

標準ポールの差異による前方交会法の誤差について

名城大学理工学部 正員 中井 清
 " " 鶴田 佑次
 " " ○前田 郁喜春

1. 予 立 が き

今回は、標準板アリゲードを用いて、太さの異なるポールを標準した場合に生ずる平板割量の交会誤差について報告する。普通アリゲードは簡単な取扱いが特徴であるが、目標の標準状態によって精度が著しく変化することは周知の通りである。また、ポール標準においても、目標の大小による信頼性においてまだ明確でないため、交角および標準距離を各種組合せて前方交会の実験を行つた。これも確実な資料を得るには更に測定を繰り返す必要があり本稿は現在までの成果を述べる。

2. 実験概要

Z方向の前方交会法は、交角 $30^\circ \sim 150^\circ$ をつき、距離は30m、60mにて扇形に測点を設け、表-1の組合せにて実施した。測点の位置は精密トラバースにより確定し、500分の1の原図を用いて算出した。実験は標準板付アリゲード（標準孔 $d = 0.5\text{ mm}$ 、標準ヘヤー $f = 0.3\text{ mm}$ 、標準板間隔 $L = 220\text{ mm}$ ）を用い、径 10 mm のビンポールと 30 mm の普通ポールの2種について、各組合せ毎に10回観測し、この結果を0点を原点とする原図に照合し、Z、Y座標の偏位をステレオメータによつて 100 mm まで精確に読みとり、交会法の誤差とした。

3. 前方交会法の誤差

方向誤の交会によって生ずる交点の偏位は、アリゲードの標準誤差と外心誤差より各ポールの太さによる誤差などの総合誤差と考えられる。これらうち外心誤差は常に右方向に一定量生ずるのでこれを別に考える。図-1はアリゲードの標準孔と標準ヘヤーの関係を示したもので、標準孔の大小による誤差 $\delta = d/x$ 、標準ヘヤーの太さによる誤差 $\varepsilon = f/L - x$ とすれば両者の誤差の一次式のようになる。

$$\theta = \sqrt{\delta^2 + \varepsilon^2} = \frac{\sqrt{d^2 + \varepsilon^2}}{L} \quad \dots (1)$$

しかるに、標準方向は目標と完全に一致せずの角内で左右に振れるので、ポールにヘヤーを合わせるとその誤差はセンターラインを正方向とするヘヤーの幅の半分(半角)だけの最大誤差を生じる。これがアリゲードの標準誤差で(2)式によつて表わされる。(だが、

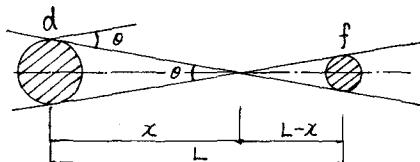


図-1

て、1つの方向を標準とその標準誤差は(2)式の範囲にあり、これにあらう太さのポールを標準とその誤差(主に目標の見立の状態)を加えたものがポールの大小に起因する誤差と言えられる。)

4. 実験結果

実測結果は直交座標に対する最確値と確率誤差を解析すると共に、これらの結果から前方交会法の図上誤差を表-2(1), (2)に示した。またこの図上誤差をグラフ比してしたもののが図-3(1), (2)である。これによると全測定値の算術平均の誤差は、中ノルムがより30%でそれを0.466mm, 0.617を示し、細ノルム準の誤差が少ない。またこの図上誤差は、図上の位置誤差0.2mmの範囲に応ずる誤差と考え、測定値個々の誤差量を見ると表中のアンダーラインから、中ノルムでは $\frac{1}{2} = 40\%$ 、中30%では $\frac{1}{2} = 20\%$ 、ヒゲ倍の比率で細ノルムによる誤差が小さくなる結果を得た。

表-2 図上誤差(1)

ϕ	S	30°	60°	90°	120°	150°	平均
10	30-30	0.204	0.454	0.186	0.360	0.792	0.399
	60-60	1.418	1.004	0.236	0.492	0.268	0.683
	60-30	0.166	0.120	0.334	0.502	0.126	0.253
	30-60	0.902	0.440	0.112	0.428	0.792	0.534
平均		0.672	0.504	0.217	0.445	0.494	(mm)

(2)

ϕ	S	30°	60°	90°	120°	150°	平均
30	30-30	0.171	0.280	0.217	0.406	0.351	0.285
	60-60	0.625	0.623	0.403	0.771	0.617	0.607
	50-30	0.654	1.062	0.190	0.928	1.387	0.844
	30-60	0.940	0.846	0.494	0.805	0.584	0.733
平均		0.597	0.702	0.326	0.727	0.734	(mm)

次に、上述の図上誤差は測定の精度を表す確率誤差(1)と対比して見る必要がある。(図-4(1), (2)参照) 2方向交会による測定の精度は90°を中心として60°～120°の範囲がほど良好であり、ヨコがより150°では極端に不規則となる傾向がある。この交角での測定はバラツキの多さの性質を有するので、これに対する図上誤差も不規則の事態が入り易く信頼性に欠ける面がある。またポールの大きさ起因する誤差として、測定の精度は明らかにビンボール視準が良く、これに30mの視準距離では非常にバラツキが小さく、60m視準では30m視準とポール径が小であるため目標視準が悪くなりバラツキが大きくなる。

5.まとめ

アリタードの視準誤差はある一定の角度をもち、距離が増すほど比例的に大きくなるため、ヘヤーがポールをかぶってしまうようになればポールをとらえる範囲が広くなつて精度が落ちる。このためポールがヘヤーより小さくならないようにはSを知る必要がある。 $\phi S = a$, $S = \frac{a}{\phi}$

実際にはこのSまでの長さが、ポール視準における良き精度を保持できる視準距離であり、細ノルムでは目標の見えが精度を左右するので適切な視準距離が必要となる。以上の通りから、細ノルム視準の場合には、図上誤差が小さく測定のバラツキも少く、全般に良好である。

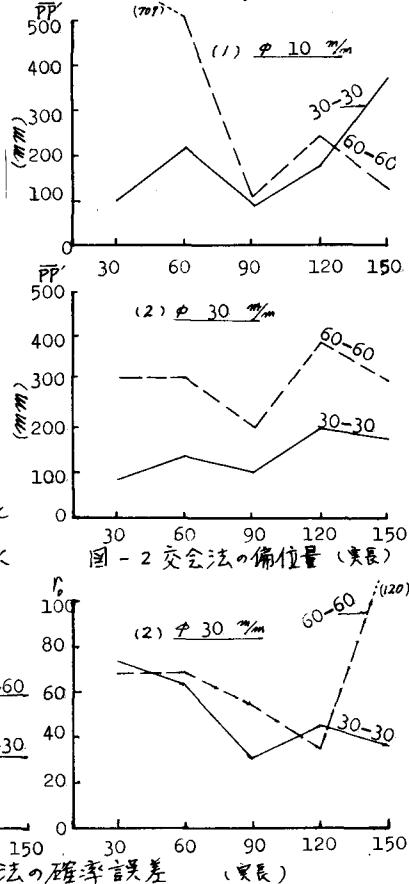


図-3 交会法の確率誤差(実長)

