

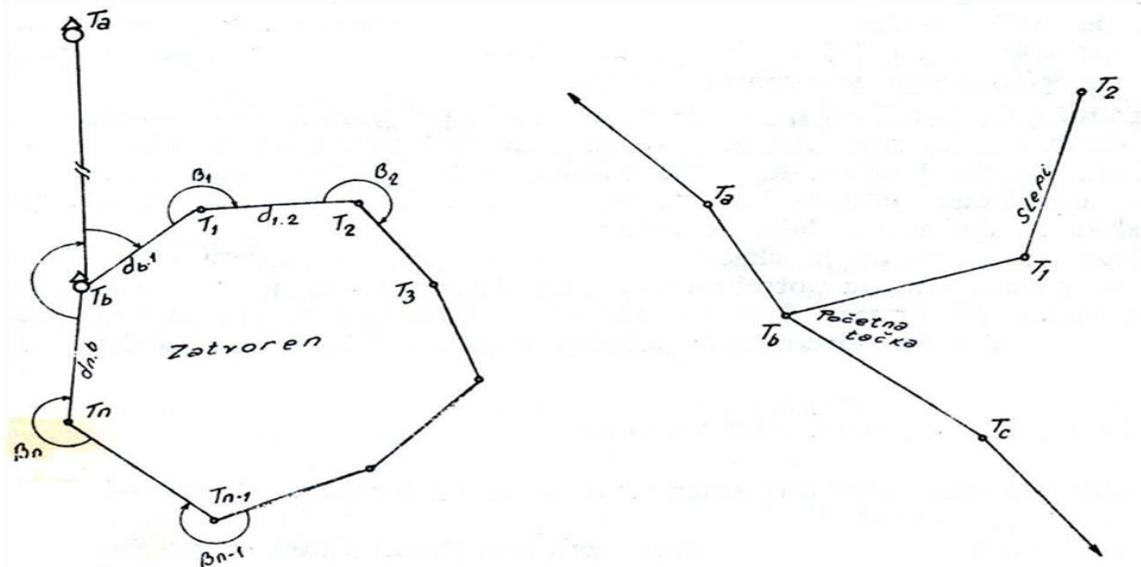
IV Predavanje

Operativni poligon, suština, način razvijanja i određivanja koordinata, primjena kod projektovanja i izgradnje saobraćajnica.

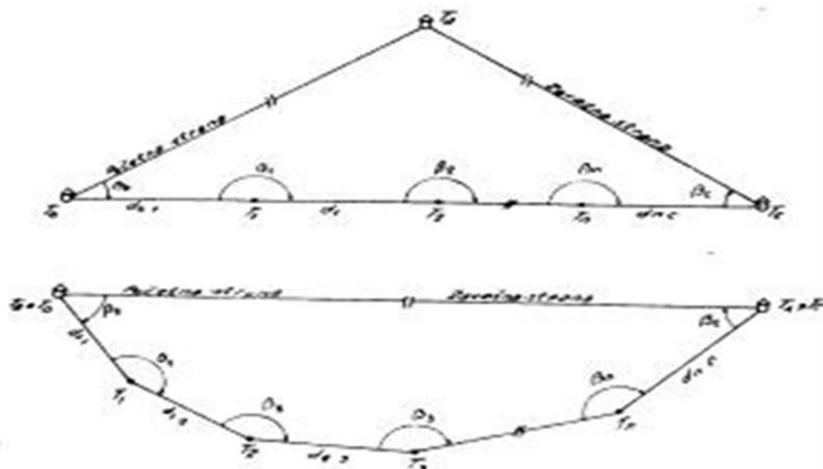
Operativni poligon kod projektovanja i izgradnje saobraćajnica je mreža datih tačaka koja predstavlja osnovu za izradu geodetske podloge a zatim i projekta saobraćajnice. On služi i prilikom izgradnje svih pratećih projekata i izrade elaborata, (elaborat eksproprijacije itd.) i drugih projekata koji se izvode u fazi eksploatacije objekta (projekat izvedenog stanja, projekti oskultacije itd.).

U zavisnosti od toga za koje će se potrebe koristiti operativni poligon može imati različite forme i karakteristike. Najčešća forma operativnog poligona je poligonski vlak i koristi se kod obilježavanja osovine saobraćajnice i praćenja njene izgradnje. Kad se radi o objektima na putu, odnosno mostovima i tunelima, onda je operativni poligon, manja trigonometrijska mreža, koja se zove mikrotriangulacija ili kraće mikromreža. Ako se radi o izgradnji mosta, onda je to mostovska mikro-mreža a ako se radi o tunelu onda je to tunelska mikro-mreža.

Postoje različiti oblici poligonskih vlakova. Na Slici 1 se vide zatvoreni i slijepi poligonski vlak a na Slici 2 umetnuti, opruženi poligonski vlak. Kod saobraćajnica se najčešće primjenjuje otvoreni (ispruženi) poligonski vlak.



Slika 1 Zatvoren i slijepi poligonski vlak



Slika 2 Opruženi poligonski vlak

Poligonski vlak predstavlja niz tačaka na međusobnom rastojanju od 150 m do 250 m u zavisnosti od konfiguracije terena. Krajnje tačke ovakvog poligonskog vlaka, povezane su sa po dvije date tačke koje su najčešće trigonometrijske tačke na početku i na kraju vlaka. One su određene u državnom koordinatnom sistemu i podatke o njima (koordinate i opis položaja) treba preuzeti iz arhive Uprave za nekretnine Crne Gore, iz zvaničnih evidencija. Ovo je narošito bitno da se ne bi dogodile greške u identifikaciji tačaka. Na Slici 3 se vidi kako izgleda opis jedne trigonometrijske tačke (pasoš trigonometra).

GEOFRAFSKI INSTITUT JNA		Podaci o trigonometrijskoj tački		
(35-11)		KOORDINATE		
\bar{y}	89417,812	\bar{x}	4661089,661	
y_e	6589408,871	x_e	4660623,550	
φ	17° 05' 03,264	λ	19° 04' 50,929	
H	96930 (BT - 31)	Apsolutna visina odnosno za:		
Vrhovi kamenja nad morskim:				
Koordinate u srednjenoj zoni:				
RAC	y 17 341 235,763	x 4661 840,766		
DIREKCIJONI UGLOVI (°)				
tačka	B-32	*	+	-
Δ44/53 127	33 449,15			
•4	325 06 223,07			
Vrh				
Δ44/2	5 18 043	19		
•11	62 41 279	0,5		
•2	343 08 234	7,1		
•8	16 06 27,5	10,8		
•1	51 46 53,5	3,0		
•44	18 20 40	10		
•42	113 41 25	1		
Ostali opisni podaci o stabilitetu i signalizaciji:				
Reper u koponu steni.				
Promene, dopune i posebne napomene:				
NARODNA ODRBNA SLUŽBENA TAJNA INTERNO				
Legenda:	▲ = I red	● = III red		
	△ = II red	○ = IV red		
Prepisao i prvočinio podatke dana: August 10 58.		List:		Kontrola unetih podataka izvršila dana: 10 III 1959
Drž. sl. Janković Zora Voj. Štabarčki 3. grem. 129				Gospodarčki odjel Bar

Slika 3 Izgled “pasoša trigonometra”

Povezivanje tačaka međusobno i sa trigonometrijskim tačkama izvodi se pomoću mjerjenih uglova i dužina. Uglovi se najčešće mjeru u 2 girusa sa instrumentom koji ima najmanji podatak $1''$ a dužine elektromagnetskim daljinomjerom sa najmanjim podatkom 1 mm.

Dužina operativnog poligona će zavisiti od rastojanja između najbližih trigonometrijskih tačaka, koje su obično na udaljenosti od 3 km do 4 km. U zavisnosti od terenskih uslova i dužine objekta, na jednoj dionici saobraćajnice može biti više operativnih poligona.

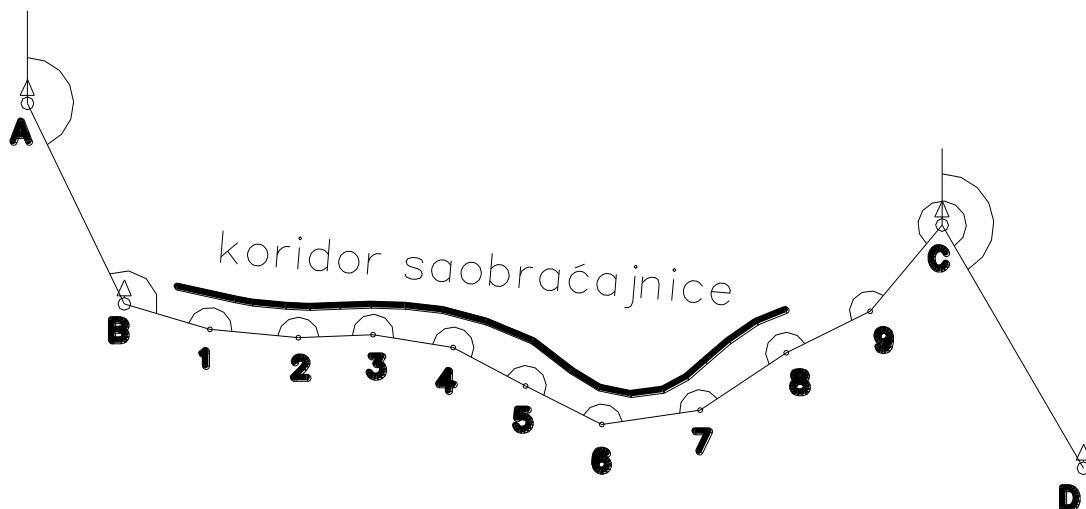
Rastojanje između tačaka operativnog poligona, zavisi od oblika trase saobraćajnice i od konfiguracije terena.

Potrebno je prije svega izvršiti rekognosciranje terena, odnosno odabrati najpovoljnija mjesta za stabilizaciju tačaka budućeg operativnog poligona.

Iako bi se lako moglo zaključiti kako je ovo jedan od najjednostavnijih postupka u toku uspostavljanja geodetskih mreža, on nosi veliku odgovornost kod onog koji ga izvršava. Naime, pravilan odabir mesta za nove tačke osigurava kvalitet i ekonomičnost geodetskih radova, pa i svih budućih geodetskih radova vezanih za izgradnju dotočnog građevinskog objekta.

Ograničavanje dužine poligona na 3-4 km proizilazi iz zahtjeva tačnosti, jer poligon tolike dužine može imati do 15 tačaka i u njemu se može postići tačnost koordinata do 1 cm, što je od velike važnosti kod prenošenja položaja osovine saobraćajnice sa plana na teren.

Na Slici 4 je prikazan oblik operativnog poligona, u odnosu na položaj saobraćajnice i prikazani uglovi na tačkama na kojima se moraju mjeriti.



Slika 4: Operativni poligon

Osnovni uslovi koje treba obezbijediti kod operativnog poligona su:

- Obezbijediti što tačnije mjerene uglove i dužine između tačaka;
- Obezbijediti zaštićenje od uništenja tačaka;
- Operativni poligon treba imati određeni oblik (prelomni uglovi bliski 180°);

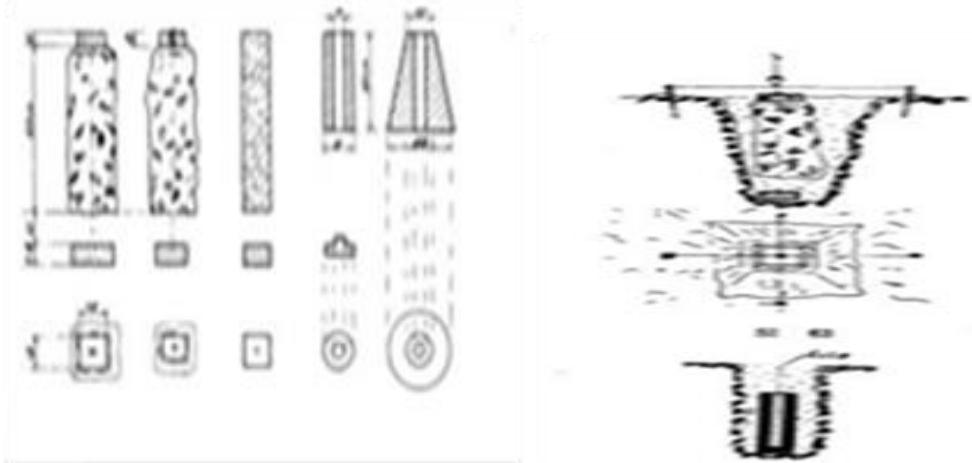
- Dužine stranica operativnog poligona bi trebale biti približno jednake;
- Mogućnosti detaljnog snimanja sa tačaka.

Na Slici 4, tačke A, B, C i D su date trigonometrijske tačke. Ugao kod tačke A je direkcioni ugao, koji se izračunava iz zadatih koordinata po poznatim formulama. Isto tako se računa i završni direkcioni ugao kod tačke C, samo što se u toj tački mjeri i vezni ugao β_C . Vezni ugao se još mjeri i u tački B (β_B) a na ostalim tačkama vlaka mjere se prelomni uglovi, po istoj metodi i sa istom tačnošću kao i vezni uglovi. Vezni uglovi su dobili taj naziv, zbog toga što povezuju trigonometrijsku stranu sa stranama u vlaku a prelomni su uglovi dobili taj naziv da bi se znalo da se radi o uglovima vlaka ali da se odnose na tačke vlaka a ne na trigonometrijske tačke.

Dužine se mjere između tačke B koja se zove prva tačka vlaka i sljedeće tačke operativnog poligona i između poslednje tačke poligona i tačke C koja se zove krajnja tačka poligona kao i sve dužine između susjednih tačaka unutar poligona.

Početna i završna tačka poligona su tačke A i D. Ovdje treba obratiti pažnju na ove termine, oni nijesu slučajno istaknuti, jer je važno za komunikaciju da se zna na koju se tačku odnosi pojам početna tačka poligona, koja je tačka prva tačka poligona, koja je posljednja tačka poligona i koja je završna tačka.

Tačke operativnog poligona najčešće se materijalizuju kao betonski stubić dimenzija 5x5 cm u glavi i dužine 40 cm, koji na sredini gornje površi ima ucrtan krstić ili ugrađenu armaturu najčešće F= 6 mm. Na terenu ove tačke se stabilizuju, odnosno ukopavaju u zemlju tako da 35 cm ide u zemlju a 5 cm se nalazi iznad zemlje iz razloga da je tačka vidljiva i da se u slučaju nailaska vozila ne uništi ili pomjeri. Tačke operativnog poligona prate trasu, ali su dovoljno odmaknute da ne budu uništene tokom izvođenja građevinskih radova. Pri ovome treba imati u vidu i da će ove tačke služiti za obilježavanje pojedinih elemenata saobraćajnice u različitim fazama njene izgradnje a kasnije eventualno i za osmatranje pomjeranja njenih karakterističnih djelova prilikom eksploatacije. Neki od načina stabilizacije tačaka dati su na Slici 5.



Slika 5 Stabilizacija tačaka operativnog poligona

Koordinate tačaka poligona najlakše se računaju po sljedećoj šemi, koju geodeti zovu 19-i obrazac (Slika 6).

РЕПУБЛИЧКА ГЕОДЕТСКА УПРАВА СР СРБИЈЕ

РАЧУНАЊЕ КООРДИНАТА

n	b	Orijentisani pravci φ		Dy= d.sinφ	Dx=d.cosφ	$Y_{i+1}=Y_i+Dy$	$X_{i+1}=X_i+Dx$
A						Y_B	X_B
1		$\varphi_1=n_A+b_1 \pm 180^\circ$	d ₁	$Dy_1=d_1 \sin \varphi_1$	$Dx_1=d_1 \cos \varphi_1$	$Y_1=Y_B+Dy_1$	$X_1=X_B+Dx_1$
2		$\varphi_2=\varphi_1+b_2 \pm 180^\circ$	d ₂	$Dy_2=d_2 \sin \varphi_2$	$Dx_2=d_2 \cos \varphi_2$	$Y_2=Y_1+Dy_2$	$X_2=X_1+Dx_2$
3		$\varphi_3=\varphi_2+b_3 \pm 180^\circ$	d ₃	$Dy_3=d_3 \sin \varphi_3$	$Dx_3=d_3 \cos \varphi_3$	$Y_3=Y_2+Dy_3$	$X_3=X_2+Dx_3$
4		$\varphi_4=\varphi_3+b_4 \pm 180^\circ$	d ₄	$Dy_4=d_4 \sin \varphi_4$	$Dx_4=d_4 \cos \varphi_4$	$Y_4=Y_3+Dy_4$	$X_4=X_3+Dx_4$
5		$\varphi_5=\varphi_4+b_5 \pm 180^\circ$	d ₅	$Dy_5=d_5 \sin \varphi_5$	$Dx_5=d_5 \cos \varphi_5$	$Y_5=Y_4+Dy_5$	$X_5=X_4+Dx_4$
6		$\varphi_6=\varphi_5+b_6 \pm 180^\circ$	d ₆	$Dy_6=d_6 \sin \varphi_6$	$Dx_6=d_6 \cos \varphi_6$	$Y_6=Y_5+Dy_6$	$X_6=X_5+Dx_5$
7		$\varphi_7=\varphi_6+b_7 \pm 180^\circ$	d ₇	$Dy_7=d_7 \sin \varphi_7$	$Dx_7=d_7 \cos \varphi_7$	$Y_7=Y_6+Dy_7$	$X_7=X_6+Dx_6$
8		$\varphi_8=\varphi_7+b_8 \pm 180^\circ$	d ₈	$Dy_8=d_8 \sin \varphi_8$	$Dx_8=d_8 \cos \varphi_8$	$Y_8=Y_7+Dy_8$	$X_8=X_7+Dx_7$
9		$\varphi_9=\varphi_8+b_9 \pm 180^\circ$	d ₉	$Dy_9=d_9 \sin \varphi_9$	$Dx_9=d_9 \cos \varphi_9$	$Y_9=Y_8+Dy_9$	$X_9=X_8+Dx_8$
10		$\varphi_{10}=\varphi_9+b_{10} \pm 180^\circ$	d ₁₀	$Dy_{10}=d_{10} \sin \varphi_{10}$	$Dx_{10}=d_{10} \cos \varphi_{10}$	$Y_C=Y_9+Dy_{10}$	$X_C=X_9+Dx_{10}$
		11	$n_c^D=f_{10}+b_{11}$	$y_c-y_d=\sum Dy_i$ $f_y=y_c y_D=\sum Dy_i$	$x_C-x_D=\sum Dx_i$ $f_x=x_C x_D=\sum Dx_i$		
			$n_c^D \pm (n^*180^\circ)$ $-n_A+\sum b_i = f_b$				

Slika 6 Računanje koordinata tačaka operativnog poligona (19-i obrazac)

Uglove, mjerene u operativnom poligonu, možemo kontrolisati preko dozvoljenog odstupanja za f_b .

Ukupno uglavno odstupanje se računa po formuli:

$$f_\beta = v_z - v_p - \sum \beta_i \pm n * 180^\circ$$

gdje je n_z završni a n_p početni direkcioni ugao u vlaku.

Ovo uglavno odstupanje mora biti u granicama propisanih kriterijuma i zavisiće od više faktora: metode mjerena, instrumenta i pribora.

Ako su uglovi mjereni viziranjem u jednom girusu instrumentom podatka do $30''$, dozvoljeno odstupanje je $f_\beta \leq 60'' \sqrt{n}$ a sa istim priborom u dva girusa $f_\beta \leq 45'' \sqrt{n}$.

Ako su uglovi mjereni viziranjem u dva girusa instrumentom podatka do $6''$, dozvoljeno odstupanje je $f_\beta \leq 30''\sqrt{n}$ a ukoliko je instrument sa tačnošću čitanja ugaonih podataka do $1''$ onda je $f_\beta \leq 20''\sqrt{n}$.

Ukoliko je ukupno ugaono odstupanje manje od dozvoljenog ugaonog odstupanja onda mjerene uglove treba popraviti.

Pojedinačna popravka će se dobiti po formuli $v_\beta = \frac{f_\beta}{n}$, gdje je n broj ukupno mjerenih veznih i prelomnih uglova. Pri ovome se uzima u obzir da su svi uglovi mjereni pod istim uislovima, sa istim instrumentom i sa jednakom tačnošću tako da se primjenjuje princip jednakih uticaja.

Pri zaokruživanju pojedinačnih popravki uglova treba voditi računa da bude $\sum v_\beta = f_\beta$.

Tada se definitivni vezni i prelomni uglovi dobijaju dodavanjem popravki na mjerene veličine.

$$\beta_B' = \beta_B + f_\beta$$

$$\beta_1' = \beta_1 + f_\beta$$

$$\beta_2' = \beta_2 + f_\beta$$

....

$$\beta_C' = \beta_C + f_\beta$$

Nakon uglovnog izravnjanja direkcioni uglovi su:

$$v_B^1 = v_A^B + \beta_B' \pm 180^\circ$$

$$v_1^2 = v_B^1 + \beta_1' \pm 180^\circ$$

$$v_2^3 = v_1^2 + \beta_2' \pm 180^\circ$$

...

$$v_n^C = v_{n-1}^n + \beta_n' \pm 180^\circ$$

Da li će se dodati ili oduzeti 180° zavisi od iznosa sume predhodna dvaугла. Ukoliko je ona veća od 180° onda se oduzima a ukoliko je manja onda se dodaje.

Odgovarajuće koordinatne razlike se dobijaju kada se izmjerene dužine pomnože sa kosinusom (Δy) odnosno sinusom (Δy) sračunatog direkcionog ugla.

$$\Delta y_i = d_i * \sin v_{i-1}^i \quad i \quad \Delta x_i = d_i * \cos v_{i-1}^i$$

Kontrola računanja koordinatnih razlika dolazi iz uslova da je:

$$Y_C - Y_D = \sum \Delta Y \quad i \quad X_C - X_D = \sum \Delta X$$

Zbog grešaka u mjerenu dužina ove jednačine neće važiti pa su odgovarajuća linerana odstupanja po osama:

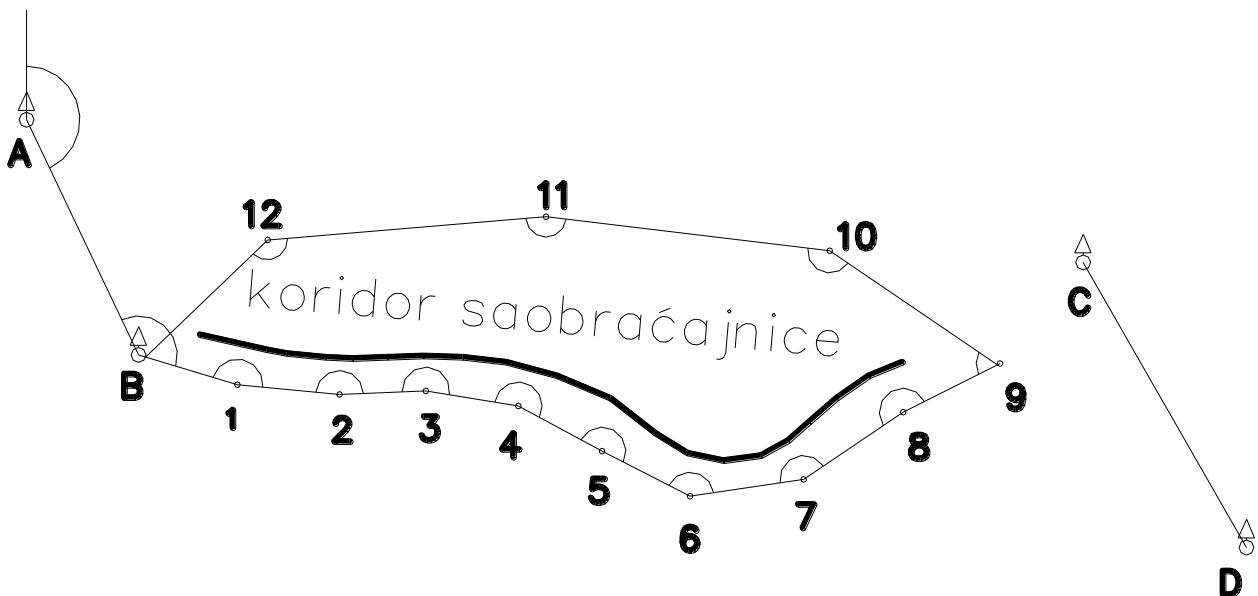
$$f_y = Y_C - Y_B - \sum \Delta Y \quad i \quad f_x = X_C - X_B - \sum \Delta X$$

Ukupno linearano odstupanje se dobija po formuli:

$$f_D = \sqrt{f_y^2 + f_x^2}$$

Treba imati u vidu da tačke trigonometrijske mreže imaju svoje položajne greške i međusobna neslaganja tako da nekada i ako mjerimo sa kvalitetnim instrumentima i u više girusa, ne možemo dobiti odstupanja koja su manja od dozvoljenih. U tom slučaju, treba vlak zatvoriti sa posljednje tačke vlaka C na prvu tačku vlaka B, pri čemu bi se zadržale koordinate tačke B i orijentisani pravac φ_1 .

Na ovaj način eliminisemo greške datih veličina, odnosno datih koordinata trigonometrijskih tačaka i u slučaju većih odstupanja od izračunatih. Na taj način se dobija zatvoren poligonski vlak u kome su isključene greške datih koordinata. U zatvorenom poligonskom vlaku, greške koordinata su isključivo proizvod slučajnih grešaka mjerjenja i one su po veličini uvijek manje nego manjeg inteziteta i mogu se na jednostavan način otkloniti iz rezultata mjerjenja. Na Slici 7 prikazan je slučaj kada su odstupanja f_x i f_y veća od dozvoljenih odstupanja, pa je vlak pretvoren u zatvoren poligonski vlak.



Slika 7 Zatvoren poligonski vlak

Tako će odgovarajuće popravke za koordinatne razlike biti $v_{\Delta y} = \frac{f_y}{\sum d_i} d_i$ i $v_{\Delta x} = \frac{f_x}{\sum d_i} d_i$ gdje je $\sum d_i$ ukupna dužina operativnog poligona.

Dakle popravke za koordinatne razlike se dobijaju srazmjerno odgovarajućoj dužini.

U posljednje vrijeme mjerene dužine se vrši elektromagnetskim daljinomjerom, jednako tačno i za manje i za veće dužine, jer tačnost izmjerene dužine uglavnom zavisi od tačnosti centrisanja instrumenta i signala. Pa kao što ni tačnost uglova ne zavisi od veličine ugla, već od tačnosti centrisanja instrumenta i signala, isti rezon se može primijeniti i kod računanja popravki koordinatnih razlika tako da se ovdje pojedinačne popravke računaju kao:

$$v_{\Delta y} = \frac{f_y}{n} \quad i \quad v_{\Delta x} = \frac{f_x}{n} \quad \text{gdje je } n \text{ broj mjerenih dužina u vlaku.}$$

Ukupno linearno odstupanje operativnog poligona mora biti manje od dozvoljenog linearног odstupanja $\Delta = 0.03m + \sum d * 0.00012m + \sqrt{\sum d} * 0.001m$. Ova dozvoljena odstupanja su ranije, dok su se dužine mjerile pantljikama, zavisla od kategorije terena.

Svako odstupanje koje je veće od izračunatog proizvod je grubih grešaka mjerena i nije ga moguće odstraniti iz rezultata mjerena, pa je potrebno mjerena ponoviti sa većom pažnjom i preciznošću.

Sada se definitivne koordinatne razlike dobijaju dodavanjem ovako dobijenih popravki na odgovarajuće sračunate koordinatne razlike.

Pri zaokruživanju popravki koordinatnih razlika treba voditi računa da je:

$$\sum v_{\Delta y_i} = f_y \quad i \quad \sum v_{\Delta x_i} = f_x$$

I na kraju su definitivne koordinate tačaka operativnog poligona:

$$Y_1 = Y_B + \Delta Y_1 + v_{\Delta y_1} \quad X_1 = X_B + \Delta X_1 + v_{\Delta x_1}$$

$$Y_2 = Y_1 + \Delta Y_2 + v_{\Delta y_2} \quad X_2 = X_1 + \Delta X_2 + v_{\Delta x_2}$$

$$Y_3 = Y_2 + \Delta Y_3 + v_{\Delta y_3} \quad X_3 = X_2 + \Delta X_3 + v_{\Delta x_3}$$