

31

# 測量學新編

李瓊武著

李瓊武

國立成功大學土木工程系

國立成功大學航空測量研究所

測量高考及格・測量技師

翻印所有

翻印必究

測量學新編

編著者：李瓊武

住 址：台北市南昌路一段 161 號 2F

發行所名稱：九樺出版社

發行人：陳木生

地 址：台北市南昌路一段 161 號 2F

電 話：3910127 \* 3919950

印 刷 廠：金全印製公司

地 址：台北市中華路二段 441 巷 12 號

電 話：3032098 • 3035107

郵 欄：112514—2 號九華帳號

定 價：新臺幣貳佰元整

再版日期：75年10月31日

## 序　　言

測量學涉及範圍甚廣，細節繁瑣，使學者難以融合各單元內容而建立起整體的觀念，再加近年來高考、普考、特考測量學試題趨向整體規劃申論性及觀念性題目，更使學者難有把握得高分的信心。本書即針對此點有系統化、連貫性地編成，目的在導引學者建立整體堅實之測量根基。

本書乃作者積歷年教學及外業實作經驗，參考多本測量書籍精華彙編而成。每章後增列例題精粹，幫助學者了解本章重心及命題重點所在，祈學者善加利用。

編寫過程中，對陳清標先生給予資料協助，陳寶蓮小姐、高麗蘭小姐校稿，深致謝意，并限於篇幅時間之關係，恐有疏漏，尚祈先進不吝指教，是所甚幸。

李　瓊　武　謹識於台大・地震館

中華民國七十三年四月二十七日

# 目錄

第一章 濰量概論 .....	1
1 - 1 濰量之定義 .....	1
1 - 2 濰量之分類 .....	1
1 - 3 濰量之基準 .....	3
1 - 4 地球之曲率、距離、高低差 .....	4
1 - 5 平面直角座標系投影誤差 .....	6
1 - 6 濰量之誤差 .....	7
1 - 7 誤差傳播定律 .....	10
1 - 8 精確度( Accuracy )與精密度( Precision ).....	11
1 - 9 重點整理⇒例題精粹 .....	11
第二章 距離測量 .....	19
2 - 1 概說 .....	19
2 - 2 測尺測量 .....	19
2 - 3 直角儀標定垂直線 .....	32
2 - 4 測尺量距之誤差及其改正 .....	36
2 - 5 電子測距 .....	42
2 - 6 光學測距法 .....	49
2 - 7 重點整理⇒例題精粹 .....	80

第三章 高程測量 .....	91
3-1 高程概說 .....	91
3-2 高程測量分類 .....	91
3-3 名詞定義 .....	91
3-4 直接水準測量之原理 .....	94
3-5 水準儀之構造 .....	95
3-6 水準儀之種類 .....	100
3-7 水準儀之校正 .....	104
3-8 水準測量之實施 .....	112
3-9 水準測量之誤差來源及影響 .....	115
3-10 水準測量作業之注意事項 .....	116
3-11 標平均值 .....	120
3-12 水準網嚴密平差之計算 .....	123
3-13 渡河水準測量 .....	128
3-14 水準測量之應用 .....	130
3-15 氣壓高程測量 .....	136
3-16 三角高程測量 .....	140
3-17 重點整理⇒例題精粹 .....	145
第四章 經緯儀測量 .....	155
4-1 經緯儀測量概說 .....	155
4-2 經緯儀構造 .....	156
4-3 經緯儀校正 .....	166
4-4 角度測量 .....	170

4 - 5	經緯儀測量誤差來源及解決方法 .....	176
4 - 6	經緯儀之應用 .....	182
4 - 7	羅盤儀角度測量 .....	184
4 - 8	重點整理⇒例題精粹 .....	185
<b>第五章 三角測量 .....</b>		<b>197</b>
5 - 1	三角測量概說 .....	197
5 - 2	三邊測量概說 .....	199
5 - 3	三角測量作業 .....	201
5 - 4	基線網及三角點選點 .....	201
5 - 5	埋石與造標 .....	205
5 - 6	基線測量 .....	206
5 - 7	方位角測定 .....	207
5 - 8	水平角與縱角觀測 .....	207
5 - 9	三角測量之計算與平差 .....	210
5 - 10	交會法定三角補點 .....	220
5 - 11	重點整理⇒例題精粹 .....	235
<b>第六章 經緯儀導線測量 .....</b>		<b>253</b>
6 - 1	導線之分類 .....	253
6 - 2	導線點之選擇 .....	255
6 - 3	導線測量法 .....	256
6 - 4	導線計算 .....	258
6 - 5	導線網及導線交會點之改正 .....	265
6 - 6	導線測量之錯誤及精度討論 .....	268

6 - 7 重點整理⇒例題精粹	269
第七章 平板儀測量	285
7 - 1 平板儀測量概說	285
7 - 2 平板儀構造	285
7 - 3 平板儀校正(照準儀校正)	288
7 - 4 平板儀測量	291
7 - 5 平板儀測量誤差來源	308
7 - 6 平板儀測量之優缺點	308
7 - 7 平板儀測量誤差之討論	309
7 - 8 重點整理⇒例題精粹	314
第八章 應用測量	317
8 - 1 地形測量	317
8 - 2 路線測量	335
8 - 3 土方之計算	367
8 - 4 地籍測量	371
8 - 5 河海測量	387
8 - 6 礦區測量	397
8 - 7 都市計劃定樁測量	401
8 - 8 微變測量	404
8 - 9 重點整理⇒例題精粹	409

# 第一章 測量概論

## 1-1測量之定義

- (1)測量是使用儀器量度地面上點與點的關係、位置，以圖示法繪製成圖之作業技術。
- (2)按工程設計已知之方位、距離及高程數據，測設其位置於實地上之作業。

## 1-2測量之分類

### (1)按區域大小分類

①大地測量 ( Geodetic Surveying )：測區較廣大，須顧及地  
球曲率及大氣折光差等因素的測量作業稱為大地測量。其測量目的  
在測定地球表面上各點大地座標及高程，以供國內一切測量之  
依據。國際測量學術機構研究地球形狀及大小時，亦須用大地測  
量成果。大地測量之作業儀器，均係高度精密儀器，測量方法講  
求絕對嚴密。大地測量作業項目有天文測量、精密三角測量、三  
邊測量、水準測量、重力測量。

②平面測量 ( Plane Surveying )：凡測量作業範圍在 20 平方  
公里以內，測量作業方法按平面三角及幾何原理實施，即為平面  
測量。故平面測量不考慮地球曲率影響，地面上各點鉛垂線，均  
視為相互平行。點與點間的距離，亦視為水平直線距離，所觀測

的方向或水平角，均以平面角計算，惟對遠距離的三角高程測量，須計算地球曲率及折光差改正。

平面測量與大地測量二者間具有不同的幾何條件，茲列表說明如下：

名稱	平面測量	大地測量	附註
水準面	水平面	球面	二點相距 $1^{\text{km}}$ 的地 球曲度差約 $8^{\text{cm}}$
距離	直線距	弧距	$10^{\text{km}}$ 弧距較其所夾 的弦距長 $1\text{mm}$
子午線	平行線	僅在赤道上平行	
三角形內角和	$180^\circ$	$180^\circ + \text{球角超}$	$200^{\text{km}}$ 面積的三角形 其球角超為 $1''$

## (2)按測量作業目的分類

- ①控制點測量。
- ②地籍地界測量。
- ③地形測量。
- ④河川測量。
- ⑤公路測量。
- ⑥營建工程測量。
- ⑦空中攝影測量。
- ⑧礦區、森林測量。

## 1-3測量之基準

(1)形狀基準：採用 1967 學會決定國際地球形狀基準值，係 Kuala 根據重力、天文、大地及人造衛星聯測計算所得，如圖 1-1。

$$\text{長半徑 } a = 6378.160 \text{ M}$$

$$\text{短半徑 } b = 6356.774 \text{ M}$$

$$\text{扁率 } f = \frac{a - b}{a} = \frac{1}{298.25}$$

$$\text{離心率 } e^2 = \frac{a^2 - b^2}{a^2} = 0.00669454185$$

地球半徑近似值 R

$$R = \frac{1}{3} (2a + b) = 6,371,031 \text{ M}$$

$$\approx 6370 \text{ KM}$$

(2)位置原點：台灣地區三角基準點在南投縣埔里鎮虎子山，位置東經  $120^\circ 58' 25.975''$ ，北緯  $23^\circ 58' 32.340''$ ，對頭拒山之方位角  $323^\circ 57' 23.135''$ 。

(3)高程原點：基隆平均潮位面起算，以基隆 B.M. 8 水準點為水準基點，其高程 2.9628M。

(4)地球形狀的考慮

一等三角測量 - - - - - 橢球體曲面

二、三等三角測量 - - - - - 半徑 R = 6370 KM 之球面

四、五等三角測量 - - - - - 局部水平面

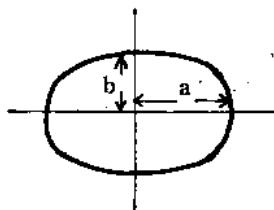


圖 1-1

## 1-4 地球之曲率、距離、高低差

圖 1-2，距離誤差：

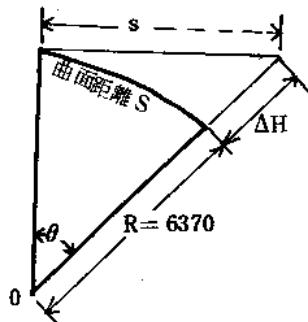


圖 1-2

$$s = R \tan \theta$$

$$\approx R \cdot \left( \theta + \frac{\theta^3}{3} + \frac{2}{15} \theta^5 + \dots \right)$$

$$\approx R \left( \theta + \frac{\theta^3}{3} \right)$$

$$\theta = \frac{s}{R} \text{ rad}$$

$$s - S = S^3 / 3R^2$$

精度  $\frac{s - S}{S} = \frac{S^3}{3R^2}$

**影響：**

距離	S	110 KM	35 KM	11 KM
影響	$\frac{s - S}{S}$	$\frac{1}{10,000}$	$\frac{1}{100,000}$	$\frac{1}{1,000,000}$

高程誤差：

$$R + \Delta H = R + \sec \theta \doteq R \cdot \left( 1 + \frac{\theta^2}{2} + \frac{5}{24} \theta^4 + \dots \right)$$

$$\doteq R + \frac{S^2}{2R}$$

$$\Delta H = \frac{S^2}{2R}$$

**影響：**

距 離	S	100m	500m	1 KM	10 KM
高程誤差	$\Delta H$	0.8mm	2cm	8cm	7.85m

## 1-5平面直角座標系投影誤差

### (1)座標原點

尺度比率  $S/L = 0.9999$

尺度誤差  $= 1/10000$

### (2)尺度比率 $S/L = 1$

尺度誤差  $= 0$

### (3) $S/L = 1.0001$

尺度誤差  $= 1/10000$

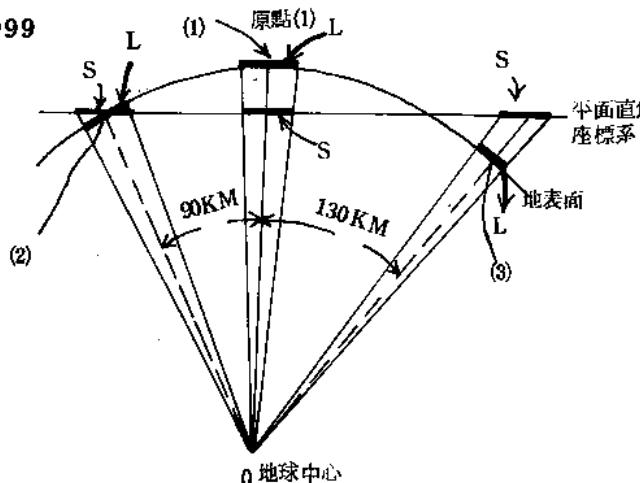


圖 1-3

尺度比率 0.9999 乃指球面上長度 10000m，在平面投影為 9999.0m，地籍測量及大比例尺（含 1/5000）測圖應用之座標系統—2°分帶，中央子午線尺度比率為 0.9999，台灣地區以 121°為中央子午線，尺度比率在 0.9999 ~ 1.00005 間，尺度誤差 1/10000 ~ 1/20000，座標原點為中央子午線與赤道交點，橫座標西移 250,000 公尺。

## 1-6測量之誤差

### (1) 誤差之種類

- ①錯誤：疏忽、不熟練所產生……屬誤差分析之範圍外，多加檢核，加強注意，多加練習，可避免之。
- ②系統誤差：由於儀器本身或儀器改正欠完善之小誤差。此為常差，若經多次觀測後，累積成大誤差。應小心校正儀器或於施測後加以計算改正。
- ③偶然誤差：由於自然環境之變化，儀器不夠精細，觀測者之偏向等因素所引起，其值常甚小，無法立即察覺。其出現之情況有正有負，其正負出現之機會常相等。可以改良儀器和測量方法，或增加測量次數來減小其影響。  
而偶然誤差之大小，與 $\sqrt{\text{發生之次數}}$ 呈反比，適用誤差理論最小二乘法求最或是值。

### (2) 偶然誤差之特性

- 圖 1-4 ①小誤差發生之次數較大誤差為多。
- ②正誤差與負誤差發生之次數約相同。
- ③甚大之誤差，發現次數甚少。

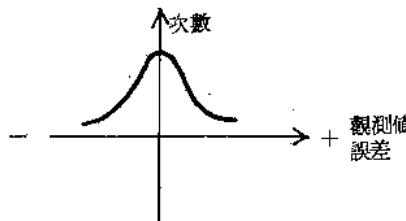
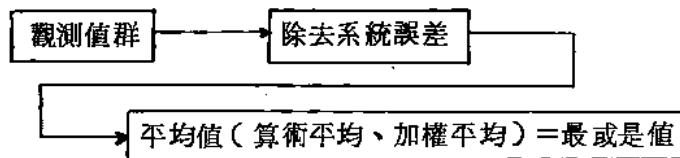


圖 1-4

## (3) 誤差計算與精度表示



$$\textcircled{1} \text{ 標準誤差 (中誤差) } \dots\dots \pm m = \pm \sqrt{\frac{\sum VV}{(n-1)}}, \text{ 即正常分佈曲線之平均值與反曲點間的距離大小。}$$

$$\begin{aligned}
 V &= \text{各觀測值之剩餘誤差} \\
 &= \text{平均值} - \text{觀測值} \\
 n &= \text{觀測值之次數}
 \end{aligned}$$

$$\textcircled{2} \text{ 平均誤差 } \dots\dots \pm t = \pm \frac{\sum |V|}{n} = \pm 0.7979 \text{ m}$$

$\textcircled{3}$  或是誤差  $\dots\dots \pm r = \pm 0.6745 \text{ m}$ , 即大於  $r$  之誤差出現概率與小於  $r$  之誤差出現概率相等, 亦為將各觀測所得之偶然誤差之絕對值, 依大小排列, 取其中央之值, 即為或是誤差  $r$ 。

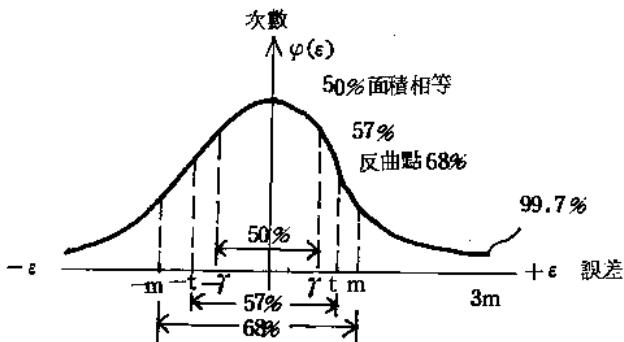
## (4) 誤差分佈曲線與誤差幾何意義

$$\text{誤差曲線 } \varphi(\varepsilon) = (h/\sqrt{\pi}) e^{-h^2 \varepsilon^2}$$

$m$ : 反曲點, 面積 68%

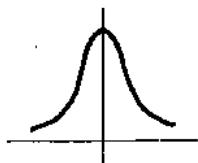
$t$ : 半面積之重心之橫座標 57%

$r$ : 面積相等之橫座標 50%

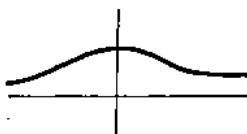


\*  $3\sigma$  以上誤差為錯誤應摒棄

圖 1-5



高精度分佈



低精度分佈

圖 1-6

圖 1-7

$$\varepsilon \text{ (真誤差)} = \text{真值} - \text{觀測值}$$

$$V \text{ (剩餘誤差)} = \text{最或是值} - \text{觀測值}$$

誤差曲線  $\varphi(\varepsilon) = (h/\sqrt{\pi}) e^{-h^2 \cdot \varepsilon^2}$ ， $h$  為精度指數， $\varepsilon = 0$ ，

則  $y = \varphi(\varepsilon) = h/\sqrt{\pi}$ ，此為誤差曲線最高點。

經公式導出

$$\Rightarrow m = 1/h \sqrt{2}$$

$$t = 1/h \sqrt{\pi}$$

$$\gamma = 0.47694/h$$

## 1-7 誤差傳播定律

設由觀測值計算之任一未知量，則觀測值所含之誤差一定會傳播至未知量。

例如： 所求之量（未知量）      觀測之量（已知量）

$$\text{三角形面積} = \frac{1}{2}(\text{底}) \times (\text{高})$$



一般公式：設觀測值  $x_1, x_2, \dots, x_n$  之中誤差為  $\sigma_1, \sigma_2, \dots, \sigma_n$   
則函數  $Y = F(x_1, x_2, \dots, x_n)$  之中誤差  $M_Y$

$$M_Y^2 = \left( \frac{\partial F}{\partial x_1} \sigma_1 \right)^2 + \left( \frac{\partial F}{\partial x_2} \sigma_2 \right)^2 + \dots + \left( \frac{\partial F}{\partial x_n} \cdot \sigma_n \right)^2$$

歷屆考題：

1 今有一面積測量，其長邊長為 218.3 m，中誤差為  $\pm 0.1$  m，短邊為 140.0 m，中誤差  $\pm 0.1$  m，試求面積及中誤差（66.4 檢）