

Zeitschrift: Vermessung, Photogrammetrie, Kulturtechnik : VPK = Mensuration, photogrammétrie, génie rural

Herausgeber: Schweizerischer Verein für Vermessung und Kulturtechnik (SVVK) = Société suisse des mensurations et améliorations foncières (SSMAF)

Band: 85 (1987)

Heft: 8

Werbung

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: 01.01.2026

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

Partie rédactionnelle

Sobald einmal genügend GPS-Satelliten im Umlauf sind, um eine kontinuierliche Überdeckung zu bieten, wird die Definition einer Mehr-Empfänger-Beobachtungs-session verschwommen werden, da die Trennung zwischen Sessionen, wie sie heute noch durch die beschränkten Zeit-perioden der Satellitenverfügbarkeit ent-stehen, dann hinfällig wird.

Um eine Netzwerklösung zu erhalten, kön-nen entweder die GPS-Beobachtungen direkt in ein Netzausgleichungsprogramm eingegeben werden, oder dann werden erst individuelle Basislinienlösungen ge-rechnet und diese als Vektor-Pseudobe-obachtungen in eine einfachere dreidimen-sionale Netzausgleichung eingeführt. Der Vorteil des ersten Verfahrens ist der ein-fachere Einbezug der Systematiken und Korrelationen. In beiden Fällen kann der Netzausgleichung entweder ein Batch-Al-gorithmus (Verarbeitung des gesamten Be-obachtungsmaterials in einem Durchlauf) oder ein sequentieller Algorithmus zugrun-degelegt werden, in dem die Daten ses-sionsweise oder gar Beobachtung für Be-obachtung ausgewertet werden. Von prakti-scher Bedeutung beim sequentiellen Al-gorithmus ist die Tatsache, dass die Daten in einer Folge von Computerdurchläufen ausgewertet werden können, anstatt in ei-nem grossen Durchlauf. Programme mit dieser Eigenschaft haben eine sog. «Re-start»-Fähigkeit.

Unsicherheiten

Unsicherheiten werden in der Vermessung üblicherweise in Form von Kovarianzma-trizen ausgedrückt. Die Unsicherheit in einer Gruppe I von Beobachtungen ist in deren Kovarianzmatrix C_I enthalten. Im allgemeinen ist diese Grösse die Summe der Beiträge vieler Fehlerquellen. Jede Fehlerquelle hat ihre eigenen Eigen-schaf-ten, wie z.B. Abhängigkeit von der Geo-metrie, verschiedene Korrelationen zwis-schen den Beobachtungen etc. Diese Ei-genschaften zu berücksichtigen ist keine leichte Aufgabe und bis heute für GPS noch nicht vollständig gelöst.

Die Unsicherheit einer Lösung X ist in de-rem Kovarianzmatrix $C_x = (P_x + A^T P_I A)^{-1}$ enthalten, wobei P_x = die apriori Gewichts-

matrix, A = die Koeffizientenmatrix und $P_I = C_I^{-1}$.

Für die Planung und Präanalyse ist es oft vorteilhaft, die geometrischen Einflüsse auf die Lösung (enthalten in A) von den Messgenauigkeiten (enthalten in P_I) zu trennen. Eine Messgrösse für diese geo-metrischen Faktoren ist die sog. «Verrin-gerung der Präzision» (Engl.: dilution of precision, DOP). Diese ist gegeben durch

$$DOP = \sqrt{\text{Spur}(A^T A)^{-1}}$$

Je kleiner der DOP-Wert, umso stärker ist die Geometrie.

Insbesondere im Fall der kinematischen Ortsbestimmung existieren verschiedene DOP-Werte, je nach Lösungsparameter: GDOP = Geometrischer DOP-Wert (drei Ortskoordinaten und eine Uhrunbekannte)

PDOP = Positions-DOP-Wert (drei Koordinaten)

HDOP = Horizontaler DOP-Wert (zwei Lagekoordinaten)

VDOP = Vertikaler DOP-Wert (nur Höhe)

TDOP = Zeitlicher DOP-Wert (nur Uhrunbekannte)

HTDOP = Horizontaler-zeitlicher DOP-Wert (zwei Lagekoordinaten und eine Uhrunbekannte).

Wenn der DOP-Faktor an einem Ort für eine gewisse Zeitperiode einen bestimmten Maximalwert übersteigt, bedeutet dies, dass die Normalgleichungsmatrix unter diesen Umständen bis zu einem bestimmten Grad schlecht konditioniert ist. Dies wird oft als ein «Ausfall» (Engl.: outage) des GPS bezeichnet.

Bei der statischen Ortsbestimmung sind insbesondere die Änderungen in der Geo-metrie der Satellitenkonstellation über die ganze Zeitspanne der Datenerhebung und über das Netz der gleichzeitig empfan-genden Empfänger von Bedeutung. Diese mögen durch die geometrische Konfigura-tion an einem bestimmten Zeitpunkt auf einer einzelnen Station nicht genügend genau repräsentiert werden. Trotzdem ist es oft unpraktisch, einen rigorosen DOP-Wert berechnen zu wollen.

Die kürzlich von der NATO [1983] übernom-men Standardmethoden zur Beschrei-bung der Genauigkeiten bei kinematischen Anwendungen sollen hier ohne besondere

Empfehlung erwähnt werden:

- Für eindimensionale Fehler das Intervall (in Metern), das 95% der Beobachtun-gen enthält.

- Für zwei- oder dreidimensionale Fehler die radiale Distanz (in Metern) bezogen auf die mittlere Position (aus einer gros-sen Anzahl von Stichproben des aktuellen oder gesuchten Systems), die 95% der Beobachtungen einschliesst.

- Um die Leistungsfähigkeit unabhängig von geometrischen Faktoren auszudrük-ken, ein 95%-Mass in Teilen eines Zy-klus oder einer Sekunde.

- Die Genauigkeit der Geschwindigkeit als dimensionsbehaftete Zahl (z.B. m/sec), die 95% der Beobachtungen einer grossen Stichprobe enthält.

Literatur:

Buennagal, L.A., P.F. MacDoran, R.E. Neilan, D.J. Spitzmesser and L.E. Young (1984): Sa-tellite emission range inferred earth survey (SERIES) project: Final report on research and development phase, 1979 to 1983. JPL publication 84-16, March.

Hatch, R. and K. Larson (1985): MAGNET-4100 GPS survey program test results. Proce-ceedings of the First International Symposium on Precise Positioning with the Global Positio-ning System; Ed.: C.C. Goad. Rockville, Ma-ryland April 15-19, 1985.

McDonald, K.D. and R.L. Greenspan (1985): A survey of GPS satellite system alternatives and their potential for precise positioning. Proceedings of the First International Symposium on Precise Positioning with the Global Positioning System; Ed.: C.C. Goad. Rockville, Maryland April 15-19, 1985.

NATO (1983): Method of expressing naviga-tion accuracies. North Atlantic Treaty Organi-zation Standardization Agreement 4278.

Der englische Originaltext, abgedruckt in den Proceedings of the First International Sym-po-sium on Precise Positioning with the Global Po-sitioning System (Ed.: C.C. Goad, Rockville, Maryland April 15-19, 1985), enthält eine Liste weiterer Literatur. Zudem liegt dem Originaltext ein Verzeichnis von englischen Begriffen und ihrer Bedeutung bei.

Adresse des Verfassers:

David Wells

Dept. of Surveying Engineering

University of New Brunswick, Fredericton, Canada E3B 5A3

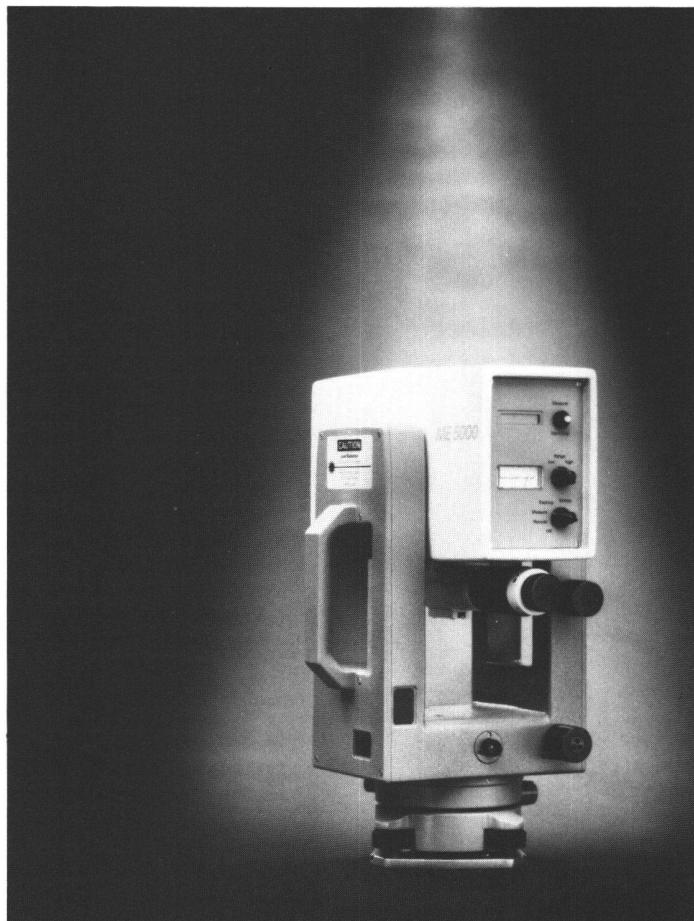
Übersetzung: A.A. Wiget, c/o Bundesamt für Landestopographie, CH-3084 Wabern.



Kern Mekometer ME 5000

Das

konkurrenz-
lose
Präzisions-
distanz-
messgerät

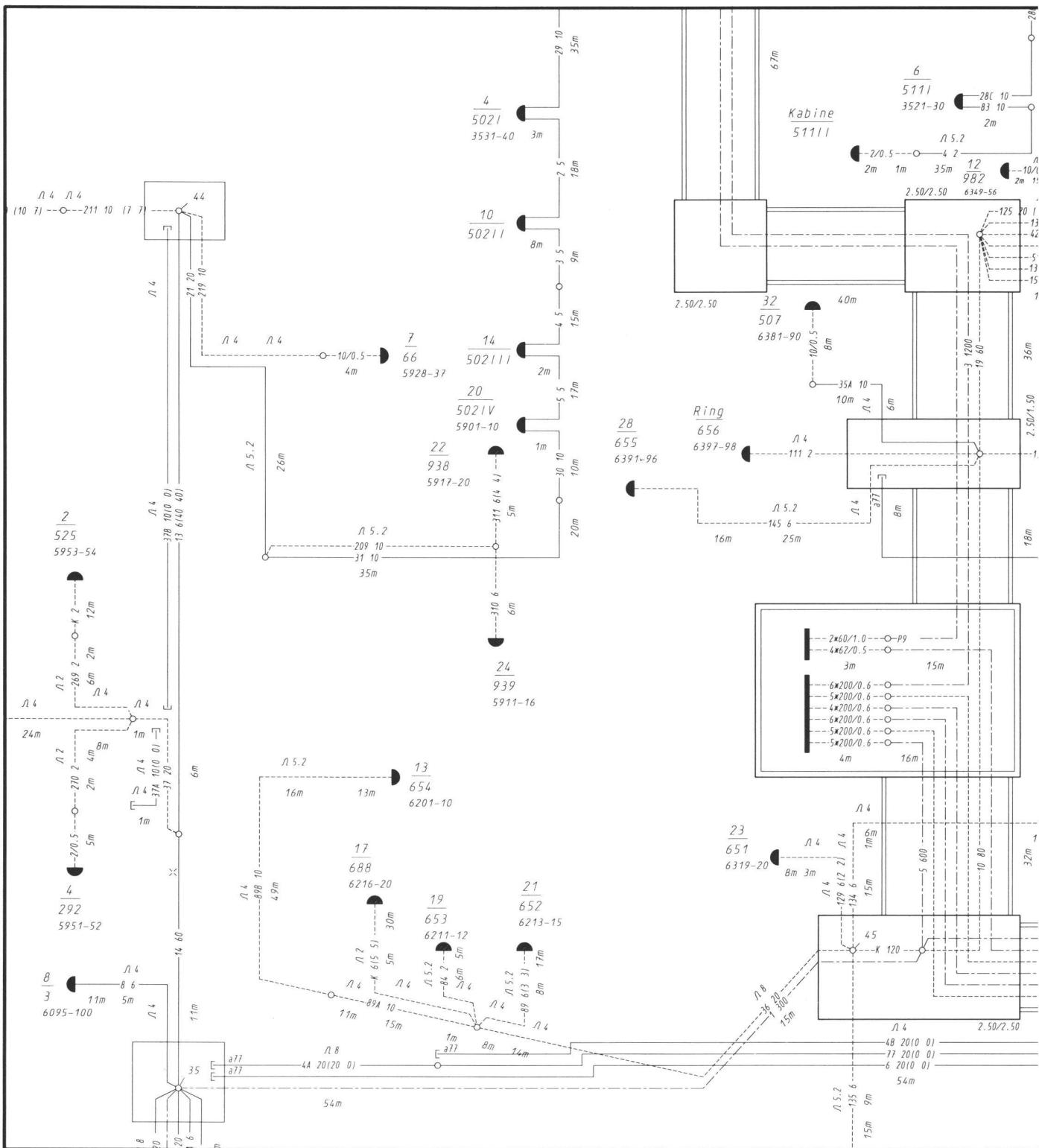


Kern & Co. AG
CH-5001 Aarau Schweiz
Optik, Elektronik, Feinmechanik
Telefon 064 26 44 44
Telefax II/III 064 24 80 22
Telex 981106

- Genauigkeit $<\pm (0,2 \text{ mm} + 0,2 \text{ mm}/\text{km})$!
- Vollautomatische Messung
- Reichweite mit einem Reflektor:
von 20 m bis 5000 m
- Strahlungsquelle: Helium-Neon-Laser, 1 mW
- 8stellige Flüssigkristallanzeige
- Datenausgang: Kern ASB/RS-232-Schnittstelle
- Stromversorgung ab beliebiger Batterie
von 9 bis 16 V, 2 A
- Vollständig durchschlagbares Instrument
ermöglicht das Messen von Lotdistanzen
- Sucherfernrohr mit einer Vergrösserung von
24x30
- Mit Kern MULTIBASE, dem Zentriersystem
für jede Norm, ausgerüstet

KERN

An SICAD kommt keiner vorbei



Grafische Informations- systeme für Telefonie, Kabelanlagen und Energie- versorgung –

Hier sind Siemens-
Computer richtungsweisend

Computer + Communication von Siemens-Albis



Nähere Auskünfte und Unterlagen erhalten Sie
von Siemens-Albis Aktiengesellschaft
Werbung und Information 1
8047 Zürich, Freilagerstrasse 40
Telefon 01 / 495 31 11

- Bitte senden Sie mir Unterlagen über SICAD sowie Ihre Rechnerfamilie 7-500.

- Rufen Sie mich an.

Name _____

In Firma _____

Adresse _____

Telefon _____

