

Objektyp: **TableOfContent**

Zeitschrift: **Schweizerische Bauzeitung**

Band (Jahr): **71/72 (1918)**

Heft 15

PDF erstellt am: **17.05.2024**

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.

Ein Dienst der *ETH-Bibliothek*
ETH Zürich, Rämistrasse 101, 8092 Zürich, Schweiz, www.library.ethz.ch

<http://www.e-periodica.ch>

INHALT: Genauigkeit graphischer Triangulation. — Das „Maiensäss“ in Kilchberg. — Zur numerischen Ermittlung der Schwingungszahlen elastischer Eigenschwingungen von Triebwerken. — Die Durchflussverhältnisse der Reuss bei Gisikon. — Zum Wettbewerb für die Reussbrücke Gisikon. — Amerikanischer Eisenhochbau. — Miscellanea: Die belgischen Wasserstrassen. Ein Verfahren zur Herstellung eines auschlosen Brennstoffes durch Tieftemperatur-Destillation der Kohle. Eisenbahnbrücke

über den Allegheny River. Die Kunsthalle in Bern. 100 Jahre Gasbeleuchtung in Wien. — Nekrologie: P. Treu, F. Villa. — Konkurrenzen: Eisenbahnbrücke bei den Arsta-Inseln in Stockholm. Verwaltungsgebäude der Aargauischen Kreditanstalt in Aarau. — Literatur. — Vereinsnachrichten: Schweizerischer Ingenieur- und Architekten-Verein. G. e. P.: Stellenvermittlung.

Tafeln 9 bis 12: Das „Maiensäss“ in Kilchberg.

Band 72.

Nachdruck von Text oder Abbildungen ist nur mit Zustimmung der Redaktion und nur mit genauer Quellenangabe gestattet.

Nr. 15.

Genauigkeit graphischer Triangulation.

Von Dr. Ing. Karl Kobelt, St. Gallen.

Die Ausführung von Triangulationen auf graphischem Wege ist nicht nur für den Topographen, sondern auch für den Bauingenieur von so grosser Bedeutung, dass wir die Ergebnisse darauf bezüglicher Genauigkeits-Untersuchungen einem weitem Kreise zugänglich machen möchten. Rein theoretische Untersuchungen werden soweit möglich hier weggelassen. Wir verweisen diesbezüglich auf unsere ausführliche Abhandlung: „Genauigkeits-Untersuchung der graphischen Triangulation“.¹⁾

Wenn bis anhin die graphische oder Messtisch-Triangulation hartnäckige Gegner hatte, so liegt der Grund hauptsächlich in der Unsicherheit über die erreichbare Genauigkeit in der Bestimmung des Neupunktes aus den gegebenen Festpunkten, ganz besonders beim graphischen Rückwärts-Einschneiden oder der „Pothenot'schen Punktbestimmung“, die uns im Folgenden am eingehendsten beschäftigen wird.

A. Genauigkeit des rückwärts eingeschnittenen Punktes.

Die Genauigkeit des aus drei Punkten A, B, C rückwärts eingeschnittenen Punktes P hängt nicht allein von der Geschicklichkeit des Beobachters und der Güte der Instrumente ab; die Hauptfehlerquellen liegen vielmehr im Problem selbst und haben systematischen Charakter.

In Bezug auf diese systematischen Fehler ist es belanglos, nach welchem von den vielen in der Literatur angegebenen Verfahren der Punkt ermittelt wird, insbesondere ob nach direkter oder indirekter Methode; denn je weiter P von A, B, C entfernt liegt, umso schleifender werden sich bei der indirekten Methode die drei Visurstrahlen schneiden und umso weniger genau lassen sich beim direkten Verfahren die Zentren der drei Konstruktionskreise konstruieren. Andererseits ist die Bestimmung von P keine eindeutige oder doch eine sehr ungenaue, wenn P auf dem durch A, B, C gehenden Kreise oder in unmittelbarer Nähe davon liegt, weil bei indirekter Methode eine fehlerhafte Orientierung des Blattes gar nicht, bzw. nur sehr schwer erkennbar ist und auf direkte Art die drei Konstruktionskreise zusammenfallen, bzw. sehr schleifende Schnitte bilden.

Die Genauigkeit des Punktes in der Ebene wird ganz allgemein nach den verschiedenen Richtungen verschieden sein und kann zweckmässig durch die Fehler-Ellipse dargestellt werden (Abb. 1), indem die zu einem beliebigen Radius senkrecht stehende Tangente an diese Ellipse auf dem Radius eine Strecke abschneidet, die dem mittlern Fehler des Mittelpunktes P in Richtung des Radius entspricht. Die Lotpunkte oder Fusspunkte F aller möglichen Radien liegen auf der Fusspunktkurve.

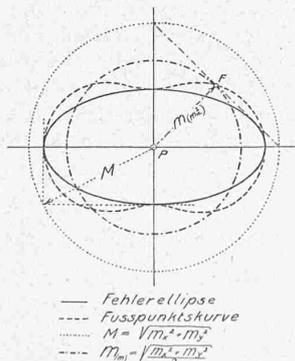


Abb. 1.

Um für die Praxis einfache und leicht verwertbare Resultate zu erlangen, beurteilen wir im Folgenden die Güte eines Punktes nicht nach jeder beliebigen Einzelrichtung, sondern nach allen Richtungen durch P in der Ebene insgesamt und folgen dabei der Definition des mittleren Punktfehlers von Helmert: Das Quadrat des mitt-

lern Punktfehlers ist gleich der Summe der Quadrate der mittlern Fehler in zwei zueinander senkrechten Richtungen

$$M = \sqrt{M_x^2 + M_y^2} = \sqrt{a^2 + b^2}$$

wobei a und b die Ellipsenachsen bedeuten.

Aus Abb. 1 ist sofort ersichtlich, dass nach Helmert M grösser ist als a , das heisst grösser als der grösste Fehler in der ungünstigsten Richtung. Wir haben deshalb vorgeschlagen, den mittleren Punktfehler durch den Mittelwert der Quadrate der mittleren Fehler in zwei zueinander senkrecht stehenden Richtungen zu definieren. Dadurch werden die Genauigkeitsverhältnisse des Punktes in der Ebene treffender charakterisiert:

$$M_{(M_{a^2})} = \sqrt{\frac{M_x^2 + M_y^2}{2}} = \sqrt{\frac{a^2 + b^2}{2}} = \frac{M}{\sqrt{2}}$$

Im Folgenden halten wir uns an die Definition von Helmert, weil diese bis jetzt allgemein in der Literatur gebräuchlich ist. Wir haben in obiger Formel auf die einfache Beziehung zwischen den beiden Definitionen hingewiesen.

*

I. Analytische Bestimmung des mittleren Punktfehlers.

Die Punkte A, B, C in Abb. 2 stellen die fehlerlosen Projektionen der Festpunkte, P die fehlerfreie Lage des Neupunktes auf dem Messtischblatt dar. Zur Bestimmung der mittleren Fehler in zwei zu einander senkrecht stehenden Richtungen, M_x und M_y , denken wir uns durch P ein rechtwinkliges Koordinatenkreuz x, y beliebig gelegt. Q sei die fehlerhafte Lage des Neupunktes P .

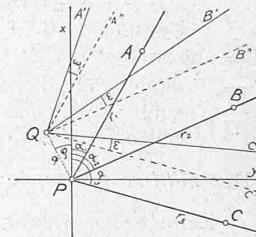


Abb. 2.

Wir setzen voraus, dass die Einstellungsfehler als verschwindend angenommen werden können, sodass die Visurstrahlen QA', QB' und QC' von dem fehlerhaft bestimmten Punkte aus unter sich dieselben Winkel $(\alpha_3 - \alpha_2)$ und $(\alpha_2 - \alpha_1)$ einschliessen, wie die fehlerlosen Strahlen PA, PB, PC .

Wird durch Q ein neues System von Linien QA'', QB'', QC'' bzw. zu PA, PB, PC parallel gezogen, so bilden diese Linien überall den selben, von der fehlerhaften Orientierung des Messtisches herrührenden Winkel ω mit den Richtungen QA', QB', QC' .

Die Perpendikel von A auf QA' , von B auf QB' und von C auf QC' können als die zusammengesetzten, mit der nämlichen Genauigkeit gegebenen wirklichen Beobachtungsfehler angesehen werden. Bezeichnet man daher diese Fehler, die zum Teil aus fehlerhafter Tischorientierung, zum Teil aus Zeichnungsfehlern bestehen, mit v_1, v_2, v_3 , so ergeben sich bei Berücksichtigung nur der ersten Potenzen von ω und q nach Abb. 2 die Gleichungen:

$$\left. \begin{aligned} v_1 &= r_1 \omega + q \sin(\varphi + \alpha_1) \\ v_2 &= r_2 \omega + q \sin(\varphi + \alpha_2) \\ v_3 &= r_3 \omega + q \sin(\varphi + \alpha_3) \end{aligned} \right\}$$

Wir setzen nach Abb. 2:

$$q \sin \varphi = y; \quad q \cos \varphi = x$$

und führen als Abkürzungen ein:

$$\cos \alpha = a; \quad \sin \alpha = b.$$

Obiges Gleichungssystem geht über in:

$$\left. \begin{aligned} v_1 &= r_1 \omega + a_1 y + b_1 x \\ v_2 &= r_2 \omega + a_2 y + b_2 x \\ v_3 &= r_3 \omega + a_3 y + b_3 x \end{aligned} \right\}$$

¹⁾ Besprochen unter „Literatur“ in Bd. LXXI, S. 122 (9. März 1918).