столбцах 8 — 10 в первой строке таблицы В.2, и в следующих строках приведены коэффициенты этих неизвестных параметров. Отсюда расчет, например для  $r_{1,2,3}$ , представляет собой

$$r_{1,2,3} = 1 \cdot 2,6632 - 1 \cdot 5,7128 - 1 \cdot 0,0492 - (3,097) \text{ м} = -0,0018 \text{ м.}$$

По формуле (25) рассчитывают

$$\sum r \frac{z}{2} = 2,156 \cdot 10^{-4} \text{ м}^2$$

и по формуле (27) получают

$$s_{\text{ISO-TACH-Z}} = 0,0038 \text{ м.}$$

**В.5 Статистические испытания****В.5.1 Статистическое испытание согласно вопросу а)**

Критерий для  $x$  и  $y$

$$\sigma = 5,0 \text{ мм;}$$

$$s_{\text{ISO-TACH-XY}} = 4,2 \text{ мм;}$$

$$v_{XY} = 24;$$

$$4,2 \text{ мм} \leq 5,0 \text{ мм} \cdot 1,23;$$

$$4,2 \text{ мм} \leq 6,2 \text{ мм.}$$

Поскольку выполнено вышеуказанное условие, нуль-гипотезу, утверждающую, что экспериментальное среднеквадратическое отклонение  $s_{\text{ISO-TACH-XY}} = 4,2$  мм меньше или равно значению от изготовителя  $\sigma = 5,0$  мм, не отвергают на доверительном уровне 95 %.

Критерий для  $z$

$$\sigma = 5,0 \text{ мм;}$$

$$s_{\text{ISO-TACH-Z}} = 3,8 \text{ мм;}$$

$$v_Z = 15;$$

$$3,8 \text{ мм} \leq 5,0 \text{ мм} \cdot 1,29;$$

$$3,8 \text{ мм} \leq 6,45 \text{ мм.}$$

Поскольку выполнено вышеуказанное условие, нуль-гипотезу, утверждающую, что экспериментальное среднеквадратическое отклонение  $s_{\text{ISO-TACH-Z}} = 3,8$  мм меньше или равно значению от изготовителя  $\sigma = 5,0$  мм, не отвергают на доверительном уровне 95 %.

**В.5.2 Статистическое испытание согласно вопросу б)**

Критерий для  $x$  и  $y$

$$s = 4,2 \text{ мм;}$$

$$\tilde{s} = 4,8 \text{ мм;}$$

$$v_{XY} = 24;$$

$$0,44 \leq \frac{17,64 \text{ мм}^2}{23,04 \text{ мм}^2} \leq 2,27;$$

$$0,44 \leq 0,77 \leq 2,27.$$

Поскольку выполнено вышеуказанное условие, нуль-гипотезу, утверждающую, что экспериментальные стандартные (среднеквадратические) отклонения  $s = 4,2$  мм и  $\tilde{s} = 4,8$  мм принадлежат к одной и той же генеральной совокупности, не отвергают на доверительном уровне 95 %.

Критерий для  $z$

$$s = 3,8 \text{ мм;}$$

$$\tilde{s} = 5,2 \text{ мм;}$$

$$v_{XY} = 15;$$

$$0,35 \leq \frac{14,44 \text{ мм}^2}{27,04 \text{ мм}^2} \leq 2,86;$$

$$0,35 \leq 0,53 \leq 2,86.$$

Поскольку выполнено вышеуказанное условие, нуль-гипотезу, утверждающую, что экспериментальные стандартные (среднеквадратические) отклонения  $s = 3,8$  мм и  $\tilde{s} = 5,2$  мм принадлежат к одной и той же генеральной совокупности, не отвергают на доверительном уровне 95 %.

Приложение ДА  
(справочное)

**Сведения о соответствии ссылочных международных стандартов  
национальным стандартам Российской Федерации**

Таблица ДА.1

Обозначение ссылочного международного стандарта	Степень соответствия	Обозначение и наименование соответствующего национального стандарта
ИСО 3534-1:2006	MOD	ГОСТ Р 50779.10—2000 (ИСО 3534-1—93) «Статистические методы. Вероятность и основы статистики. Термины и определения»
ИСО 17123-1:2002	IDT	ГОСТ Р ИСО 17123-1—2011 «Государственная система обеспечения единства измерений. Оптика и оптические приборы. Методики полевых испытаний геодезических и топографических приборов. Часть 1. Теория»
ИСО 4463-1:1989	—	*
ИСО 7077:1981	—	*
ИСО 7078:1985	—	*
ИСО 9849:2000	—	*
<p>* Соответствующий национальный стандарт отсутствует. До его утверждения рекомендуется использовать перевод на русский язык данного международного стандарта. Перевод данного международного стандарта находится в Федеральном информационном фонде технических регламентов и стандартов.</p> <p>Примечание — В настоящей таблице использованы следующие условные обозначения степени соответствия стандартов:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- IDT — идентичный стандарт;</li> <li>- MOD — модифицированный стандарт.</li> </ul>		

УДК 528.5.528.02:006.354

ОКС 17.180.30

Т86.10

Ключевые слова: геодезия, геодезические измерения, испытания геодезических приборов

Редактор *О. А. Стояновская*  
Технический редактор *В. Н. Прусакова*  
Корректор *Н. И. Гаерищук*  
Компьютерная верстка *Т. Ф. Кузнецовой*

Сдано в набор 07.11.2012. Подписано в печать 10.01.2013. Формат 60×84<sup>1</sup>/<sub>8</sub>. Бумага офсетная. Гарнитура Ариал. Печать офсетная. Усл. печ. л. 2,32. Уч.-изд. л. 1,90. Тираж 93 экз. Зак. 1803.

ГУП «СТАНДАРТИНФОРМ», 123995 Москва, Гранатный пер., 4.  
www.gostinfo.ru info@gostinfo.ru

Набрано и отпечатано в Калужской типографии стандартов, 248021 Калуга, ул. Московская, 256.