3 GPS定位的设计与实施

- 3.1 GPS测量的技术设计
- 3.2 GPS测量的组织实施
- 3.3 GPS测量的作业模式
- 3.4 问题讨论

4/27/2014

GPS网技术设计的依据①

- 3.1.1 测量任务书或测量合同
- 1、任务书
- 一项GPS测量工程项目,往往是由工程发包方、上级主管部门或 其他单位或部门提出,由GPS测量队伍具体实施的约束文件。
- 2、合同书
- 经双方协商后双方所签订的 合同,具有法律效力。

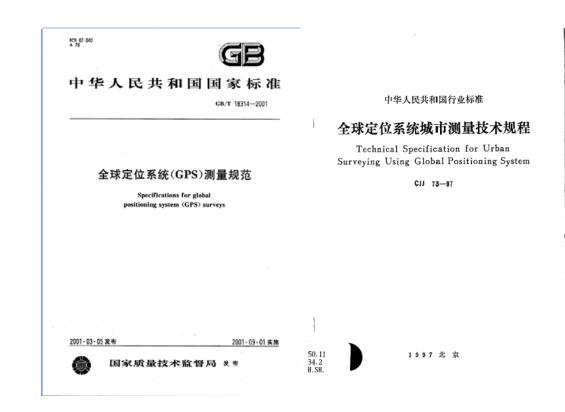


2 4/27/2014

GPS网技术设计的依据②

3.1.2 测量规范

- 1992年
- 1995年
- 1997年
- 2001年
- 2009年
- 地方、行业规范



4/27/2014

GPS网的精度和密度设计

4/27/2014

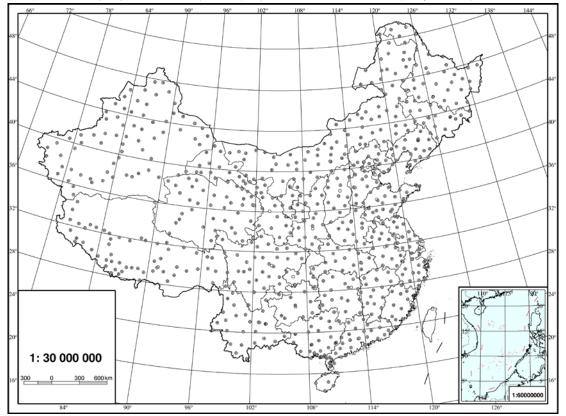
GPS测量的等级及其用途

- 1、等级及用途
- AA级的等级一般为全球性的坐标框架;
- 美国联邦大地测量分管委员会(Federal Geodetic Control Subcommittee-FGCS)在1988年公布的GPS相对定位的精度标准中有一个,此等级的网一般为全球性的坐标框架。

IGS的GPS卫星跟踪网络

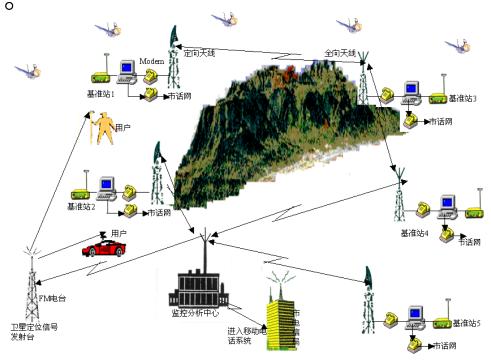
■ A级网一般为区域或国家框架网、区域动力学网;

■ B级网为国家大地控制网或地方框架网;



6 4/27/2014

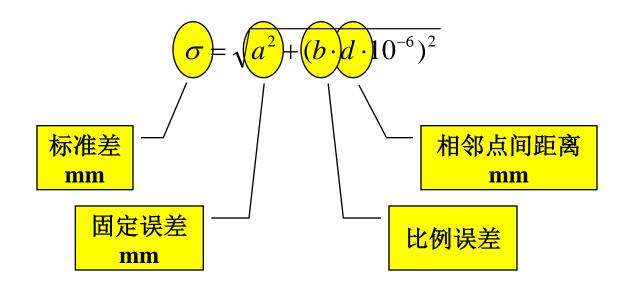
- C级网为地方控制网和工程控制网;
- D级网为工程控制网;
- E级网为测图网。



深圳市连续运行卫星定位导航服务系统结构及通信网络示意图

各等级GPS测量的精度指标

■ GPS网的精度衡量指标 – 相邻点基线 长度精度



8 4/27/2014

各等级GPS测量的精度指标

■ 固定误差和比例误差系数

级别	固定误差a, mm	比例误差系数
AA	≤3	≤0.01
A	≤5	≤0.1
В	≤8	≤1
С	≤10	≤5
D	≤10	≤10
Е	≤10	≤20

精度分级

各等级GPS测量的精度指标

■ 点位精度和基线长度年变化率精度规定

级别	点位地心坐标精度,m	基线长度年变化率精度, mm/年
AA	≤0.05	≤2
A	≤0.1	≤3

10 4/27/2014

各级GPS点的密度指标

测量分类。	相邻点距离(km)。
$\mathbf{A}_{s'}$	100~2000
B.	15~250~
C.	5~40-
D.	2~15
E	1~10.

11 4/27/2014

根据具体情况技术设计

- 工程实际精度要求
- 实际情况





12 4/27/2014

GPS网的基准设计

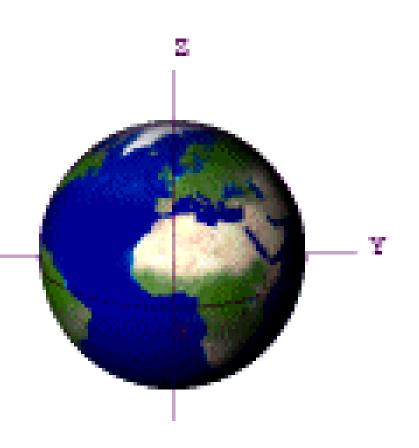
13

基准设计

■ 1、GPS网的基准:

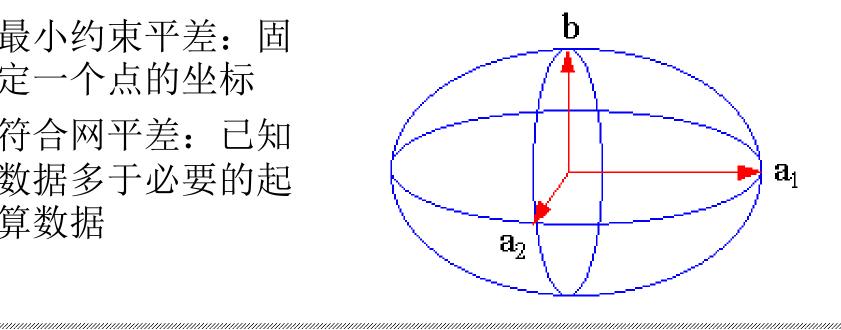
位置基准、尺度基准和方位 基准

- 2、方法:
 - (1) 固定一个点的坐标,加适当的权
 - (2) 不固定任何一个点,自由网伪逆平差、逆稳平差
 - (3) 固定若干点坐标,加适当的权



最小约束平差和符合网平差

- 最小约束平差: 固 定一个点的坐标
- 符合网平差: 已知 数据多于必要的起 算数据



4/27/2014 15

GPS测量中的图形设计

- 三角形网
- 多边形网
- 附合导线网
- 星形网

16 4/27/2014

GPS网的特征条件

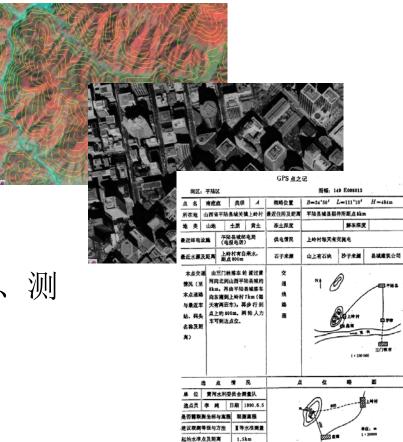
- C为观测时段数,n为网点数;m为每点的平均设站次数;N为接收机数。
- 1) 时段数(同步观测数): C =n.m/N
- 2) 总基线数: J总=C.N.(N-1)/2
- 3) 必要基线数: J必=n-1
- 4) 独立基线数: J独=C.(N-1)
- 5)多余基线数: J多=C.(N-1)-(n-1)

4/27/2014

选点与埋石

收集资料

- 实施方
 - 乙方
- 目标
 - 控制点成果、水准资料、测 区地形图
- ■内容
 - 控制点坐标、点之记
 - 水准点坐标、点之记
 - 测区地形图(1:5万~1:10万)



GPS点之记

选点

1.对测站的基本要求

- 开阔:测站上空应尽可能的开阔,在10°~15°高度角以上不能有成片的障碍物。
- 远离干扰源: 在测站周围约200m的范围内不能有强电磁波干扰源, 如大功率无线电发射设施、高压输电线等。
- 避免或减少多路径效应的发生:测站应远离对电磁波信号反射强烈的地形、地物,如高层建筑、成片水域等。
- 便于观测作业和今后的应用:测站应选在交通便利,上点方 便的地方。
- 易于保存:测站应选择在易于保存的地方,利用已有测点。
- 根据应用要求,保证部分点间的通视。

19

选点

2.辅助点和方位点

- (1)AA、A级点不在基岩上时,作辅助点。 距离和高差精度≤5mm
- (2)方位点: 点距≥300米

3.选点作业

- 图上设计与实地相结合,做标记。
- 利用旧点: 稳定、可靠和完好、满足要求。
- 点名与地名应有关系。
- 新旧点重合时,用旧点名。
- 实地做点之记。
- 做点的环境图,作测量预报。

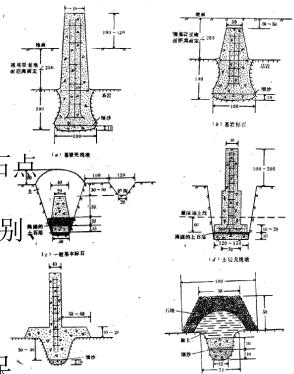
20

- 标石类型
- 中心的标志
- 埋石作业
- 混凝土灌注
- 旧点要符合同级GPS点要求。
- 方位点: 注记

AA,A,B点要经过一个雨季,解冻期,岩石点 经过一个月

现场浇灌混凝土标石时,压印GPS点的类别響 年代, 国家设施勿动字样。

- 埋石结束后上交资料:
 - 点之记
 - 土地占用文件及测量标志委托保 管书



GPS接收机选用及仪器检验

遵照GPS规范

级别	AA	A	В	С	D, E
单频/双频	双频/全波 长	双频/全波 长	双频	双频或 单频	双频或 单频
至少应具 有观测量	L1,L2载波 相位	L1,L2载 波相位	L1,L2载 波相位	L1载 波相位	L1载波 相位
同步观测 接收机数 量	≥5	<u>≥4</u>	<u>≥4</u>	≥3	≥2

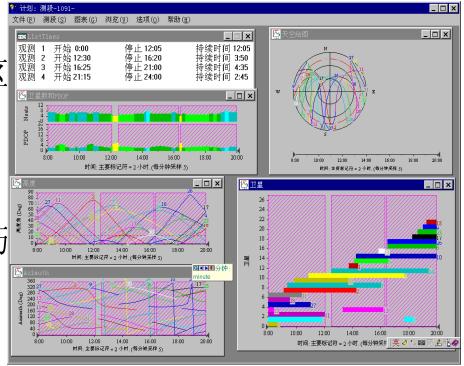
22 4/27/2014

数据采集

23

拟定作业计划

- 1.分区观测
- AA, A, B级网规模 大时, 分区观测。相邻区 4个点相连。
- 2.卫星可见性预报
- 1)根据测区大概位置,30天以内的卫星概略星历
- 2)现有随机软件
- 3)内容:时段、卫星数、PDOP值



24 4/27/2014

3.调度命令

接收机编号 观测点名 观测时段	0001	0002	0003	备注
08: 30-09: 30	1号点	2号点	3号点	观测
09: 30-10: 30			张师傅 车号3309	搬站
10: 30-11: 30		2号点	4号点	观测

作业分组与作业调度表

2000年9月7日 星期四 年积日: 251

作息时间: 07:45 出发

13:40 - 17:40

作业时	回: 9:30 - 13	:30;	13:40 - 17:40		
组别	作业人员	点号	点 名	送	接
1	田泽海 兰贵文	51	II 新 10	丘炉傅 13600166703	丘师傅
2	黄勇 邱华	57	II新6	丘师傅 13600166703	丘师傅
3	张洪波 黄海兰	72	I 广深惠 118	炼师傅 13923865039	陈师傅
4	张 波 吴 云	70	Ⅰ穗普 43-1	小陈师傅 13823316953	小陈师傅
⑤	邵永强 曾文宪	71	Ⅰ穗普 39-1	小陈师傅 13823316953	小陈师傅
6	朱黎智 亅建国	62	II新4	廖师傅 13823228256	廖帅傅
8	董立祥 老 曾	54	II新9	陈师傅 13923865039	炼师傅

观测

26

基本技术规定

表 7 各级 GPS 测量基本技术要求规定

级 别 项 目	AA	A	В	С	D	Е
卫星截止高度角(°)	10	10	15	15	15	15
同时观测有效卫星数	≥4	≥4	≥4	≥4	≥4	≥4
有效观测卫星总数	≥20	≥20	≥9	≥6	≥4	≥4
观测时段数	≥10	≥6	≥4	≥2	≥1.6	≥1.6

项 目	级 别	AA	A	В	С	D	E	
	静态	≥720	≥540	≥240	≥60	≥45	≥40	
1								1

27 4/27/2014

准备工作

- 1) 预热和静置
- 2) 对中
- 对中精度≤3mm
- 3) 定向: 天线指北精≤5°
- 罗盘,天文方法
- 4) 整平
- 5) 仪器量高:
- 相隔120°三次平均
- 6) 拆除觇标





观测

- 1) 严格按照调度命令,特殊情况立即汇报
- 2)检查接收机、电源、天线的连接开机
- 3)指示灯、显示器正常后,输入站名、时间间隔、时段等信息
- 4) 记录项目
- 5)相关信息检查
- 6)始末各记录一次观测卫星号、天气状况、实时记录PDOP 值
- 7) 小环境的特殊条件
- 8)各时段前后两测天线高,差异≤3mm
- 9)偏心观测的情况
- 10)50m之内不用电台,10m内不用对讲机。

4/27/2014

观测(续)

- 11) 天冷、热的防护
- 12) 一个时段内不准:
- ▶关机,重新启动
- ▶仪器自检
- ▶改变高度角、采样间隔
- ▶改变天线位置
- > 关闭文件或删除文件
- 13) 快速静态:参考站不能中断,采样间隔一致
- 14) 检查,搬站

30 4/27/2014

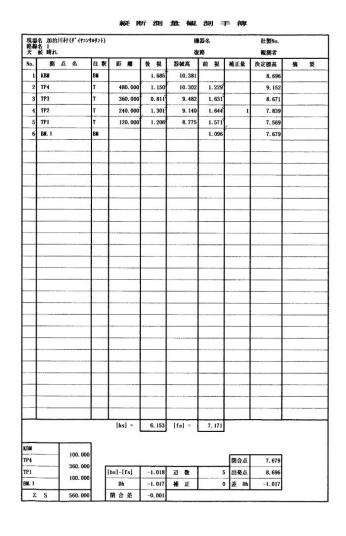
记录

- 1) 记录类型
- 盘
- 手簿
- 计划、偏心资料
- 2) 纪录内容
 - (1) 观测记录的主要内容:
- 卫星星历(历书)
 - 一 广播星历文件
 - 预报星历文件
 - 一 精密星历文件
 - (2) 测量手簿

3) 记录要求

32

- 及时填写
- 铅笔记录
- 手簿整饰、存储介 质上的注记和记录 用蓝(黑)墨水写。
- 接收机存储文件一 式两份,并做标记
- 观测手簿应连续编页,制成册,不能有缺损



4/27/2014

外业数据质量检核

- 数据剔除率≤10%
- 复测基线的长度差: 满足下式的规定:

$$d_s \leqslant 2 \sqrt{2} \sigma$$

式中: σ——相应级别规定的精度(按实际平均边长计算)。

■ 同步环闭合差,三边同步环:

$$W_X \leqslant \frac{\sqrt{3}}{5}\sigma$$

$$W_{Y} \leqslant \frac{\sqrt{3}}{5}\sigma$$

$$W_z \leqslant \frac{\sqrt{3}}{5}\sigma$$

式中: σ——相应级别规定的精度(按网的实际平均边长计算)。

外业数据质量检核(续)

■ 独立环闭合差及附合路线坐标闭合差:

12.2.4 C级以下各级网、及B级GPS网外业基线预处理结果,其独立闭合环或附合路线坐标闭合差应满足:

式中:n——闭合环边数;

σ——相应级别规定的精度(按实际平均边长计算)。

$$W_S = \sqrt{W_{X}^2 + W_{Y}^2 + W_{Z}^2}$$

外业数据质量检核(续)

■ 精处理后基线分量及边长的重复性:

$$= \left\{ \frac{n}{n-1} \bullet \sum_{i=1}^{n} \frac{(C_i - C_m)^2}{\sigma^2_{c_i}} \right\}^{\frac{1}{2}}$$

$$\sum_{i=1}^{n} \frac{1}{\sigma^2_{c_i}}$$

■ 各时段的较差,AA、A、B级基线:

$$\begin{cases} d_{\Delta x} \le 3\sqrt{2}R_{\Delta x} \\ d_{\Delta y} \le 3\sqrt{2}R_{\Delta y} \\ d_{\Delta z} \le 3\sqrt{2}R_{\Delta z} \\ d_{s} \le 3\sqrt{2}R_{s} \end{cases}$$

4/27/2014

重测和补测

- (1) 未按施测方案,缺、漏、未满足要求
- (2) 复测基线、同步环、独立环、附合路 线闭合差超限
- (3) 舍弃
- (4) 尽量同步观测重测和补测基线
- (5) 重测和补测原因写入数据处理报告

36 4/27/2014

成果验收和上交资料

37

成果验收

按CH1002有关规定进行,重点成果:

- 实施方案是否按规范和技术设计要求
- 重测、补测数据剔除原因合理
- 软件合乎要求,项目齐全,起算数据正确
- 各项技术指标是否合乎要求

上交资料

- ✓ 任务书或合同书、技术设计书
- ✓ 点之记等有关资料
- ✓ 接收机、气象仪等其它仪器检测
- ✓ 外业观测记录
- ✓ 数据文件、资料、成果
- ✓ GPS点图
- ✓ 技术总结和成果验收报告

3.3 GPS测量的作业模式

概述

近几年来,随着GPS定位后处理软件的发展,为确定两点之间的基线向量,已有多种测量方案可供选择。这些不同的测量方案,也称为GPS测量的作业模式。

目前较为普遍采用的作业模式主要有静态相对定位、快速静态相对定位、准动态相对定位和动态相对定位等。

3.4 问题讨论



41 4/27/2014