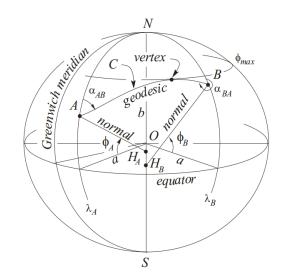
Geodesic Line

- Orthodrome or Geodesic Line เป็นเส้นบนทรงรีซึ่งมี ระยะทางที่สั้นสุดระหว่างจุดสองจุดบนผิวทรงรี
- การคำนวณมีความซับซ้อน ต้องใช้โปรแกรมช่วยคำนวณ เช่น Geographiclib





Boundary Value Problem ค่ากึ่งแกนเอก ค่าการแบน ตำแหน่งต้นทาง ตำแหน่งปลายทาง PS C:\Users\ASUS> GeodSolve(-i)-e 6378137 1/298.257223563 --input-string "13.69 100.7501 35.772 140.3929" 51.07518946 68.54860347 4649897.972 Lat1 Lat2 Lon2 Lon1 faz ต้นทาง faz ปลายทาง ระยะทาง

Initial Value Problem ตำแหน่งต้นทาง แอซิมัทต้นทาง ค่าการแบน PS C:\Users\ASUS> GeodSolve -e 6378137 1/298.257223563 --input-string "13.69 100.7501 51.07518946 4649897.972" 35.77200000 140.39290000 68.54860347 lat ปลายทาง lon ปลายทาง

ประเด็นที่พอศึกษาได้คือเรื่องของ จุดยอดที่เส้นจีออเดซิกไปถึง (Vertex on the Geodesic) ผ่านการคำนวณละติจูดของจุดยอด ด้วยสมการเชิงวิเคราะห์ของพ่อแฟนต้า

ระยะทาง

$$cos^2 \varphi_{max} = \frac{C_c^2 (1 - e^2)}{a^2 - C_c^2 e^2}$$

Vertex on the Geodesic

ตำแหน่งทั้งหลายบนเส้นจืออเดซิกจะมีค่าคงตัวของแคร์โร (Clairaut's Constant) เท่ากัน

$$N(\varphi)cos\varphi sinlpha=CONSTANT=C_{c}$$
 Radius Curvature Latitude Forward In Prime Vertical Azimuth

$$N(\varphi) = \frac{a^{\text{Semi Major Axis}}}{\sqrt{1 - e^2 \sin^2 \varphi}}$$

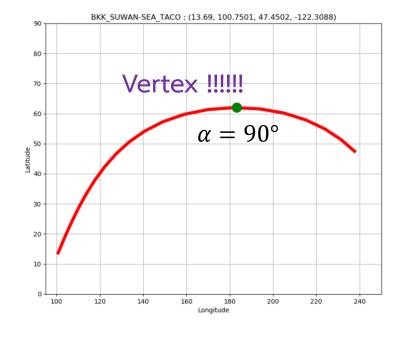
First Eccentricity

- ณ จุดยอดของเส้นจีออเดซิก เป็นตำแหน่งซึ่ง Forward Azimuth เป็น 90 หรือ 270 องศา
- การคำนวณละติจูดของตำแหน่งของจุดยอด
 - การวนซ้ำ (Iteration)

$$\varphi_{i+1} = cos^{-1} \left(\frac{C_c}{N(\varphi_{max})_i} \right)$$

• การใช้สมการเชิงวิเคราะห์ของพ่อแฟนต้า (Analytical Formula) นักปรัชญาชาวสามย่านในตำนาน

$$cos^2 \varphi_{max} = \frac{C_c^2 (1 - e^2)}{a^2 - C_c^2 e^2}$$

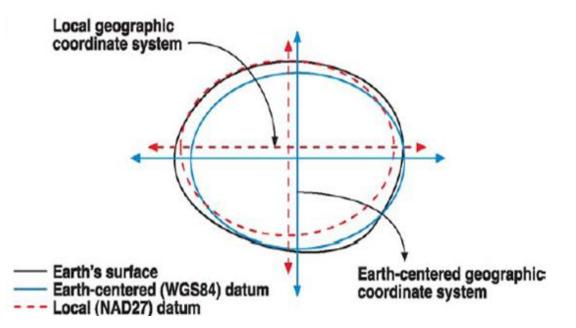


Geodetic Datum

- พื้นหลักฐาน (Datum) เป็นทรงรี (Ellipsoid) ที่ปรับให้เข้ากันได้กับพื้นโลก
 - Local Datum : INDIAN 1916, INDIAN 1954,

INDIAN 1975 (Everest 1830 Ellipsoid)

Global Datum : WGS84 (Global GPS)
 GRS80 (Global ITRS)



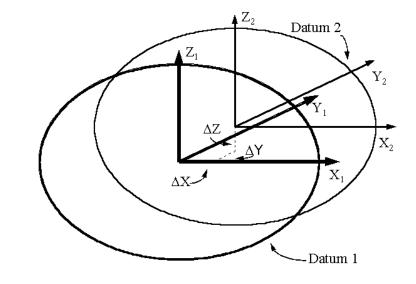
$f = \frac{a-b}{a}$	$e = \sqrt{2f - f^2}$
a	

Ellipse	Semi-Major Axis	1/Flattening
	(meters)	
Airy 1830	6377563.396	299.3249646
Bessel 1841	6377397.155	299.1528128
Clarke 1866	6378206.4	294.9786982
Clarke 1880	6378249.145	293.465
Everest 1830	6377276.345	300.8017
Fischer 1960 (Mercury)	6378166.0	298.3
Fischer 1968	6378150.0	298.3
G R S 1967	6378160.0	298.247167427
G R S 1975	6378140.0	298.257
G R S 1980	6378137.0	298.257222101
Hough 1956	6378270.0	297.0
International	6378388.0	297.0
Krassovsky 1940	6378245.0	298.3
South American 1969	6378160.0	298.25
WGS 60	6378165.0	298.3
WGS 66	6378145.0	298.25
WGS 72	6378135.0	298.26
WGS 84	6378137.0	298.257223563

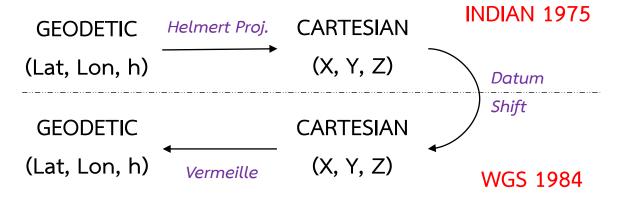
Datum Transformation

ประเด็นศึกษาเกี่ยวกับพื้นหลักฐานคือการคำนวณแปลงพิกัดระหว่างพื้น หลักฐาน INDIAN 1975 กับ WGS 1984 โดยใช้แบบจำลอง BURSA – WOLF อย่างง่าย พิจารณาแค่ DATUM SHIFT (Translation)

$$\begin{bmatrix} X \\ Y \\ Z \end{bmatrix}_{WGS84} = \begin{bmatrix} X \\ Y \\ Z \end{bmatrix}_{ID75} + \begin{bmatrix} \Delta X \\ \Delta Y \\ \Delta Z \end{bmatrix}_{to_wgs84}$$









Survey Engineering - Chulalongkorn University

Introduction to Geoid

- Gravity Acceleration = Gravitational Acceleration + Centrifugal Acceleration
- ศักย์ของ Gravity Acceleration เรียกว่า Gravity potential มีการรังวัดค่านี้ ไปสร้างแบบจำลองความโน้มถ่วงของโลกผ่าน Spherical Harmonics เพื่อนำ มาพัฒนาเป็น Geoid Model ของโลกต่อไป

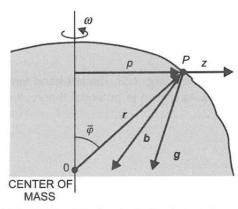
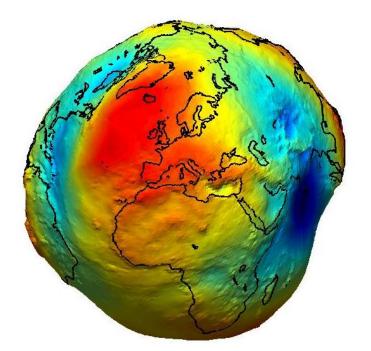
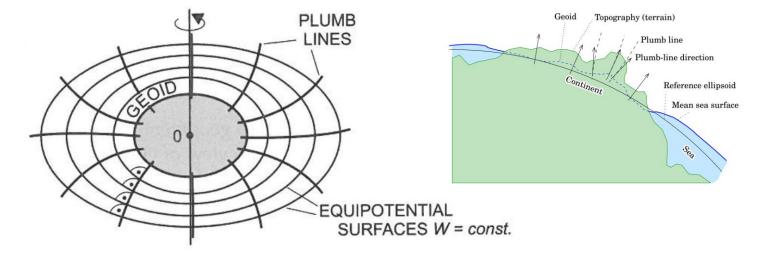


Fig. 3.6: Gravitation, centrifugal acceleration, and gravity.



Geoid is equipotential surface of the earth's gravity field coinciding with the mean sea level of the oceans.



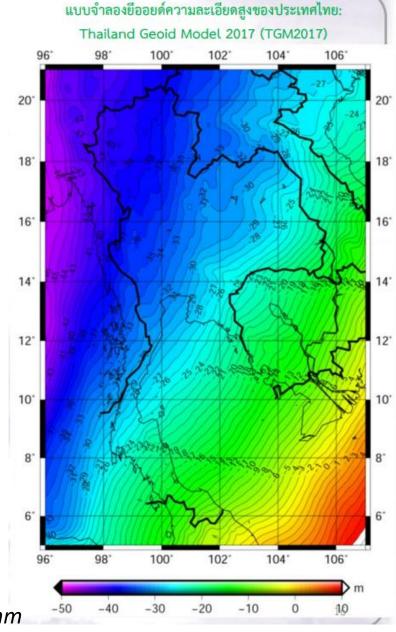
Introduction to Geoid Undulation (N)

Normal Gravity on the Ellipsoid เป็นสมการคำนวณ Gravity ที่ Latitude ต่างๆ

$$\gamma = \gamma(\varphi)$$
 $\gamma = grad U$ $\gamma_0 = \frac{a\gamma_a \cos^2 \varphi + b\gamma_b \sin^2 \varphi}{\sqrt{a^2 \cos^2 \varphi + b^2 \sin^2 \varphi}}$.

Somigliana (1929)

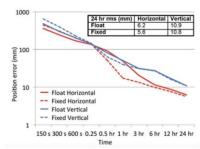
- lacktriangle Observed Gravity มาจากการรังวัด Gravity ในภาคสนาม $g=grad\ W$
- lacktrianglesize T Disturbing potential T=W-U --> เมื่ออยู่บน Geoid $N=rac{T_0}{\gamma_0}$ (Bruns Equation)
- Gravity anomaly $\Delta g = g \gamma$ --> $N = \frac{R}{4\pi\gamma} \iint S(\varphi) \Delta g d\sigma$ (Stokes Equations)
- Geoid Model
 - Local Geoid Model --> TGM2017, ... $N_{EGM}(\phi, \lambda) = \frac{G\delta M}{r_e \gamma_0} \frac{\delta W}{\gamma_0} + \frac{GM}{r_e \gamma_0} \sum_{n=2}^{L} \left(\frac{a}{r_e}\right)^n \sum_{m=0}^{n} Y_{nm}(\phi, \lambda)$
 - Global Geoid Model --> EGM1996, EGM2008, ...



TGM-2017 acc. 42 mm

Orthometric Height Accuracy

TABLE 3.1 Accuracy Specifications for Vertical Control in Canada and the United States.		
Order of Accuracy (Canada)	Order of Accuracy (USA)	Allowable Discrepancy between Independent Forward and Backward Leveling Runs between Benchmarks
Special order	First-order, Class I	$\pm 3 \mathrm{mm} \sqrt{L}$
First order	First-order, Class II	$\pm 4 \mathrm{mm} \sqrt{L}$
Second order	Second-order, Class II	$\pm 8 \text{mm} \sqrt{L} \left(\text{USA Class I: } \pm 6 \text{mm} \sqrt{L} \right)$
Third order		$\pm 24 \mathrm{mm} \sqrt{L} \left(\mathrm{USA \ third \ order} \ \pm 12 \mathrm{mm} \sqrt{L} \right)$
Fourth order		+120 mm s/I



PPP Height Accuracy

- ความสัมพันธ์ของความสูง (ค่าระดับ) จากการรังวัดสองเทคนิค
 - Orthometric Height (H) ค่าระดับเหนือระดับน้ำทะเลปานกลาง ได้จากการเดินระดับด้วยกล้องระดับ + ไม้ Staff
 - Ellipsoidal Height (h) ค่าระดับเหนือทรงรี ได้จากการรังวัด GNSS
 - สมการการแปลงระบบความสูงทำผ่าน Geoid Undulation (N) อาจได้จาก Geoid Model ภายในพื้นที่สำรวจ

$$h = H + N$$

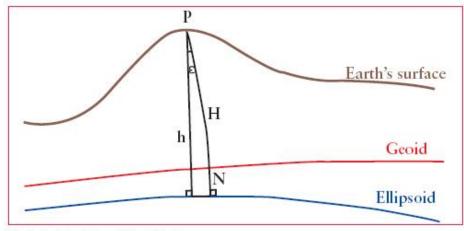


Fig 1. Geoid - Ellipsoid Relationship

การเรียกใช้ GeoidEval เพื่อคำนวณค่า N กับ H จาก Geoid Model

ตำแหน่งที่สนใจ ชื่อ geoid model PS C:\Users\ASUS> GeoidEval -n tgm2017-1 --input-string "13.7 100.5"

-30.4559**Geoid Undulation**

Height System

ชื่อ geoid model

ตำแหน่งที่สนใจ ค่าระดับเหนือทรงรี

PS C:\Users\ASUS> GeoidEval -n tgm2017-1 --haetomsl --input-string "13.7 100.5 -30" 13.7 100.5 0.4559

สั่งแปลง h --> H

ตำแหน่งที่สนใจ ค่าระดับเหนือระดับน้ำทะเลปานกลาง



Mapping Equations

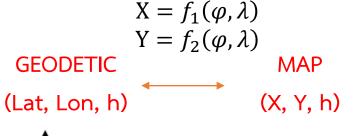
Map Projection: UTM

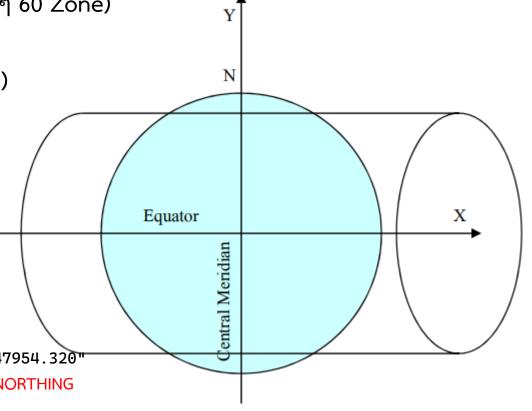
- การฉายแผนที่เป็นกระบวนการถ่ายทอดรายละเอียดบนผิวโลกลงไปยังระนาบแผนที่
- การฉายแผนที่ซึ่งเป็นที่นิยม คือ Universal Transverse Mercator (UTM)
 - Datum Surface Local Datum (แบ่งไปตาม Zone ต่างๆ 60 Zone)
 - Projection Surface Cylinder
 - Coincidence Secant (บริเวณรอยตัด ความผิดเพี้ยนไม่มี)
 - Orientation Transverse (กรณีขั้วโลกไปใช้ UPS)
 - Property Conformal
- การแปลงพิกัด UTM ทำได้จากโปรแกรม Geoconvert

แปลงไป UTM Lat Lon PS C:\Users\ASUS> Geoconvert -u -p 3 --input-string "14 100" 47n 607995.652 1547954.320 คำตอบทศนิยม 3 ตำแหน่ง

Zone ซีกโลก EASTING NORTHING

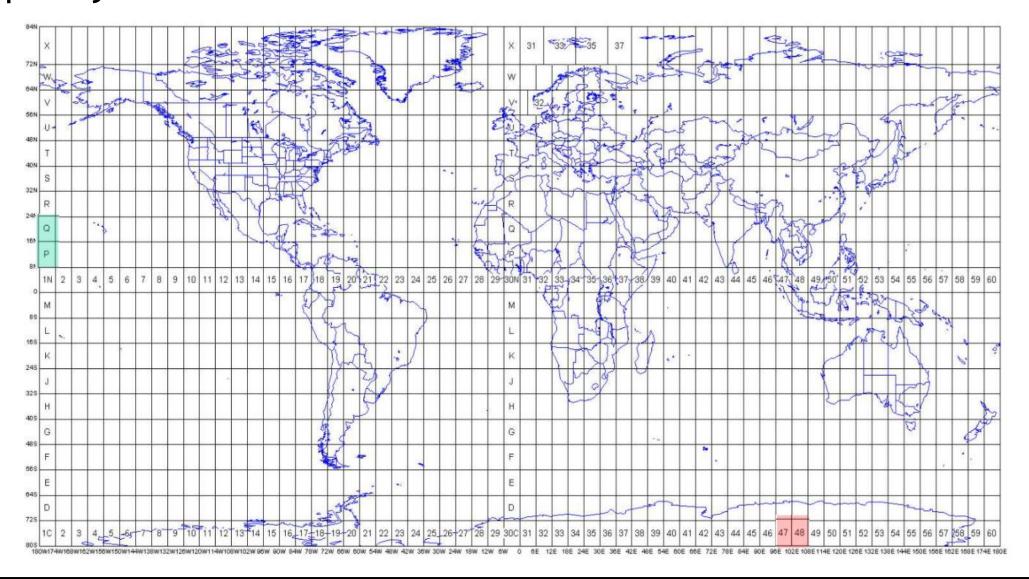
PS C:\Users\ASUS> Geoconvert -g --input-string "47n 607995.652 1547954.320" 14.00000 100.00000 แปลงไป Geodetic Zone ซีกโลก EASTING NORTHING





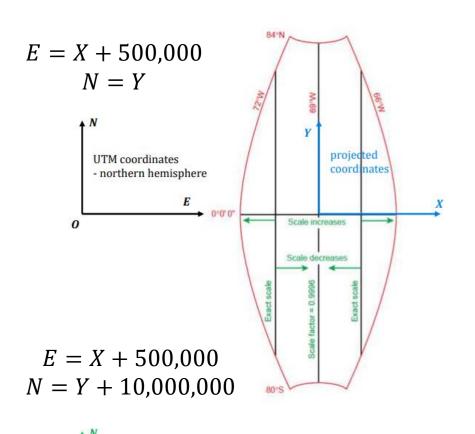
Map Projection : UTM (ต่อ)

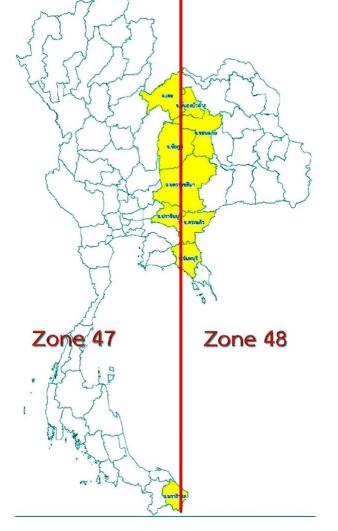
การแบ่ง Zone จนเกิด Grid : Grid Zone Designator (GZD)

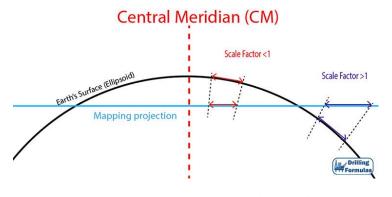


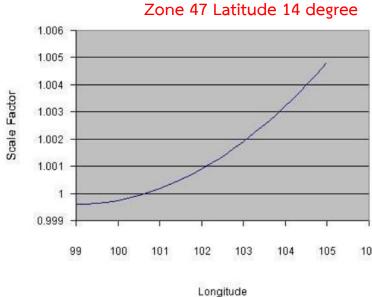
Map Projection : UTM (ต่อ)

Scale Factor เป็นสัดส่วนของความยาวเส้นนั้นบนแผนที่ ต่อความยาวเส้นนั้นบนผิวโลก 0.9996 ... 1.00xx









UTM coordinates
- southern hemisphere

Distance and Azimuth Calculation from UTM Coordinate

กำหนดพิกัดสองจุด

$$A(E_1, N_1)$$

$$A(E_1, N_1) \qquad B(E_2, N_2)$$

- Direction --> Azimuth
 - Grid Azimuth $tan(\alpha_1) = \frac{E_2 E_1}{N_2 N_3}$

True Azimuth
$$T_1=lpha_1+C_1+(t_1-T_1)$$
 หยวนๆ ช่างแม่งได้

Convergence of

Meridian



• Grid Distance
$$d = \sqrt{(E_2 - E_1)^2 + (N_2 - N_1)^2}$$

True Distance

$$D = \frac{d}{k}$$
 $k = \frac{1}{2} \frac{\text{SF qn A}}{(k_1 + k_2)}$ Short Dist Scale Factor $k = \frac{1}{6} (k_1 + 4k_{mid} + k_2)$ SF จุดกลาง Long Dist



Convergence Scale Factor

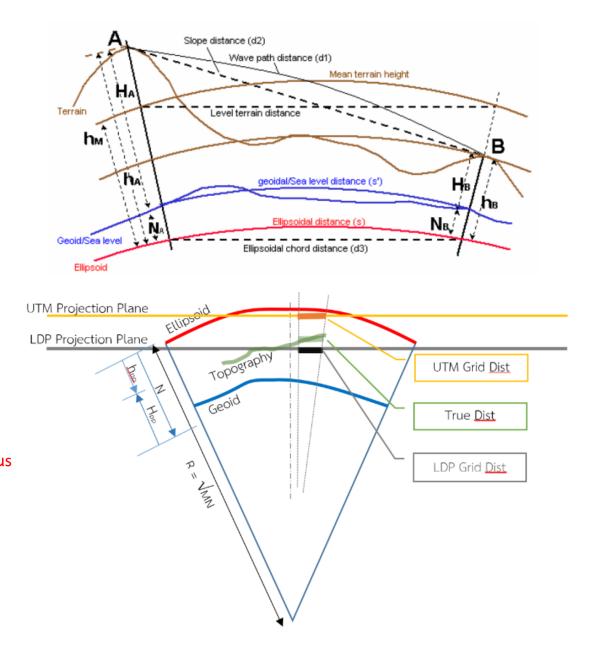
of Meridian

G.N.

Introduction to LDP

- ค่ารังวัดที่ได้จากภาคสนาม จำเป็นต้องลดทอนลงมา สู่ระนาบแผนที่ UTM เพื่อทำการคำนวณต่อไป
 - UTM Distortion จะเยอะ เมื่อห่างจากแนวที่ ทรงกระบอกตัดผิวโลกไปมาก
 - ตัวที่ต้องลดทอนเป็นอย่างยิ่ง คือ ระยะทาง
- ทางออกหนึ่งคือเปลี่ยนการฉายแผนที่จาก UTM
 เป็น Low Distortion Projection ปรับ
 พารามิเตอร์การฉายให้เหมาะสมกับพื้นที่งาน
 SF ในแบบ ppm น้อยมากจนลืมได้

Combine Scale Factor $R = \sqrt{MN}$ Scale Factor $R = \sqrt{MN}$ $R = \sqrt{MN}$ $R = \sqrt{MN}$ Height Scale Factor $R = \frac{R}{R + h}$ $R = \sqrt{MN}$ $R = \sqrt{MN}$



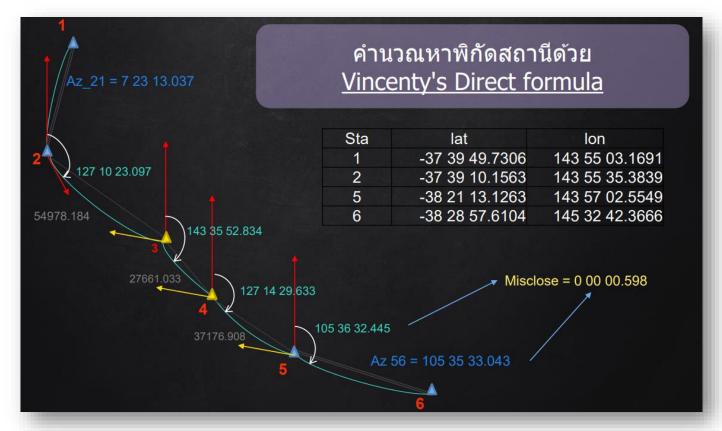
Geodetic Traverse

- การปรับแก้วงรอบ ด้วยกฎเข็มทิศ เรานำค่ารังวัดในภาคสนามไปคำนวณบนพิกัดแผนที่เลย อาจสร้างความผิดเพี้ยนได้ ต้องปรับด้วย Scale Factor แล้วปรับแก้
- แนวทางอื่นมีเช่นการใช้ Low Distortion Projection

สำหรับวงรอบที่ความยาวมากแนะให้ลดทอนค่ารังวัดไปบนทรงรีแล้วคำนวณวงรอบบนทรงรี

วงรอบปิดแบบไม่บรรจบที่เดิม เริ่มจากหมุดคู่ ไล่รังวัดจนบรรจบที่หมุดคู่อีกฝั่ง

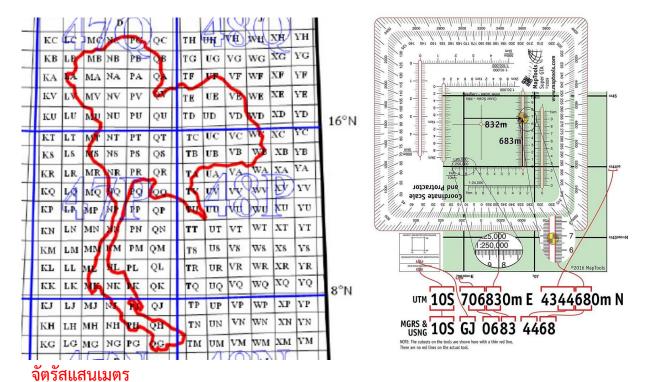
มุมราบที่วัดนำไปคำนวณแอซิมัทวงรอบ ประกอบกับระยะทางที่วัด สามารถคำนวณ พิกัดหมุดต่อไปได้ --> Direct Problem (IVP) Cr. Geodetic Surveying – Dr. Chaiyut Charoenphon



Coordinate Reduction แนวทางการลดการเขียนพิกัดยาวๆ ให้สั้นๆ เป็น CODE กระทัดรัด ละเอียดตามสั่ง

MGRS: MILLITARY GRID REFERENCE SYSTEM

แต่ละ Zone มีการสร้าง ช่องกริดเป็นจัตุรัสแสน เมตร มีอักษรประจำตัว แล้วทำการดึงค่าพิกัดมา รายงานตามความละเอียดที่ต้องการ



GEOHASH

