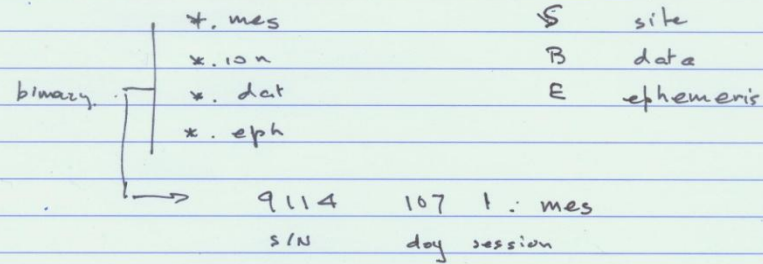


### ① Αρχια (Σαδοταίωυ)



ascii Receiver independent exchange format

xxxx xxx > 15 0 observations  
 site day session

15 N orbit

### ② Software

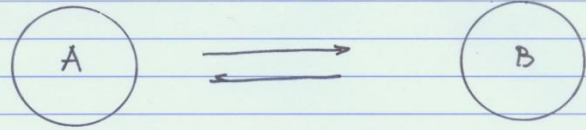
"Σερίωτκα"

binary to ascii



Σταθ A

Σταθ B



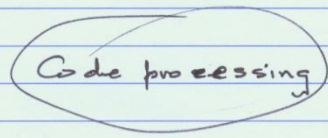
A → B

B → A

γωνία υψους 15° → 20°  
απόπειρα κωδικοποίησης

t<sub>A</sub> R<sub>A</sub> q<sub>A</sub>

t<sub>B</sub> R<sub>B</sub> q<sub>B</sub>



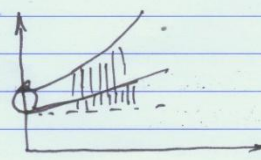
$\bar{x}_A, \bar{y}_A, \bar{z}_A$

$\bar{x}_B, \bar{y}_B, \bar{z}_B$

Time tag  
improvement

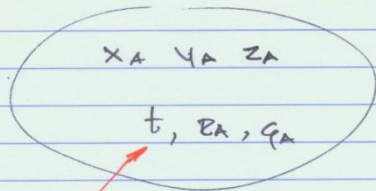
Clock<sub>A</sub>

Clock<sub>B</sub>



→ clock\_s.pdf





$X_B \ Y_B \ Z_B$

$t, \beta_B, \varphi_B$



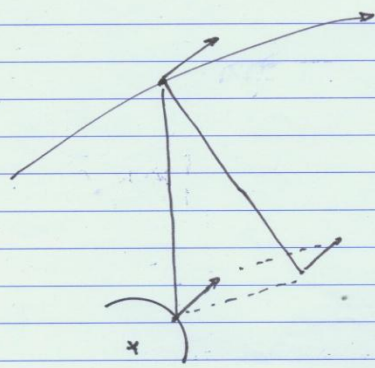
σταθμός

Απόλυτος εντοπισμός

10 m 95% κλίση οριζοντιογραμικά  
16 m υψομετρικά

Αν δεν υπάρχει σταθμός είναι στο δικό του τεταμένο ύψος  
και 10m ήθε να αυτο σε αυτο το φέρει ανεπίσημα

Δύο Εξέλιξ εντοπισμός





Τριπλές Διαφορές

(δύο, δευτερεύοντες) με τις τις σταθμούς

$$[N_A + \Sigma_1 + q_1] - [N_A - \Sigma_2 + q_2]$$

αυξάνοντας διαφορές σταθμ - διαφορές

$\frac{1}{8}$  παρατηρήσεων  $(\frac{1}{2}, \frac{1}{2}, \frac{1}{2}, \frac{1}{2}, \frac{1}{2}, \frac{1}{2})$

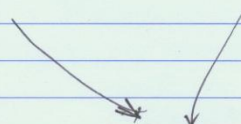
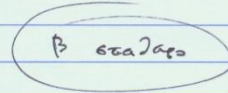
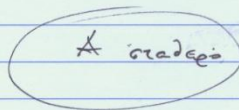
$x_A, y_A, z_A$

$x_B, y_B, z_B$

→ 10 km ( $\pm 10 - 15$  cm)

γύρο σταθμ

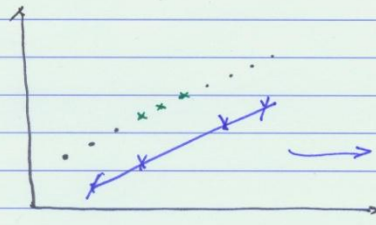
Διορθώνων Ανωλειτουργικών Κυκλών



Διορθώνων κανών επί μετρήσεως

Σταθμ +  
Παρατηρήσεις  
↓  
ενοποίηση





καθ. ευθεία  $y = ax + b$   
 ή συνάρτ. βέλτου



$x_A, y_A, z_A$

$x_B, y_B, z_B$

$t, \varphi_A$

$t, \varphi_B$

Διακρίσεις Διαφορές

(Σταθμίστους - Σταθμίστ)

1/4 των παρατηρήσεων

Ασάφους

Νί... οι άνω διακρίσεις

10 km ± 2 cm



$x_A, y_A, z_A$

$x_B, y_B, z_B$

Ελάχιστα Τετράγωνα

(float list)





Έρευνα Αρραίων Αρρίθμων

Ni ... 30

$$\textcircled{A} \quad 16755.89 \pm 0.01 \quad \rightarrow \quad 16755.92$$

$$.85$$



16756

(κίτριες αναρίθωσις)

$$\textcircled{B} \quad 7250.52 \pm 0.56 \quad \pm 1.68$$

$$\begin{array}{l} \rightarrow 7252.20 \\ \rightarrow 7248.84 \end{array}$$

7252

7251

7250

7249



(καμπύλη αναρίθωσις)



Γ

16756

7252

i

,

]

→ [Puu]<sub>1</sub>

υπόλοιπα ΜΕΤ

II

167.56

7251

→ [Puu]<sub>2</sub>

III

16756

7250

→ [Puu]<sub>3</sub>

$\frac{[Puu]}{[Puu]}$

πάλι στο

> 8

αφαιρώς στο 10

> 10

(fixed line)



Με αρχαία (αρχαίοι)

χρησιμο για συστατικές

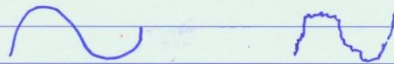
$$x_A \ y_A \ z_A \rightarrow x''_B \ y''_B \ z''_B \quad (DT)$$

$$10 \text{ km} < 1 \text{ cm}$$

Αν οι Νι... εσχεδικοί

$$x_A \ y_A \ z_A \rightarrow x'_B \ y'_B \ z'_B$$

$$10 \text{ km} < 2 \text{ cm}$$





fixed αλυσίδα σταθεροί

float κινούμενα

Συνδυασμός κλάσσης κλαστικής αλυσίδας

→ Trimble - sat

→ clocks .pdf

→ Encasegratia GPS

