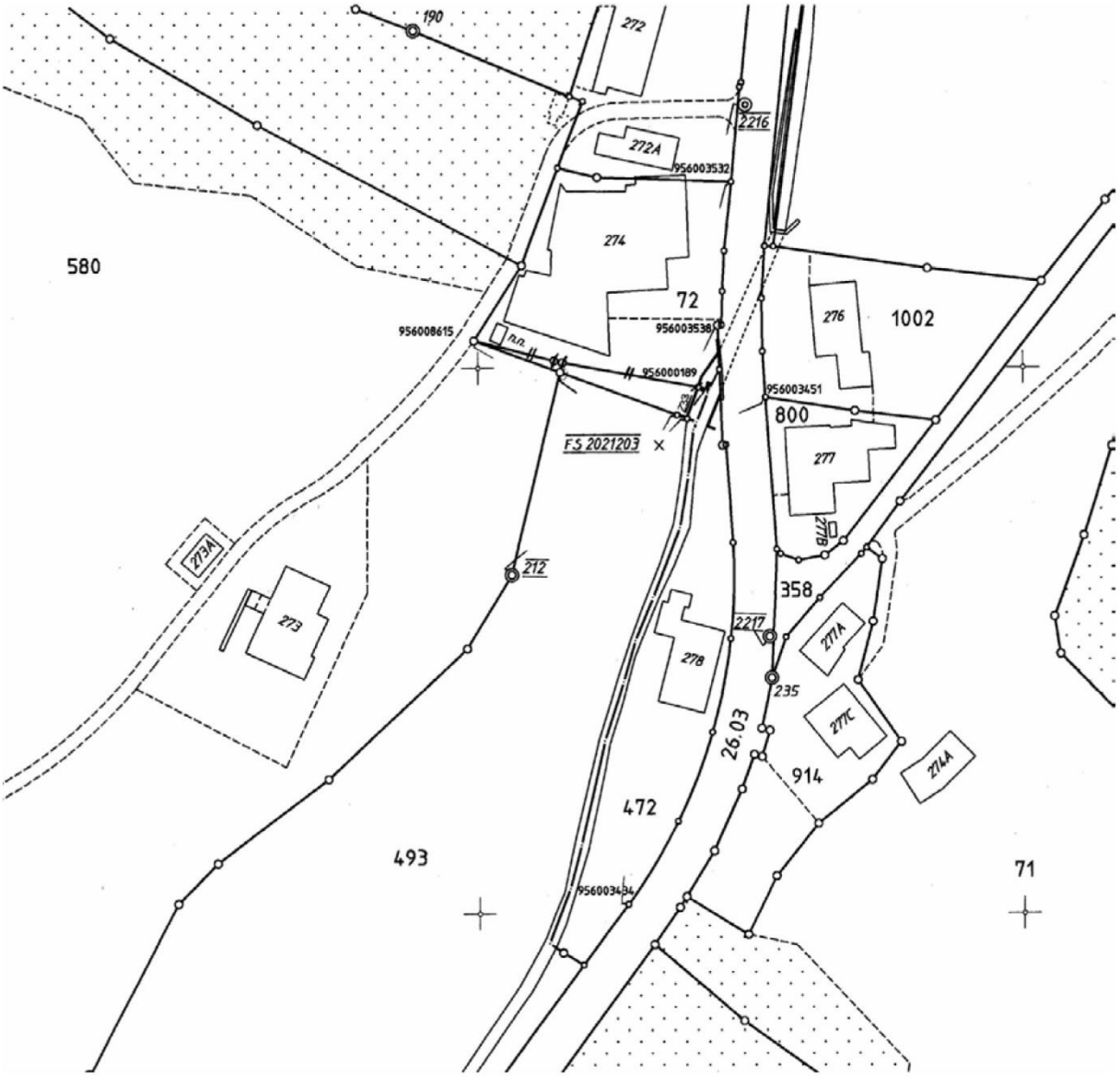
Beispiel Grenzmutation

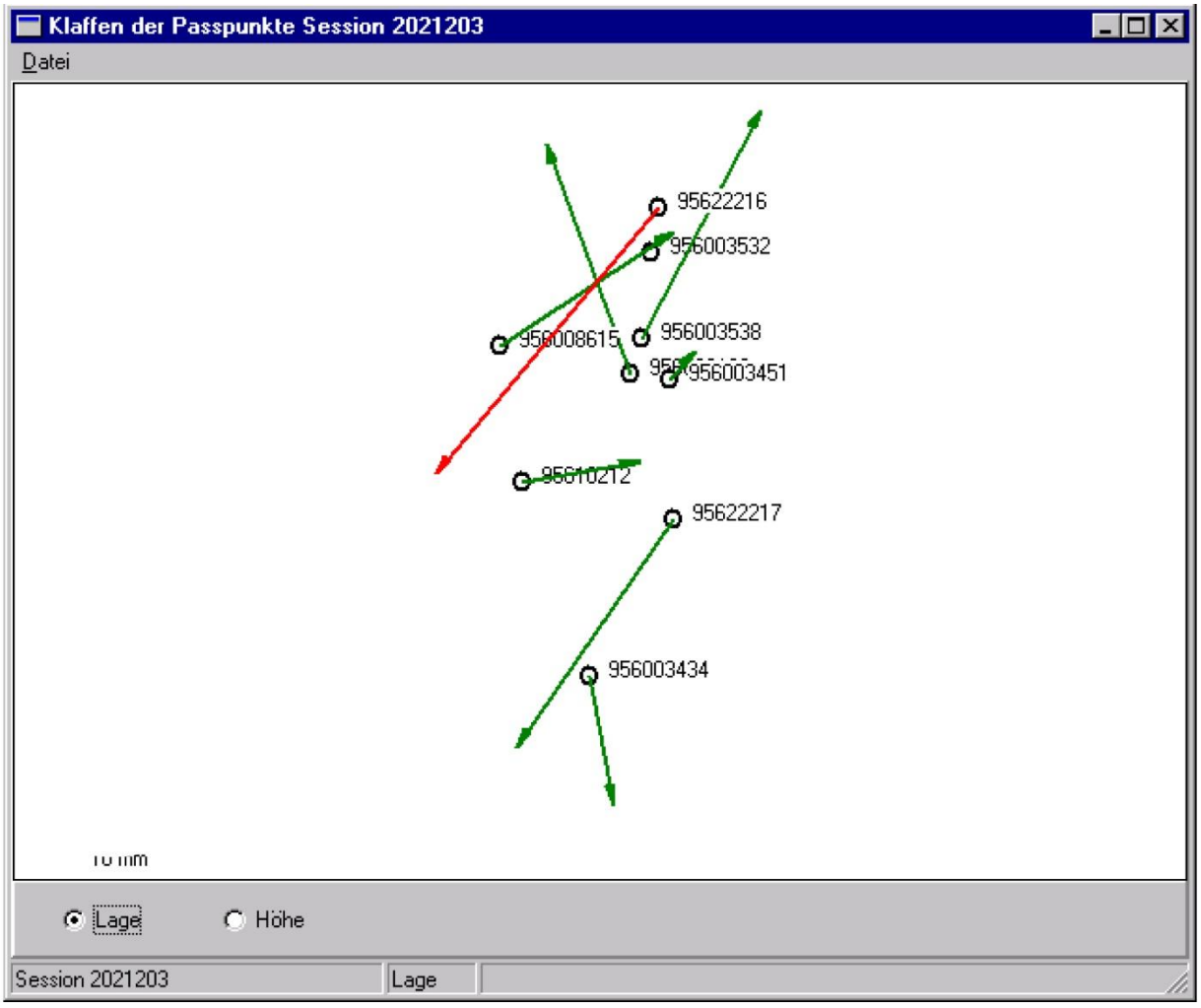
- Aufnahme der neuen und noch vorhandenen alten Grenzpunkte sowie der bestehenden umliegenden Polygon- und Grenzpunkte mittels einer freien Stationierung
- Berechnung der Koordinaten der aufgenommenen Punkte in einem lokalen Koordinatensystem
- Einpassung dieses lokalen Koordinatensatzes mittels Helmerttransformation (ohne Massstab) in die als Passpunkte dienenden Polygon- und Grenzpunkte
- Beurteilung der Klaffen in den Passpunkten (Grösse muss etwa der Digitalisiergenauigkeit entsprechen und die Richtungen müssen zufällig verteilt sein)
- Elimination von Ausreissern in den Passpunkten (hier Pkt. 956003532) und Neuberechnung der Transformation



Resultate der Transformation

Lage-Einpassung Session 2021203

s0 a posteriori	=	118.1 mm	
Anzahl Passpunkte	:	8	
Überbestimmung	:	13	
Verschiebung in Y	=	205.921 m	+- 0.001 m
Verschiebung in X	=	-606.932 m	+- 0.001 m
Rotation	=	-624.0 cc	+- 578.7 cc
Massstab	=	(nicht verlangt)	

Klaffen der Passpunkte:

	PunktNr	AC	vY [mm]	vX [mm]	vH [mm]
L	956000189	41	-56.7	154.4	
L	956003434	2	16.3	-86.5	
L	956003451	2	18.2	19.6	
	956003532	2	-557.6	111.1	
L	956003538	1	81.1	153.1	
L	956008615	1	116.9	77.3	
L	95610212	11	80.0	14.9	
L	95622216	12	-150.1	-179.0	
L	95622217	11	-105.7	-153.9