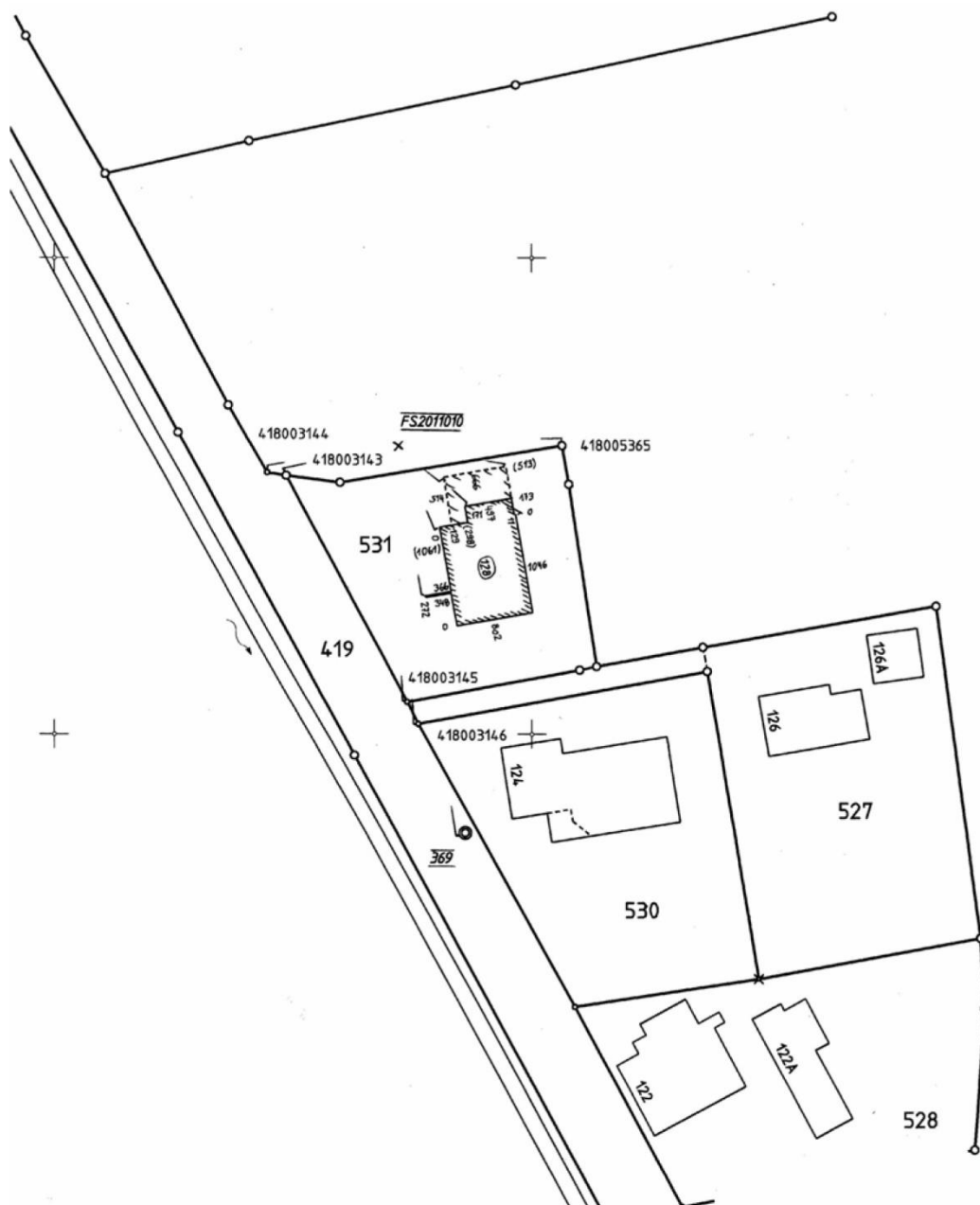


Beispiel Gebäudenachführung

- Aufnahme der neuen Gebäudepunkte und der bestehenden umliegenden Grenz- und Polygonpunkte mittels einer freien Stationierung
- Berechnung der Koordinaten der aufgenommenen Punkte in einem lokalen Koordinatensystem
- Einpassung dieses lokalen Koordinatensatzes mittels Helmerttransformation (ohne Massstab) in die als Passpunkte dienenden Grenz- und Polygonpunkte
- Beurteilung der Klaffen in den Passpunkten (Grösse muss etwa der Digitalisierengenauigkeit entsprechen und die Richtungen müssen zufällig verteilt sein)
- Evtl. Elimination von Ausreissern in den Passpunkten und Neuberechnung der Transformation



Resultate der Transformation

Lage-Einpassung Session 2011010

s0 a posteriori = 168.4 mm
Anzahl Passpunkte : 6
Überbestimmung : 9

Verschiebung in Y = 1640.975 m +- 0.004 m
Verschiebung in X = -4736.368 m +- 0.004 m
Rotation = -4927.7 cc +- 2318.8 cc
Massstab = (nicht verlangt)

Klaffen der Passpunkte:

	PunktNr	AC	vY [mm]	vX [mm]	vH [mm]
L	418003143	1	-119.8	-61.4	
L	418003144	2	71.6	-48.3	
L	418003145	2	64.6	89.5	
L	418003146	2	125.7	193.9	
L	418005365	1	-84.9	-349.9	
L	4180369	11	-57.3	176.2	

