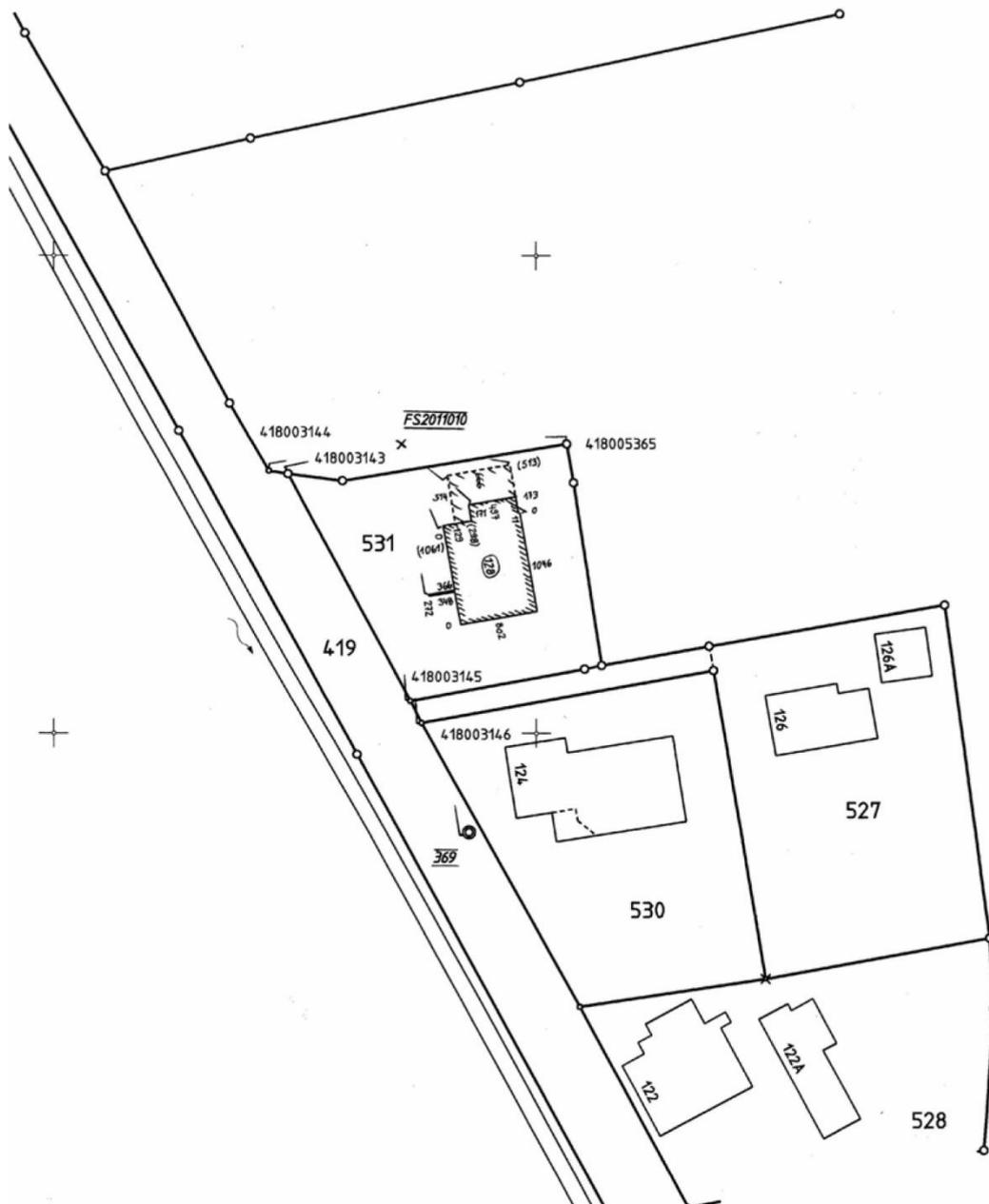


Exemple de conservation de bâtiments

- A partir d'une station libre, lever les angles de bâtiments ainsi que les points limites et les points de polygones situés à proximité.
- Calculer les coordonnées dans un système de coordonnées local.
- Ajuster les coordonnées locales aux points d'ajustage retenus (polygones ou points limites) par le biais d'une transformation de Helmert (sans inconnue d'échelle).
- Evaluer les écarts sur les points d'ajustage (les directions doivent être aléatoires et les grandeurs inférieures ou égales à la précision de la numérisation).
- Eliminer éventuellement les points d'ajustage "dissonants" et procéder à un nouveau calcul de la transformation de Helmert.



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	

