

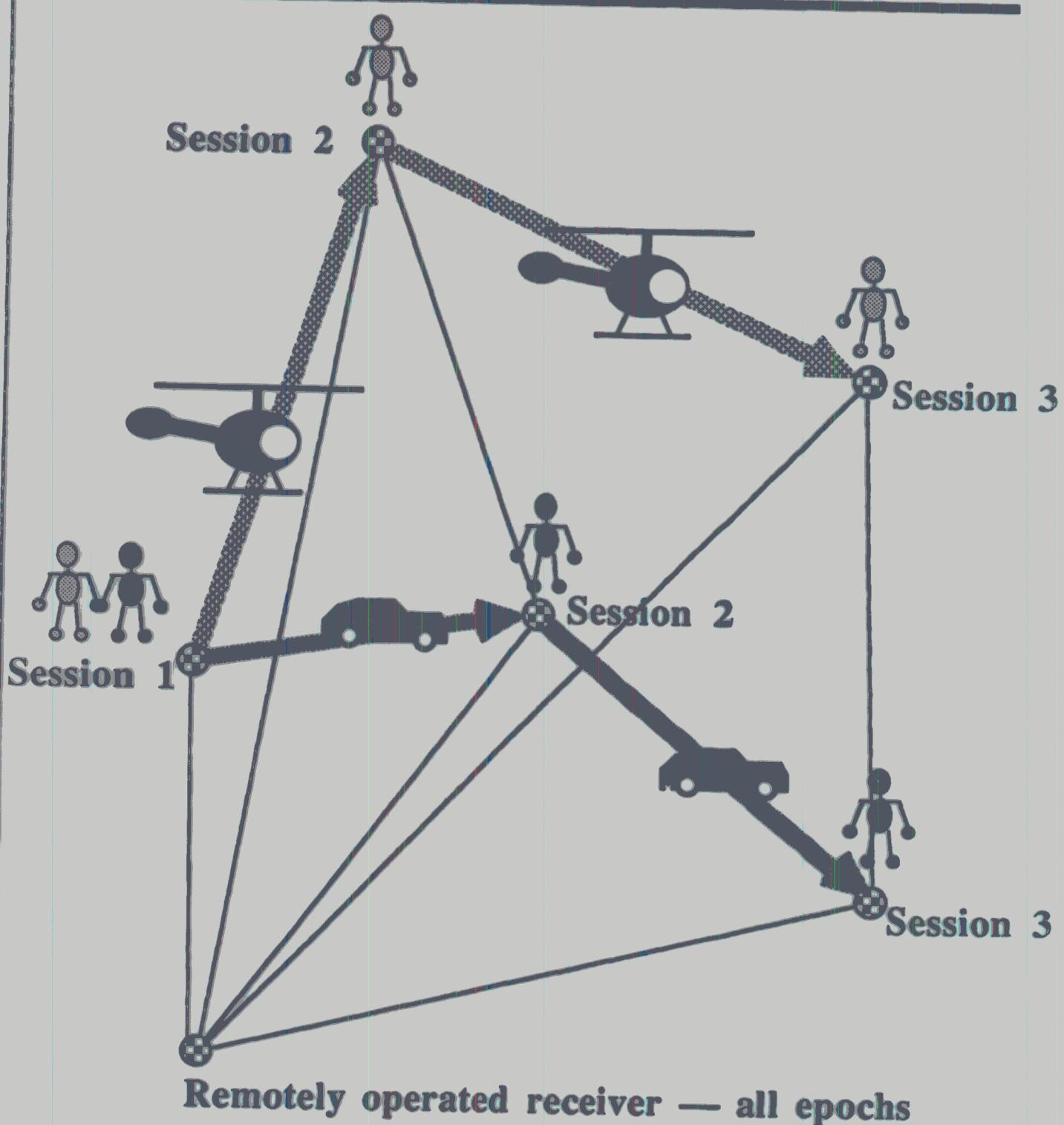
STRATEGIE GPS MĚŘENÍ

- líní základní : určování polohy jednoho bodu (jeden přijmač)
určování vektoru základny (dva přijmače)
více současně měřicích přijmačů : síť
- guderie / zeměměřictví : metoda 2 a 3 \Rightarrow ulahání GPS!
 - měření se provádí v daném intervalu současně na všech stanicech : seance (session) ; měření po seancích musí být vizuálna přes identické body
 - měřičtí plán : kompromis mezi přesnosti a náklady
 - některá pravidla : každý bod navštívit alespoň dvakrát, volba krátkých spojnic, některé základny měřit dvakrát



14.07

LOGISTIC DESIGN



MĚŘENÍ V MULTISEANCICH

- ideální: obsadit současně všechny body
 - zpravidla je ale něco bodů méně přípravací \Rightarrow nice seanci!
 - počet nutných seancí s pro zaměření n bodů pomocí r přípravací
- $$s = \left\lceil \frac{n-m}{r-m} \right\rceil$$
- , kde m je počet stanic s nice jak

jedním měřením v různých seancích

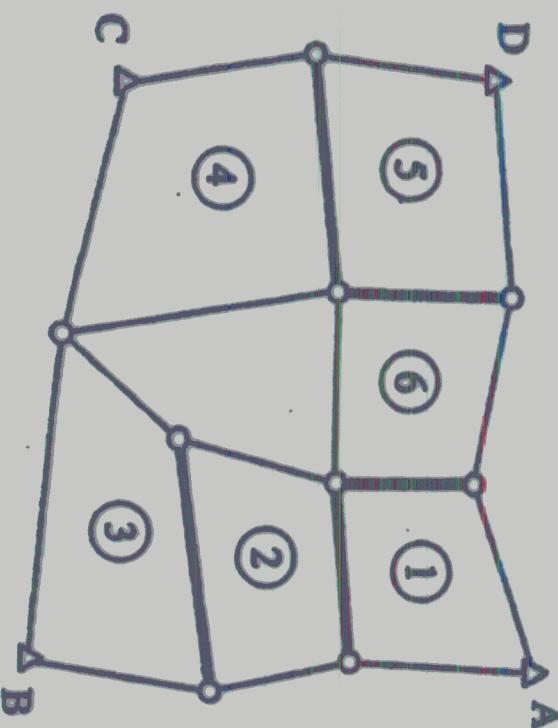
Příklad:

$$n = 13 \quad \dots \text{počet bodů}$$

$$r = 4 \quad \dots \text{přípravací}$$

$$m = 2 \quad \dots \text{společné body}$$

$$\Rightarrow s = 6 \quad \dots \text{seance}$$



$$s(r-1)$$

... nezávisle základny

Sít měření 4 přípravací

$$(s-1)(m-1) \dots \text{dvojkřídlé měření základny}$$

APLIKACE TECHNOLOGIE GPS DLE PŘESNOSTI

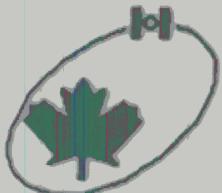
Category	Average required relative accuracy	Corresponding accuracy in [m], distance dependent
A: Exploration geophysics Georeferencing low accuracy GIS	$1 \cdot 10^{-4}$	$1 \dots 50$
B: Topographic map surveys Small scale engineering Vehicle control systems	$1 \cdot 10^{-5}$	$0.2 \dots 1$
C: Cadastral surveys Engineering surveys of mean accuracy	$5 \dots 1 \cdot 10^{-6}$	$0.01 \dots 0.2$
D: Geodesy, Control surveys High precision engineering surveys	$5 \cdot 10^{-7} \dots 1 \cdot 10^{-6}$	$\leq 0.01 \dots 0.05$
E: Geodynamics Highest precision engineering surveys	$1 \cdot 10^{-7}$	$0.001 \dots 0.02$

GPS MĚŘENÍ - PŘIPOJENÍ NA GEOCENTRUM

- relativní GPS : nutnost použít několika řádů operačních bodů
- přemýšlení bod : budou všechny souřadnice či maximálně souřadnice a jejich střední chyby
- opěrný bod : souřadnice a jejich konvarionální matice
- výsledky měření jsou pak dány vztahem k přemýšlením řádů operačních bodů - zpravidla nazývá realizace koordinátového systému (ITRF, EUREF atd.) \Rightarrow transformace do národního systému
- ČR : transformace do S - YTSK (7 parametrů)
- sítě operačních bodů v ČR : body NULRAD, DOPNUL aj. zhuštěná síť GPS bodů

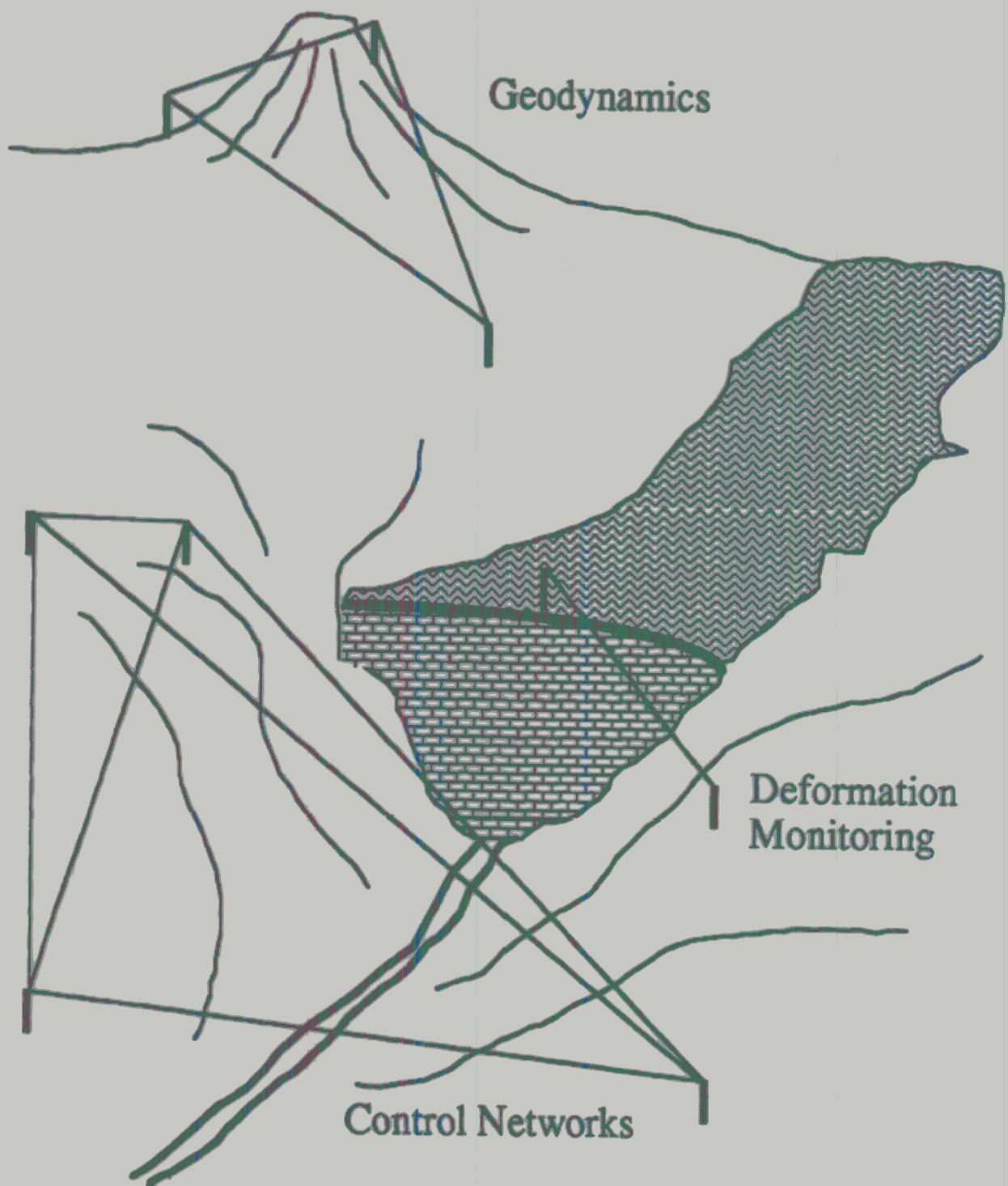
Mezinárodní aktivity v oblasti GPS

- mnoho mezinárodních a národních výzkumných skupin v oblasti GPS
- významná mezinárodní organizace je International GPS Service (IGS)
- svoji činnost zahájila pilotním projektem International Association of Geodesy (IAG) v roce 1992
- její aktivity zahrnují:
 - sběr dat (standard pro GPS stanice)
 - sdílení dat (datová centra)
 - analýza dat (analytická centra)
 - zlepšování zpracování dat (pracovní skupiny)



2.01

LAND APPLICATIONS IN SURVEYING AND MAPPING

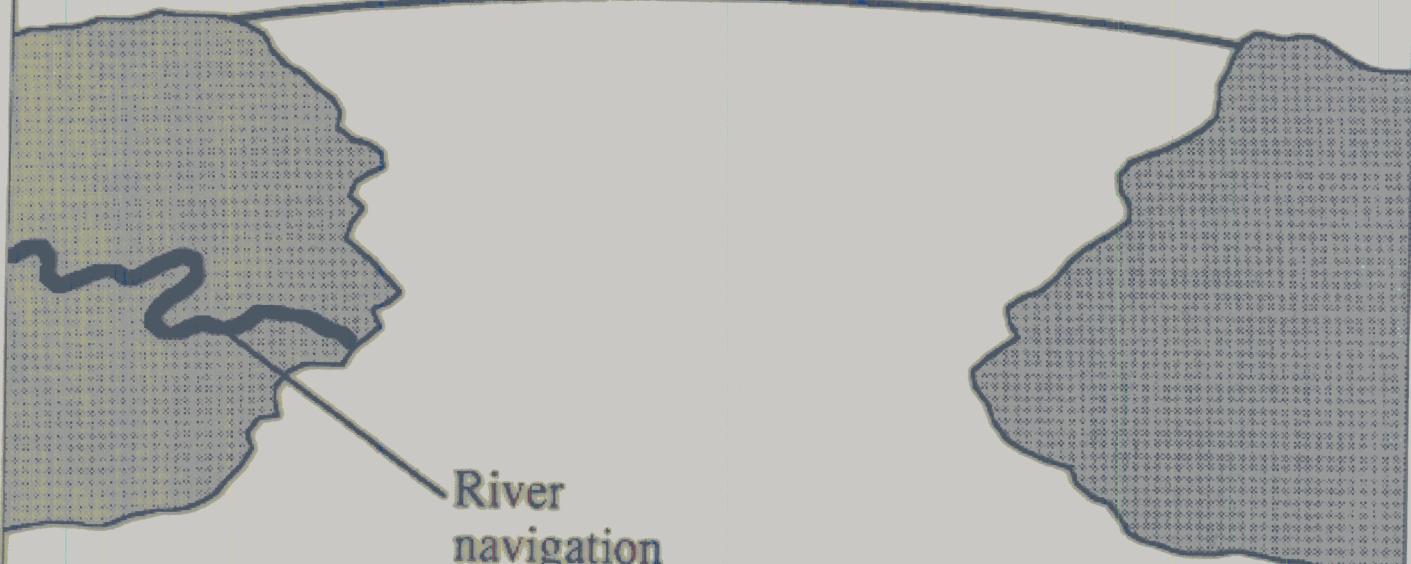




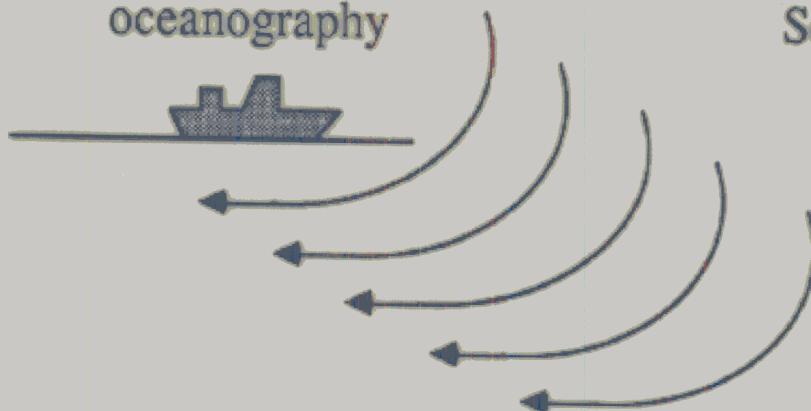
MARINE APPLICATIONS IN TRANSPORTATION AND MARINE SCIENCES

2.04

En route
navigation



Physical
oceanography



Search and rescue



AIRBORNE APPLICATIONS IN TRANSPORTATION

2.06

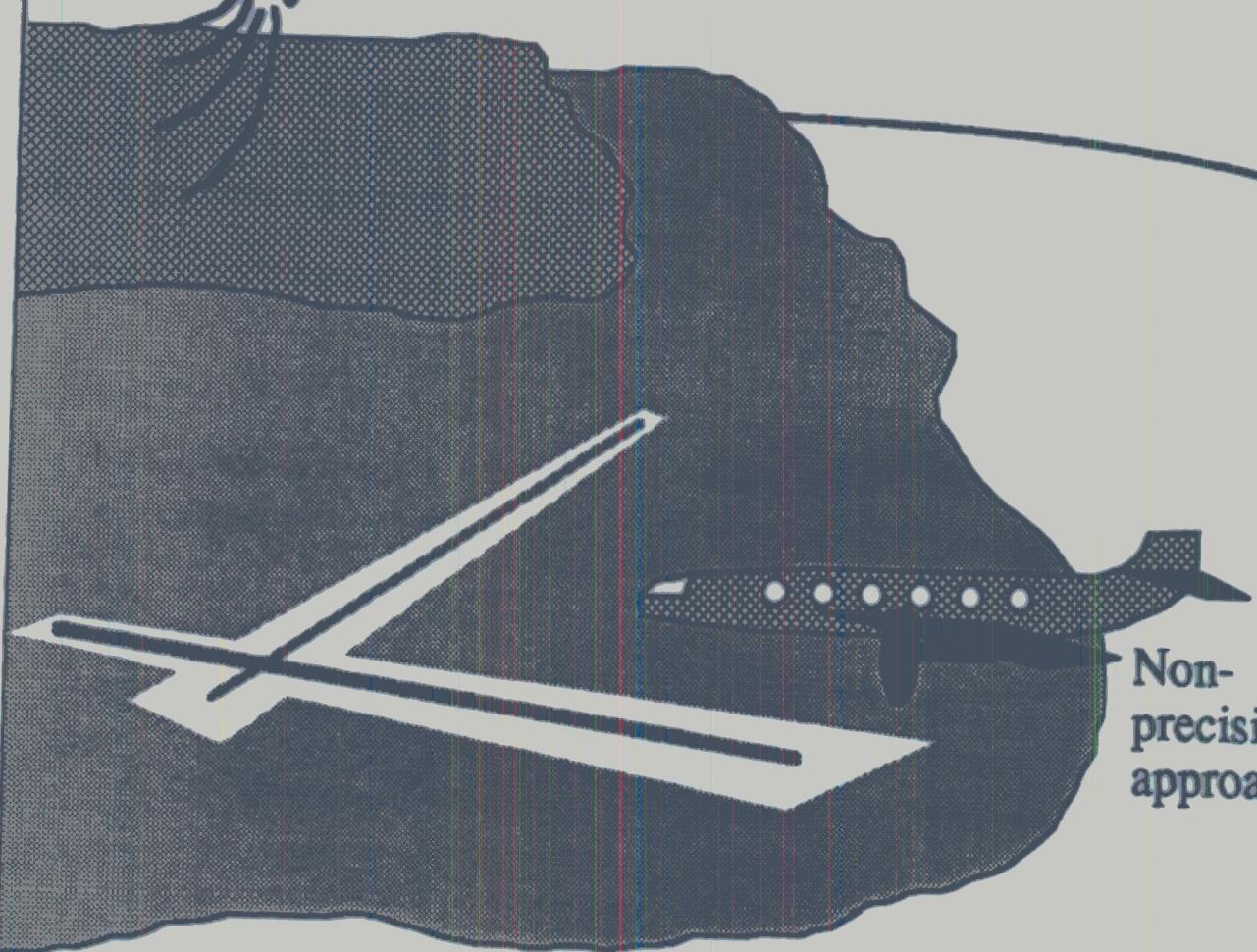
Forestry
spraying



En route
navigation



Non-
precision
approach





SPACE APPLICATIONS

2.07

