

Таблица 3

Ведомость расчёта координат теодолитного хода

№ точек	Горизонтальные углы				Дирекционные углы сторон, α	Румбы сторон, γ		Горизонтальные проложения сторон d, м	Приращения координат, м				Координаты, м		№ точек
	измеренные, β (правые)		исправленные, β			назв.	о'		вычисленные		исправленные		X	Y	
	о	'	о	'					Δx = d cos γ	Δy = d sin γ	Δx	Δy			
ПЗ 15					α _{нач} =										ПЗ 15
ПЗ 14															ПЗ 14
1															1
2															2
3															3
ПЗ 13					α _к =				∑Δx _{выч} =	∑Δy _{выч} =	Контроль	Контроль	Контроль	Контроль	ПЗ 13
ПЗ 12					контроль				∑Δx _{теор} =	∑Δy _{теор} =	∑Δx _{испр} =	∑Δy _{испр} =	∑Δx _{теор} = x _{конечн} - x _{нач} =		
контроль				контроль				Невязка приращений f _x = ∑Δx _{выч} - ∑Δx _{теор} =		Контроль ∑Δx _{испр} = ∑Δx _{теор}		∑Δy _{теор} = y _{конечн} - y _{нач} =			
∑β _{изм} ^{прав} =						Длина хода P =	Невязка приращений f _y = ∑Δy _{выч} - ∑Δy _{теор} =		Контроль ∑Δy _{испр} = ∑Δy _{теор}		=				
∑β _{теор} = α _{нач} - α _{кон} + 180° · n =							δ _β = $\frac{-f_{\beta}}{n}$		δ _{Δx₁₃₁₄₋₁} = $\frac{-f_x}{P} \cdot d_1 =$		δ _{Δy₁₃₁₄₋₁} = $\frac{-f_y}{P} \cdot d_1 =$				
f _β = ∑β _{изм} ^{прав} - ∑β _{теор} =				Абсолютная невязка хода f _{абс} = ±√(f _x ² + f _y ²) =				δ _{Δx₁₋₂} =		δ _{Δy₁₋₂} =					
f _{β доп} = 1'√n =				f _{отн_{выч}} = $\frac{1}{P \cdot f_{абс}}$ ≈		f _{отн_{доп}} = $\frac{1}{2000}$		Допустимость относительной невязки хода f _{отн_{выч}} ≤ f _{отн_{доп}}		Вывод:		δ _{Δx₂₋₃} =			
								δ _{Δx₃₋₁₃₁₃} =		δ _{Δy₂₋₃} =		δ _{Δy₃₋₁₃₁₃} =			
								∑δ _{Δx} =		∑δ _{Δy} =					