数字地形测量学复习

一、基础知识

- 1. 测量学的定义及任务
- 2. 测量学的实质及三大观测要素

- 3. 地球的形状(1) 自然地球(2) 大地体和水准面(3) 大地水准面(4) 参考椭球

一、基础知识

4.坐标系 $= \{ bar \}$ $= \{ bar \} \}$

一、基础知识

6. 高程系统: 青岛黄海高程面 $\begin{cases} 1956 \\ 1985 \end{cases}$

- 7. 测量的原则:从高级到低级,从整体到局部 先控制后碎部
- 8. 加密控制的概念
- 9. 比例尺,比例尺精度
- 10. 平面图、地图、地形图的区别

二、水平角测量

- 1. 水平角测量原理
- 2. 经纬仪构造
- 3. 经纬仪使用方法(对中、整平、视差等)
- 4. 水平角的观测方法

二、水平角测量

5. 经纬仪的检验校正 2) 检验方法 3) 校正方法

- 1) 经纬仪应满足的几何关系

二、水平角测量

| () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | (

6水平角观测误差

| () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | () | ()

减弱办法

外界条件影响

三、测量误差基本知识

- 1 误差来源
- 2系统误差及性质
- 3 偶然误差及性质

4衡量精度指标 3)平均误差 θ





- 4)或然误差 ω
- 4)极限误差
- 5)相对误差 ★



三、测量误差基本知识

5 误差传播定律

1)
$$Z=KX == \rangle$$
 $Mz=KMx$

2)Z=
$$x \pm Mz \Rightarrow \pm \sqrt{Mx^2 + My^2}$$

3)
$$Z=K_1X_1\pm K_2X_2\pm \dots KnXn$$

$$==$$
 $M_{\mathbf{Z}} = \sqrt{K_1^2 M_1^2 + K_2^2 M_2^2 + \dots + K_n^2 M_n^2}$

4)

$$z = f(x_1, x_2, \dots, x_n) \Longrightarrow$$
 线性化后用公式

例: S=R*α

一定要注意单位的统一

三、测量误差基本知识

- 6 菲列罗公式
- 7 算术平均值及其中误差
- 8 观测值改正数v及利用v计算观测值 中误差

(一) 水准测量

2 水准测量原理

- 3 水准仪及水准尺使用方法(仪器、水准尺、尺垫)
- 4 水准点、转点、测站
- 5偶数进站

- 6 水准仪的检验1) 水准仪应满足的几何关系2) 检验方法3) 校正方法

(i角误差) (仪器升沉误差) 7水准测量误差 { 尺垫升沉误差 } 减弱措施 水准尺误差 大气折光误差

8 水准测量的数据处理方法(闭合差计算及 分配,计算各点高程)★

- (二) 三角高程测量方法
- 1.三角高程测量原理
- 2.球气差
 - 3. 三角高程测量实用公式
 - 4. 垂直角的观测及计算方法
 - 5. 竖盘指标差i的计算及校正方法

五 、平面坐标的测量计算

- (一) 经纬线导线测量
 - 1. 导线的定义及用途
 - 2. 布设形式及分类
 - 3. 导线点选择及水平角、边长观测
 - 4. 坐标计算的基本公式

五 、平面坐标的测量计算

- ✓5. 坐标方位角推算方法
- √6. 坐标的正、反算及其公式
- ✓7. 角度闭合差的计算及分配
- √8. 坐标增量闭合差的计算及分配
- ✓ 9.最后坐标计算方法

五、平面坐标的测量计算

(二) 交会定点

- 1. 前方交会的构图形式
- 2. 前方交会的计算公式一余切公式的使用
- 3. 侧方交会的构图形式
- 4. 侧方交会的计算一转化成前方交会

五 、平面坐标的测量计算

- 5. 后方交会的构图形式
- 6. 后方交会的计算一转化成前方交会
- 7. 危险圆
- 8. 测边交会的特点
- 9. 交会定点法的特点与用途

七、地形图

- 图名、图号、地物、地貌符号、等高线(等高距,平距,特点,分类及应用)
- ■大比例尺地形图的测绘方法

八、地形图的基本知识

- ■1. 高斯投影的特性
- ■2. 投影带的划分方法(重点是3°带)
- ■3. 高斯平面直角坐标系的建立方法
- ■4. 高斯坐标的实际表示方法
- ■5. 自然坐标与通用坐标
- ■6.一般了解梯形分幅方法及编号方法

八、地形图的基本知识

- 7.重点掌握矩形分幅的特点(方法)及编号方法
- 8. 地物及其在地形图上的表示
- 地物分类
- 地物符号的分类
- 地物符号的位置与方向

八、地形图的基本知识

- 9.地貌及其在地形图上的表示
 - 1)地貌形态
 - 2)地貌的表示方法
 - 3)等高线及其特性
 - 4)等高线的种类
 - 5)等高距

九、地形图的测绘

- 1.地形图及分类
- 2.手工测图的基本过程
- 3.图根平面控制
 - 1)基本控制形式
 - 2)图根控制形式
- 4.高程控制
 - 1)基本控制形式
 - 2)图根控制形式

九、大比例尺地形图测绘方法

- 1.碎部点测量方法
- 2.全站仪极坐标法测量步骤
- 3.地貌测绘方法 等高线、等高距定义、平距 等高线特性 等高线分类

十、数字测图

- 1. 数字测图的概念
- 2. 数字测图的分类
- 3. 野外数字测图的过程
- 4. 野外数字测图特点

十、数字测图

- 5. 野外采样信息(描述地形点必须具备的三类 信息)
- 6. 野外采样信息编码
- 7. 常用野外数据采集有四种方法:草图法数字测记模式、电子平板测绘模式、GPS RTK测绘模式和CORS系统。

十、数字测图

- 1.数字测图系统概念
- 2.数字测图技术设计主要内容
- 3.数字测图野外数据采集编码方式

野外采样信息(描述地形点必须具备的三类信息)

- 4.数字测图野外数据采集模式(草图法等)
- 5.数字测图野外数据采集方法(全站仪数字测图)

十一、地形图的应用

- 1.阅读地形图要具备哪些基本知识
- 2.地形图有哪些基本应用
- 3.计算面积的方法有哪几种
- 4.设计高程计算



