

# UNIVERSIDADE FEDERAL DO PARANÁ SETOR DE CIÊNCIAS DA TERRA DEPARTAMENTO DE GEOMÁTICA



### AJUSTAMENTO 2 – GA110 A ENGENHARIA CARTOGRÁFICA E DE AGRIMENSURA

Prof. Dr. Mario Ernesto Jijón Palma

Departamento de Geomática Setor de Ciências da Terra Universidade Federal do Paraná - UFPR



# $L_a = F(X_a)$

#### Método das observações indiretas

Os parâmetros buscados não são medidas diretamente



Estão relacionados matematicamente com outras que são medidas.

- ✓ n observações, teremos n equações.
- ✓ parâmetros a estimar são u variáveis.





#### Linear

#### **Não Linear**

Resolução direta (uma única etapa para encontrar a solução)

Não é necessário uma aproximação inicial

Exemplo: Nivelamento, Poligonais

Para resolver o sistema tem que se linearizar pela fórmula de Taylor.

Resolução Iterativa (requer um processo de repetição para encontrar a solução)

Necessita de uma aproximação inicial para começar o processo iterativo.

**Exemplo:** Ajustamento de redes geodésicas, fotogrametria, GPS.



$$L_a = F(X_a)$$

#### Sejam:

 $L_b$  = Vetor dos valores observados;

V = Vetor dos resíduos;

 $L_a$  = Vetor dos valores observados ajustados.

 $X_0$  = Vetor com valores aproximados dos parâmetros;

X = Vetor correção;

 $X_a$  = Vetor dos parâmetros ajustados (um dos objetivos).

$$L_a = L_b + V$$

$$X_a = X_0 + X$$



#### Linear

$$L_a = F(X_a)$$

$$X = (A^T * P * A)^{-1} * (A^T * P * L_b)$$

$$N = (A^T * P * A)$$

$$U = (A^T * P * L_b)$$



#### **Não Linear**

$$L_a = F(X_a)$$
 $L_a = L_b + V$ 
 $X_a = X_0 + X$ 

O modelo linearizado do método paramétrico

$$_{n}V_{1} = _{n}A_{u} _{u}X_{1} + _{n}L_{1}$$

$$X = -(A^{T}PA)^{-1}.(A^{T}PL)$$

$$N = A^T P A$$
  $U = A^T P L$   $\rightarrow$   $X = -N^{-1} U$ 

cujas componentes convertem os parâmetros aproximados em ajustados:

$$X_a = X_0 + X$$

### Ajustamento - Método dos Mínimos Quadrados

### Método paramétrico $L_a = F(X_a)$

Os valores observados ajustados podem ser expressos explicitamente como uma função dos parâmetros ajustados.

### Ajustamento - Método dos Mínimos Quadrados

### Método paramétrico $L_a = F(X_a)$

Os valores observados ajustados podem ser expressos explicitamente como uma função dos parâmetros ajustados.

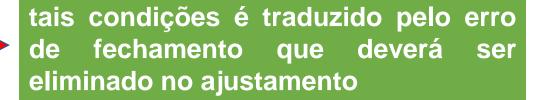
#### Método dos correlatos $F(L_a) = 0$

Os valores observados ajustados devem satisfazer determinadas condições (erro de fechamento = zero).



$$F(L_a)=0$$

Método das equações de condição ou ajustamento de observações diretas condicionadas



As equações de condição

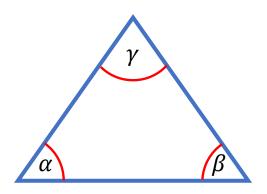
$$\mathbf{r} = \mathbf{n} - \mathbf{u}$$

- número total de observações
- u → número de parâmetros





$$F(L_a)=0$$



$$lpha$$
 e  $eta$  N

Não existe relacionamento

$$\alpha$$
  $\beta$  e  $\delta$  Sim existe relacionamento

$$\alpha + \beta + \gamma = 180^{\circ}$$



$$\alpha + \beta + \gamma = 180^{\circ}$$
 Condição ou dependência matemática

O valores observados, depois de ajustados, deverão satisfazer ao modelo matemático

$$lpha+eta+\gamma-(180^\circ+arepsilon)=0$$
 ou  $F(L_a)=0$   $L_a=L_b+V$ 

 $L_b$  = Vetor dos valores observados;

V = Vetor dos resíduos;

 $L_a$  = Vetor dos valores observados ajustados.



Então temos que:

$$L_a = L_b + V$$

$$F(L_a) = 0$$

$$F(L_b + V) = 0$$

Aplicando aproximação linear da série de Taylor:

$$F(L_a) = F(L_b + V) \cong F(L_b) + \frac{\partial F}{\partial L_a} \bigg|_{L_b} (L_a - L_b) = 0$$

Erro de fechamento  $\Rightarrow W = F(L_b)$  Matriz das derivadas parciais  $\Rightarrow B = \frac{\partial F}{\partial L_a}\Big|_{L_b}$ 

$$B \cdot V + W = 0$$

Modelo matemático linearizado dos correlatos



$${}_rB_n\cdot {}_nV_1+{}_rW_1=0$$

$$\mathbf{r} = \mathbf{n} - \mathbf{u}$$

- r → equações de condição
- número total de observações
- *u* → número de parâmetros



#### **Equações normais:**

Minimizando a forma quadrática fundamental, temos que:

**Técnica Lagrangiana** 
$$\Rightarrow \varphi = V^T P V - 2K^T (BV + W) = m inimo$$

Sendo *K* o vetor dos multiplicadores de Lagrange (ou correlatos)

Igualando a zero e derivando em relação a V e K:

$$\frac{\partial \varphi}{\partial V} = 2PV - 2B^T K = 0 \qquad \qquad \frac{\partial \varphi}{\partial K} = -2(BV + W) = 0$$

$$PV - B^T K = 0 \qquad \qquad BV + W = 0$$

onde:

$$nP_{n} {}_{n}V_{1} - {}_{n}B_{r}^{T} {}_{r}K_{1} = 0 rB_{n} {}_{n}V_{1} + {}_{r}W_{1} = 0$$



$$nP_{n} {}_{n}V_{1} - {}_{n}B_{r}^{T} {}_{r}K_{1} = 0 rB_{n} {}_{n}V_{1} + {}_{r}W_{1} = 0$$

$$_rB_n _nV_1 + _rW_1 = 0$$

$$\begin{bmatrix} P & B^T \\ B & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} V \\ -K \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 \\ W \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$PV - B^T K = 0 \rightarrow V = P^{-1} \cdot B^T \cdot K$$

$$BV + W = 0$$
  $\rightarrow$   $B(P^{-1}B^TK) + W = 0$ 

$$K = -(B \cdot P^{-1} \cdot B^T)^{-1} \cdot W$$

Fazendo-se 
$$M = B \cdot P^{-1} \cdot B^T$$

$$K = -M^{-1} \cdot W$$



Valores observados ajustados

$$\boldsymbol{L_a} = \boldsymbol{L_b} + \boldsymbol{V} \qquad V = P^{-1} \cdot B^T \cdot K$$

MVC dos valores ajustados

$$\sum_{La} = \sum_{Lb} (I - B^T \cdot M^{-1} \cdot B \cdot P^{-1})$$
$$\sum_{Lb} = \sigma_0^2 \cdot P^{-1}$$

MVC dos Resíduos

$$\sum_{V} = -\sigma_0^2 \cdot P^{-1} \cdot B^T \cdot M^{-1} \cdot B \cdot P^{-1}$$
$$\sum_{La} = \sum_{Lb} + \sum_{V}$$

Variância da observação a posteriori

$$\sigma_0^2 = \frac{V^T P V}{n - u} = \frac{-K^T W}{r}$$



#### PASSOS PARA RESOLVER METODO CORRELATOS

- a) Modelo Matemático  $F(L_a) = 0$   $L_a = L_b + V$
- b) Matriz das observações  $L_L$
- c) Calcular a matriz dos pesos **P**
- d) Erro de fechamento  $W = F(L_b)$
- e) Calcular a matriz B (derivadas parciais)  $B = \frac{\partial F}{\partial L_a}\Big|_{L_b}$
- f) Calcular as equações normais

$$M = B \cdot P^{-1} \cdot B^T$$

$$K = -M^{-1} \cdot W$$



#### PASSOS PARA RESOLVER METODO CORRELATOS

- g) Obter a Matriz dos resíduos  $V = P^{-1} \cdot B^T \cdot K$
- h) Encontrar os parâmetros ajustados  $L_a = L_b + V$
- i) Variância a posteriori  $(\hat{\sigma}_0^2)$   $\sigma_0^2 = \frac{V^T P V}{n-u} = \frac{-K^T W}{r}$
- j) Calcular MVC dos valores observados ajustados

$$\sum_{La} = \sum_{Lb} (I - B^T \cdot M^{-1} \cdot B \cdot P^{-1})$$



#### PASSOS PARA RESOLVER METODO CORRELATOS

a) Modelo Matemático  $F(L_a) = 0$   $L_a = L_b + V$ 

$$F(L_a)=0$$

$$L_a = L_b + V$$

- b) Matriz das observações
- c) Calcular a matriz dos pesos
- d) Erro de fechamento  $W = F(L_h)$
- e) Calcular a matriz B (derivadas parciais)
- Calcular as equações normais

$$M = B \cdot P^{-1} \cdot B^T$$

$$K = -M^{-1} \cdot W$$

#### **Com Iterações**

$$L_i = L_a$$

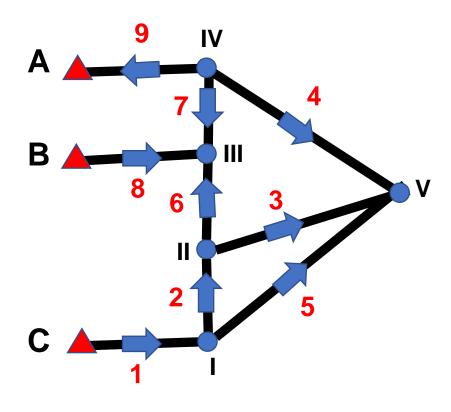
$$B_i = \frac{\partial F}{\partial L_a} \bigg|_{L_t}$$

$$W_i = B_i(L_b - L_i) + F(L_i)$$

$$M_i K_i V_i$$

$$L_i^a = L_b + V_i$$

Ajustamento de uma rede de nivelamento geométrico. Considerar que os pesos inversamente proporcionais ao comprimento das linhas



Altitudes conhecidas

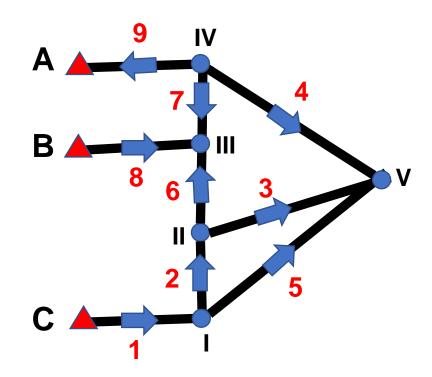
 $H_A = 33,831 \text{m}$ ;  $H_B = 19,316 \text{m}$ ;  $H_C = 2,791 \text{m}$ 

Linha	Desnível (m)	Distância (Km)		
1	10,038	1,14		
2	8,297	2,84		
3	1,949	3,21		
4	5,217	6,03		
5	10,244	6,75		
6	1,562	0,84		
7	4,837	2,94		
8	3,370	2,01		
9	15,979	5,28		

#### Equações de condição

Observações (n) = 9 (desníveis medidos)
Parâmetros (u) = 5 (altitudes das cinco estações novas)

Equações de condição = r = 9 - 5 = 4 (graus de liberdade)



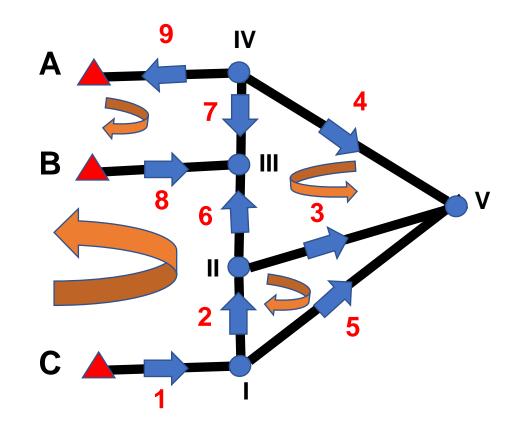
#### a) Modelo matemático

Dentre as várias possibilidades temos:

$$\begin{cases} l_{1a} + l_{2a} + l_{6a} - l_{8a} - (h_B - h_C) = 0 \\ -l_{9a} + l_{7a} - l_{8a} - (h_B - h_A) = 0 \end{cases}$$

$$l_{2a} + l_{3a} - l_{5a} = 0$$

$$l_{3a} - l_{4a} + l_{7a} - l_{6a} = 0$$



As equações de condição podem ser reescritas, usando-se a primeira equação como exemplo:

$$l_{1a} + l_{2a} + l_{6a} - l_{8a} - (h_B - h_C) = 0$$

$$l_{1b} + v_1 + l_{2b} + v_2 + l_{6b} + v_6 - (l_{8b} + v_8) - (h_B - h_C) = 0$$

$$v_1 + v_2 + v_6 - v_8 + [l_{1b} + l_{2b} + l_{6b} - l_{8b} - (h_B - h_C)] = 0$$

Logo, fazendo o mesmo com as demais equações, resulta:

BV + W = 0 
$$\Rightarrow$$
 
$$\begin{cases} v_1 + v_2 + v_6 - v_8 + w_1 = 0 \\ -v_9 + v_7 - v_8 + w_2 = 0 \\ v_2 + v_3 - v_5 + w_3 = 0 \\ v_3 - v_4 + v_7 - v_6 + w_4 = 0 \end{cases}$$

O modelo sendo linear, os coeficientes dos resíduos já representam as derivadas parciais, resultando:

$$\begin{cases} v_1 + v_2 + v_6 - v_8 + w_1 = 0 & \text{Equação 1} \\ -v_9 + v_7 - v_8 + w_2 = 0 & \text{Equação 2} \\ v_2 + v_3 - v_5 + w_3 = 0 & \text{Equação 3} \\ v_3 - v_4 + v_7 - v_6 + w_4 = 0 & \text{Equação 4} \end{cases}$$

Resíduos 
$$\Rightarrow$$
 1 2 3 4 5 6 7 8 9
$$B = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & -1 & -1 \\ 0 & 1 & 1 & 0 & -1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & -1 & 0 & -1 & 1 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

Matriz dos pesos

	г1,14	0	0	0	0	0	0	0	0 ]
	0	2,84	0	0	0	0	0	0	0
	0	0	3,21	0	0	0	0	0	0
	0	0	0	6,03	0	0	0	0	0
$P^{-1} =$	0	0	0	0	6,75	0	0	0	0
	0	0	0	0	0	0,84	0	0	0
	0	0	0	0	0	0	2,94	0	0
	0	0	0	0	0	0	0	2,01	0
	Lo	0	0	0	0	0	0	0	5,28

Vetor Erro de Fechamento

$$W = F(L_b) = \begin{bmatrix} w_1 \\ w_2 \\ w_3 \\ w_4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} l_{1b} + l_{2b} + l_{6b} - l_{8b} - (h_B - h_C) \\ -l_{9b} + l_{7b} - l_{8b} - (h_B - h_A) \\ l_{2b} + l_{3b} - l_{5b} \\ l_{3b} - l_{4b} + l_{7b} - l_{6b} \end{bmatrix}$$

$$W = F(L_b) = \begin{bmatrix} w_1 \\ w_2 \\ w_3 \\ w_4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 10,038 + 8,297 + 1,562 - 3,370 - (19,316 - 2,979) \\ -15,979 + 4,837 - 3,379 - (19,316 - 33,831) \\ 8,297 + 1,949 - 10,244 \\ 1,949 - 5,217 + 4,837 - 1,562 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0,002 \\ 0,003 \\ 0,002 \\ 0,007 \end{bmatrix} (m)$$

#### Equações Normais

$$M = BP^{-1}B^{T} = \begin{bmatrix} 6,8300 & 2,0100 & 2,8400 & -0,8400 \\ 2,0100 & 10,2300 & 0 & 2,9400 \\ 2,8400 & 0 & 12,8000 & 3,2100 \\ -0,8400 & 2,9400 & 3,2100 & 13,0200 \end{bmatrix}$$

$$K = -M^{-1}W = \begin{bmatrix} -3,7414 \\ -0,5714 \\ 0,6865 \\ -5,6580 \end{bmatrix} * 10^{-4}$$

Vetor dos Resíduos

Desníveis ajustados

$$V = P^{-1}B^{T}K = \begin{bmatrix} -0.4265 \\ -0.8676 \\ -1.5958 \\ 3.4118 \\ -0.4634 \\ 0.1610 \\ -1.8314 \\ 0.8669 \\ 0.3017 \end{bmatrix} * 10^{-3} (m)$$

$$L_{a} = L_{b} + V = \begin{bmatrix} 10.0376 \\ 8.2961 \\ 1.9474 \\ 5.2204 \\ 10.2435 \\ 1.5622 \\ 4.8352 \\ 3.3709 \\ 15.9793 \end{bmatrix} (m)$$

Variância a posteriori

$$\hat{\sigma}_0^2 = \frac{V^T P V}{n - u} = \frac{-K^T W}{n - u}$$

$$\hat{\sigma}_0^2 = \frac{V^T P V}{n - u} = \frac{4,7430 * 10^{-6}}{9 - 5} = \mathbf{1}, \mathbf{1857} * \mathbf{10}^{-6}$$

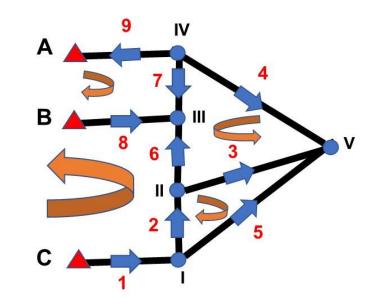
$$\hat{\sigma}_0^2 = \frac{-K^T W}{n - u} = \frac{4,7430 * 10^{-6}}{9 - 5} = \mathbf{1}, \mathbf{1857} * \mathbf{10}^{-6}$$

MVC dos valores observados ajustados

$$\sum_{L_a} = \hat{\sigma}_0^2 P^{-1} (I - B^T M^{-1} B P^{-1})$$

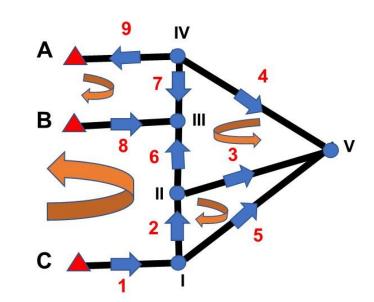
$$\sum_{L_a} = \begin{bmatrix} 1.0667 & -0.5192 & 0.0654 & 0.2824 & -0.4538 & -0.1707 & 0.0463 & 0.3768 & -0.3305 \\ -0.5192 & 1.6217 & -0.5467 & 0.0666 & 1.0750 & -0.3733 & 0.2400 & 0.7292 & -0.4892 \\ 0.0654 & -0.5467 & 2.2335 & 1.4475 & 1.6868 & 0.2499 & -0.5361 & -0.2314 & -0.3047 \\ 0.2824 & 0.0666 & 1.4475 & 3.0782 & 1.5141 & -0.3591 & 1.2716 & -0.0101 & 1.2817 \\ -0.4538 & 1.0750 & 1.6868 & 1.5141 & 2.7618 & -0.1234 & -0.2961 & 0.4978 & -0.7940 \\ -0.1707 & -0.3733 & 0.2499 & -0.3591 & -0.1234 & 0.8202 & 0.2113 & 0.2762 & -0.0650 \\ 0.0463 & 0.2400 & -0.5361 & 1.2716 & -0.2961 & 0.2113 & 2.0189 & 0.4975 & 1.5214 \\ 0.3768 & 0.7292 & -0.2314 & -0.0101 & 0.4978 & 0.2762 & 0.4975 & 1.3822 & -0.8847 \\ -0.3305 & -0.4892 & -0.3047 & 1.2817 & -0.7940 & -0.0650 & 1.5214 & -0.8847 & 2.4061 \end{bmatrix}$$

$$h_I = h_C + l_{1a} = 2,791 + 10,0376 = 12,8286 \pm 0,0010$$
  
 $h_{II} = h_C + l_{1a} + l_{2a} = 2,791 + 10,0376 + 8,2961 = 21,1247$   
 $\sum_{h_{II}} = \begin{bmatrix} 1,0667 & -0,5192 \\ -0,5192 & 1,6217 \end{bmatrix} *10^{-6} * \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} = 1,6500 *10^{-6}$ 



$$h_I = h_C + l_{1a} = 2,791 + 10,0376 = 12,8286 \pm 0,0010$$
 $h_{II} = h_C + l_{1a} + l_{2a} = 2,791 + 10,0376 + 8,2961 = 21,1247$ 

$$\sum_{h_{II}} = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} * \begin{bmatrix} 1,0667 & -0,5192 \\ -0,5192 & 1,6217 \end{bmatrix} * 10^{-6} * \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} = 1,6500 * 10^{-6}$$
 $h_{II} = 21,124 \pm 0,0013$ 

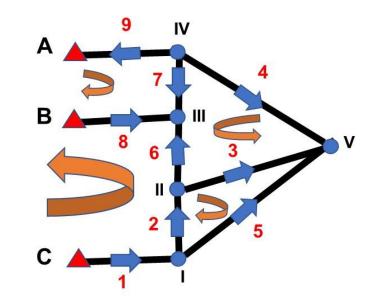


$$h_I = h_C + l_{1a} = 2,791 + 10,0376 = 12,8286 \pm 0,0010$$

$$h_{II} = h_C + l_{1a} + l_{2a} = 2,791 + 10,0376 + 8,2961 = 21,1247$$

$$h_{II} = 21,124 \pm 0,0013$$

$$h_{III} = h_B + l_{8a} =$$

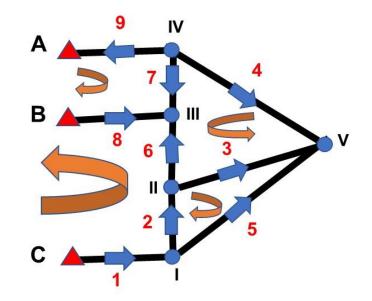


$$h_I = h_C + l_{1a} = 2,791 + 10,0376 = 12,8286 \pm 0,0010$$

$$h_{II} = h_C + l_{1a} + l_{2a} = 2,791 + 10,0376 + 8,2961 = 21,1247$$

$$h_{II} = 21,124 \pm 0,0013$$

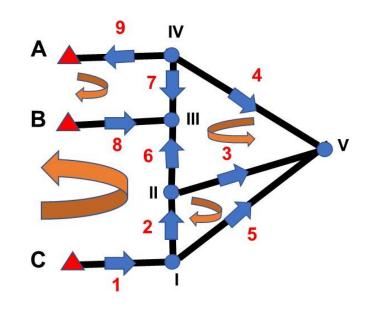
$$h_{III} = h_B + l_{8a} = 19,316 + 3,3709 = 22,6869 \pm 0,0012$$



$$h_I = h_C + l_{1a} = 2,791 + 10,0376 = 12,8286 \pm 0,0010$$
  
 $h_{II} = h_C + l_{1a} + l_{2a} = 2,791 + 10,0376 + 8,2961 = 21,1247$   
 $h_{II} = 21,124 \pm 0,0013$ 

$$h_{III} = h_B + l_{8a} = 19,316 + 3,3709 = 22,6869 \pm 0,0012$$

$$h_{IV} = h_A - l_{9a} =$$



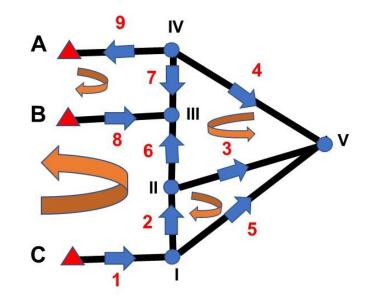
$$h_I = h_C + l_{1a} = 2,791 + 10,0376 = 12,8286 \pm 0,0010$$

$$h_{II} = h_C + l_{1a} + l_{2a} = 2,791 + 10,0376 + 8,2961 = 21,1247$$

$$h_{II} = 21,124 \pm 0,0013$$

$$h_{III} = h_B + l_{8a} = 19,316 + 3,3709 = 22,6869 \pm 0,0012$$

$$h_{IV} = h_A - l_{9a} = 33,831 - 15,9793 = 17,8517 \pm 0,0016$$



#### **Altitudes**

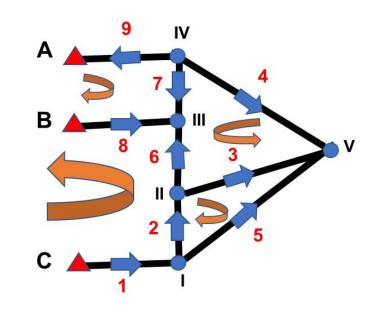
$$h_I = h_C + l_{1a} = 2,791 + 10,0376 = 12,8286 \pm 0,0010$$
  
 $h_{II} = h_C + l_{1a} + l_{2a} = 2,791 + 10,0376 + 8,2961 = 21,1247$ 

$$h_{II} = 21,124 \pm 0,0013$$

$$h_{III} = h_B + l_{8a} = 19,316 + 3,3709 = 22,6869 \pm 0,0012$$

$$h_{IV} = h_A - l_{9a} = 33,831 - 15,9793 = 17,8517 \pm 0,0016$$

$$h_V = h_A - l_{9a} + l_{4a} =$$



#### **Altitudes**

$$h_I = h_C + l_{1a} = 2,791 + 10,0376 = 12,8286 \pm 0,0010$$

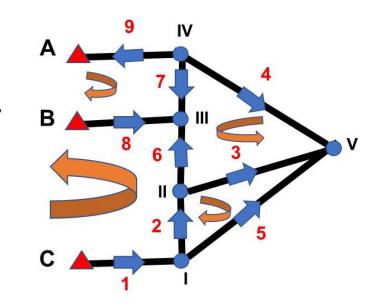
$$h_{II} = h_C + l_{1a} + l_{2a} = 2,791 + 10,0376 + 8,2961 = 21,1247$$

$$h_{II} = 21,124 \pm 0,0013$$

$$h_{III} = h_B + l_{8a} = 19,316 + 3,3709 = 22,6869 \pm 0,0012$$

$$h_{IV} = h_A - l_{9a} = 33,831 - 15,9793 = 17,8517 \pm 0,0016$$

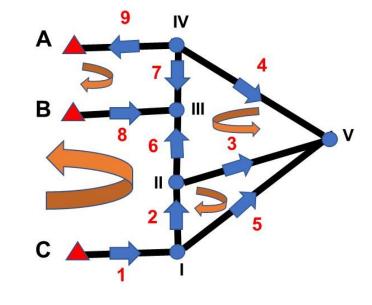
$$h_V = h_A - l_{9a} + l_{4a} = 33,831 - 15,9793 + 5,2204 = 23,0721$$



#### **Altitudes**

$$h_I = h_C + l_{1a} = 2,791 + 10,0376 = 12,8286 \pm 0,0010$$
  
 $h_{II} = h_C + l_{1a} + l_{2a} = 2,791 + 10,0376 + 8,2961 = 21,1247$   
 $h_{II} = 21,124 \pm 0,0013$   
 $h_{III} = h_B + l_{8a} = 19,316 + 3,3709 = 22,6869 \pm 0,0012$   
 $h_{IV} = h_A - l_{9a} = 33,831 - 15,9793 = 17,8517 \pm 0,0016$ 

 $h_V = h_A - l_{9a} + l_{4a} = 33,831 - 15,9793 + 5,2204 = 23,0721$ 



$$\Sigma_{h_V} = \begin{bmatrix} 1 & -1 \end{bmatrix} * \begin{bmatrix} 3,0782 & 1,2817 \\ 1,2817 & 2,4061 \end{bmatrix} * 10^{-6} * \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix} = 2,9210 * 10^{-6}$$

#### **Altitudes**

$$h_I = h_C + l_{1a} = 2,791 + 10,0376 = 12,8286 \pm 0,0010$$

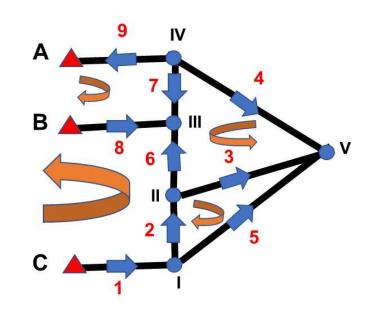
$$h_{II} = h_C + l_{1a} + l_{2a} = 2,791 + 10,0376 + 8,2961 = 21,1247$$

$$h_{II}=21,124\pm0,0013$$

$$h_{III} = h_B + l_{8a} = 19,316 + 3,3709 = 22,6869 \pm 0,0012$$

$$h_{IV} = h_A - l_{9a} = 33,831 - 15,9793 = 17,8517 \pm 0,0016$$

$$h_V = h_A - l_{9a} + l_{4a} = 33,831 - 15,9793 + 5,2204 = 23,0721 \pm 0,0017$$



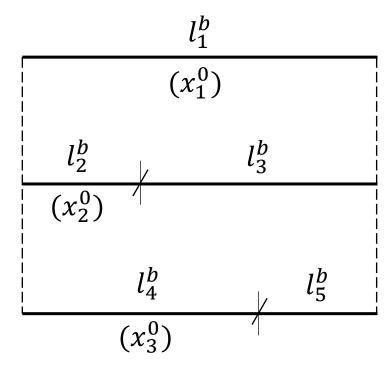
A medida de uma pequena base conduziu ao valor:

$$l_{1b} = 201,71m$$

Numa segunda experiência, a base foi decomposta em duas e ambas medidas com o

seguinte resultado:  $l_2^b = 75,81m$ ;  $l_3^b = 125,22m$ 

Na terceira experiência, idêntica à segunda, obteve-se:  $l_4^b = 100,03m$ ;  $l_5^b = 100,76m$ 

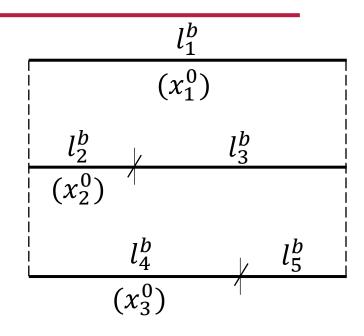


Calcular:  $x_1^a$ ,  $x_2^a e x_3^a$ 

#### Equações de condição

Observações (n) = 5 (distâncias medidas) Parâmetros (u) = 3 (comprimentos total)

#### Equações de condição = r = 5 - 3 = 2 (graus de liberdade)



As equações de condição podem ser reescritas, usando-se a primeira equação como exemplo:

$$l_1^b + v_1 - l_2^b - v_2 - l_3^b - v_3 = 0 \implies v_1 - v_2 - v_3 + [l_1^b - l_2^b - l_3^b] = 0$$

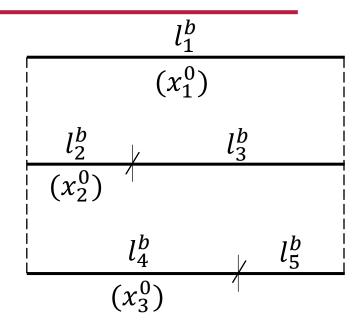
$$l_1^b + v_1 - l_4^b - v_4 - l_5^b - v_5 = 0 \implies v_1 - v_4 - v_5 + [l_1^b - l_4^b - l_5^b] = 0$$

$$v_1 - v_2 - v_3 + w_1 = 0$$
 Equação 1  $v_1 - v_4 - v_5 + w_2 = 0$  Equação 2

$$W = \begin{bmatrix} w_1 \\ w_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} l_1^b - l_2^b - l_3^b \\ l_1^b - l_4^b - l_5^b \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0,68 \\ 0,92 \end{bmatrix}$$

O modelo sendo linear, os coeficientes dos resíduos já representam as derivadas parciais, resultando:

$$B = \begin{bmatrix} 1 & -1 & -1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & -1 & -1 \end{bmatrix}$$



Matriz dos pesos

$$P = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

#### **Equações Normais**

$$M = BP^{-1}B^T = \begin{bmatrix} 3 & 1 \\ 1 & 3 \end{bmatrix}$$

$$K = -M^{-1}W = \begin{bmatrix} -0.14 \\ -0.26 \end{bmatrix}$$

Vetor dos Resíduos

Observações ajustadas

$$V = P^{-1}B^{T}K = \begin{bmatrix} -0.40 \\ 0.14 \\ 0.14 \\ 0.26 \\ 0.26 \end{bmatrix}$$

$$L_a = L_b + V = \begin{bmatrix} 201,31\\75,95\\125,36\\100,29\\101,02 \end{bmatrix}$$

Variância a posteriori

$$\hat{\sigma}_0^2 = \frac{V^T P V}{n - u} = \frac{-K^T W}{n - u}$$

$$\hat{\sigma}_0^2 = \frac{V^T P V}{n - u} = \frac{4,7430 * 10^{-6}}{9 - 5} = \mathbf{0}, \mathbf{1672}$$

$$\hat{\sigma}_0^2 = \frac{-K^T W}{n - u} = \frac{4,7430 * 10^{-6}}{9 - 5} = \mathbf{0}, \mathbf{1672}$$

MVC dos valores observados ajustados

$$\sum_{L_a} = \hat{\sigma}_0^2 P^{-1} (I - B^T M^{-1} B P^{-1})$$

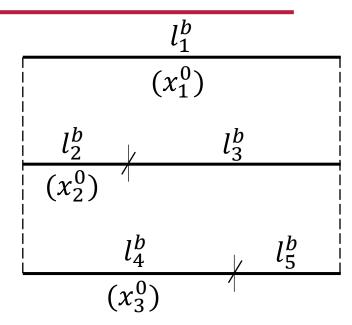
$$\Sigma_{L_a} = \begin{bmatrix} 0,0836 & 0,0418 & 0,0418 & 0,0418 & 0,0418 \\ 0,0418 & 0,1045 & -0,0627 & 0,0209 & 0,0209 \\ 0,0418 & -0,0627 & 0,1045 & 0,0209 & 0,0209 \\ 0,0418 & 0,0209 & 0,0209 & 0,1045 & -0,0627 \\ 0,0418 & 0,0209 & 0,0209 & -0,0627 & 0,1045 \end{bmatrix}$$

### Valores de $x_1^a$ , $x_2^a e x_3^a$

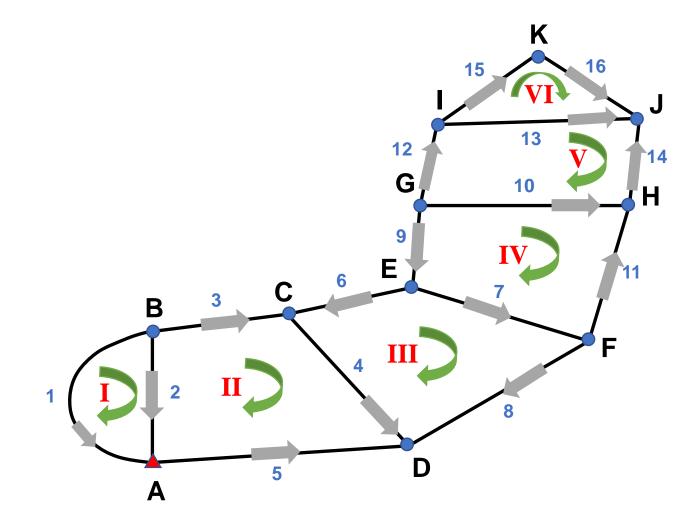
$$x_1^a = l_1^a$$
 $x_1^a = 201, 31$ 
 $x_2^a = l_1^a - l_1^a$ 

$$x_2^a = 75,95$$

$$x_3^a = l_1^a - l_5^a$$
  
 $x_3^a = 100, 29$ 



Ajustar a rede vertical (nivelamento geométrico) mostrada no esquema e no quadro que se seguem. Obs.: Usar pesos inversamente proporcionais ao comprimento das linhas. Sabendo H<sub>A</sub> é nula



#### Tabela com os dados levantados

LINHA		DESNÍVEL	COMP.
N°	PONTOS	(m)	(km)
01	B-A	106,2625	72
02	B-A	106,2602	40
03	B-C	175,9286	44
04	C-D	4,0472	20
05	A-D	73,6905	61
06	E-C	36,3277	26
07	E-F	29,9320	59
08	F-D	10,4241	60

LINHA		DESNÍVEL	COMP.
N°	PONTOS	(m)	(km)
09	G-E	138,6889	83
10	G-H	181,0665	26
11	F-H	12,4700	74
12	G-I	162,2300	248
13	I-J	23,8215	111
14	H-J	5,0135	67
15	I-K	22,8896	108
16	K-J	0,9243	147