

## 技術報告

# 無多餘觀測下各種平面位置解算法關聯圖之編製<sup>2</sup>

莊惠群<sup>1</sup>

### 摘要

測量上以坐標幾何 ( Coordinate Geometry ) 解析測點位置，包括夾角距離法、截距法、交弧法、前方交會法、側方交會法.....；教科書將這些方法或編為專章，或分置於相關單元，然多未闡述其關聯性，各種方法每每成為獨立而片段的知識。本文編製無多餘觀測下各種平面位置解算法關聯圖，以夾角距離法為樞紐，搭配相關運算建立連結，架構解析平面位置之整體觀念，可供授課、自學時參考使用。

**關鍵字：**坐標幾何。

### 一、以坐標幾何解析平面位置

測量實務上根據相關數據與坐標幾何 ( Coordinate Geometry ) 解析測點位置，就處理平面點位而言，外業數據為夾角、距離兩類觀測量，而可選擇之方法包括夾角距離法、截距法、交弧法、前方交會法、側方交會法.....。本文僅討論無多餘觀測時，解析測點位置所應用之坐標幾何，並分析各種方法間之關聯性；對於需平差之閉合導線、附和導線、導線網、三角網、角邊網.....，暫且略過。

### 二、各種方法分置教科書各處

或許因為闡述相關學識與介紹儀器所需，高職測量實習之課程綱要 ( 教育部，2008 ) 與多數教科書，如測量學 ( 施永富，2012 )，並未彙整各種解算法於專章，使得內涵相近之各種方法，卻似互不相關般散居多處。例如前方交會法與夾角距離法皆有相同之已知點、未知點和兩個觀測量，相異者僅是夾角與距離的不同組合，但前方交會法卻常置於測量教學之中後段章節，成為另一段獨立之學習單元。

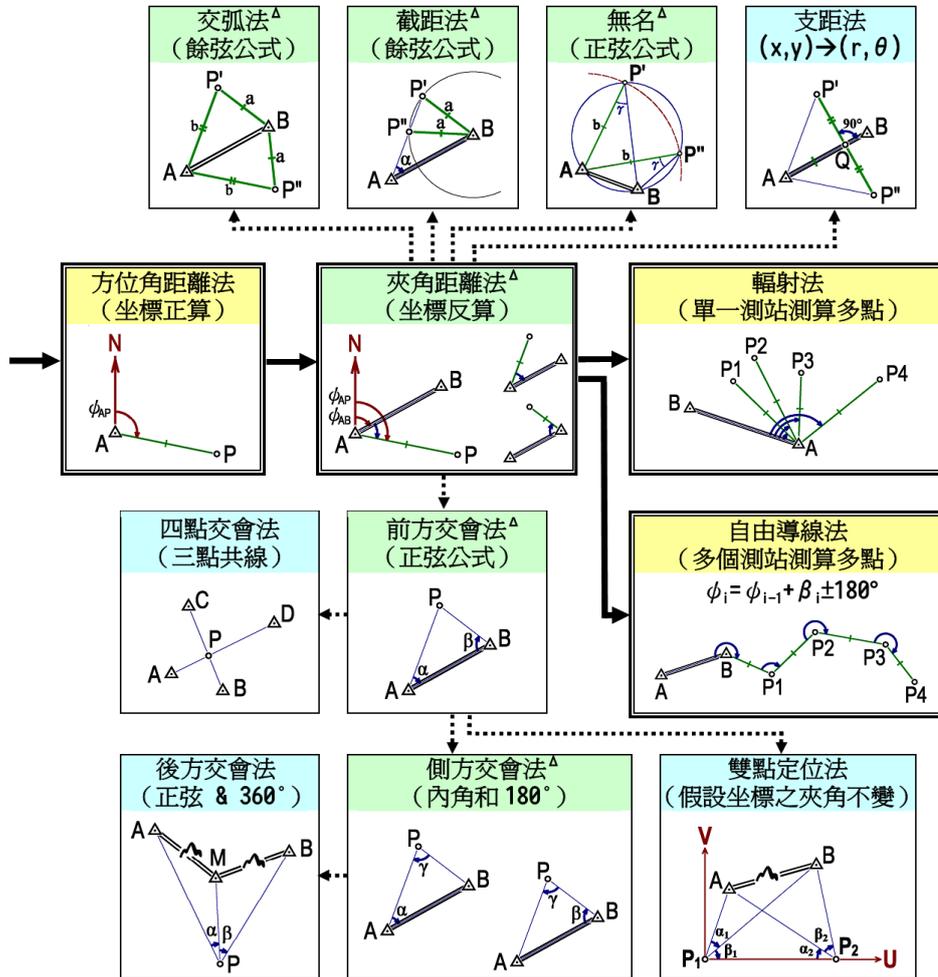
### 三、具關聯性之多種角距組合

即使部分教科書將座標幾何編為專章 ( Ghilani，2012 )，但並未闡述其關聯性，各種方法成為多個獨立片段的知識，學習上不易聯想貫通。因此本文分析各種解算法間之關

<sup>1</sup>正修科技大學土木與空間資訊系 講師

<sup>2</sup>本文曾於105年8月25日在第35屆測量及空間資訊研討會口頭發表

聯性編製成圖，以夾角距離法為樞紐，搭配相關運算建立連結，架構一體之坐標幾何觀念。學習核心為掌握夾角距離法，瞭解各種方法間同異處，轉化出相同觀測量代入套用得解，各種角邊組合皆一以貫之。



#### 四、生源多樣講授可另闢蹊徑

隨著人口出生率降低，各級學校招生日趨困難，教育部適時擴充招生管道，鬆綁普通大學可招收高職畢業生；技專校院除高職對應類群外，亦可跨類群，甚至招收高中畢業生（本系四技日間部生源包括高職土木建築群、機械群、設計群、電機電子群和高中普通科）。面對學識背景迥異之學生，若依循現行高職課綱或教科書之內容施教，或將不易獲得土建群畢業生青睞，教師講授時可考慮另闢蹊徑。

#### 五、基礎幾何（正弦、餘弦、一元二次解）

平面幾何之運算，常使用正弦公式、餘弦公式，求解時需注意計算機之  $\sin^{-1}$ 、 $\cos^{-1}$  函數僅顯示兩解之一，如同  $\sqrt{9}$  僅得 +3。在使用餘弦公式時，某些狀況可能轉為

$$y = ax^2 + bx + c \text{ 之一元二次方程式，其標準解為 } x_1, x_2 = \frac{-b \pm \sqrt{b^2 - 4ac}}{2a}。$$

【例1】三角形邊長  $a = \overline{BC} = 187.939\text{m}$ ， $b = \overline{AC} = 100.000\text{m}$ ， $\angle B = 30^\circ$ ，求  $c = \overline{AB} = ?$

【解1】

<1> 正弦公式解法：
$$\frac{a}{\sin \angle A} = \frac{b}{\sin \angle B} = \frac{c}{\sin \angle C}$$

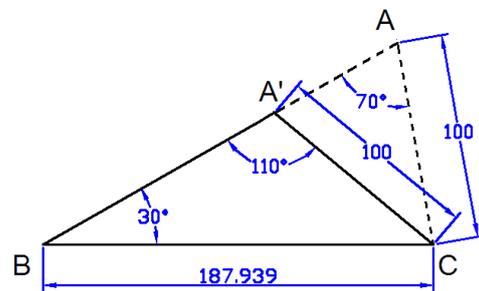
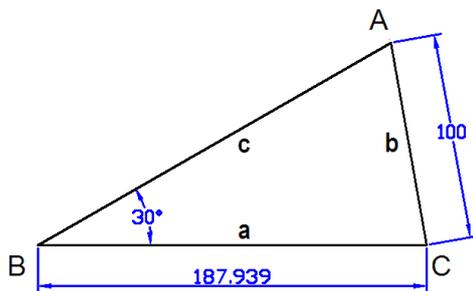
<a>  $\sin \angle A = \frac{a}{b} \cdot \sin \angle B = 0.939695$

<b>  $\angle A = \sin^{-1}(0.939695) = 70^\circ$ ， $\angle C = 180^\circ - \angle A - \angle B = 80^\circ$ ，

$$c = \sin \angle C \cdot \frac{b}{\sin \angle B} = \sin 80^\circ \cdot \frac{100}{\sin 30^\circ} = 196.962\text{m}$$

<c>  $\sin^{-1}$  之另解為  $\angle A = 110^\circ$ ， $\angle C = 180^\circ - \angle A - \angle B = 40^\circ$ ，

$$c = \sin \angle C \cdot \frac{b}{\sin \angle B} = \sin 40^\circ \cdot \frac{100}{\sin 30^\circ} = 128.558\text{m}$$



<2> 餘弦公式解法：

以  $b^2 = c^2 + a^2 - 2ca \cdot \cos \angle B$ ，套用一元二次方程式，直接求出  $c = \overline{AB}$  的兩解

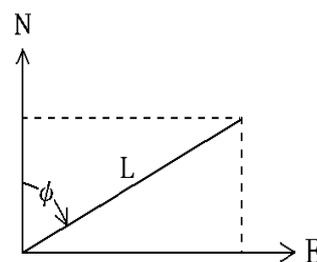
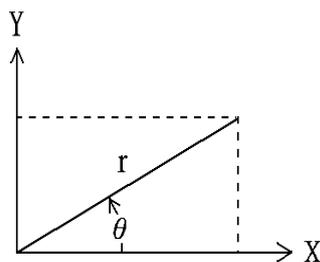
$$c^2 - 2a \cdot \cos \angle B \cdot c + (a^2 - b^2) = 0 \quad c^2 - 325.520 * c + 25321.068 = 0$$

此即一元二次方程式  $x^2 - 325.520 * x + 25321.068 = 0$

$$c = \frac{325.520 \pm \sqrt{(-325.520)^2 - 4 * 1 * 25321.068}}{2 * 1} = 196.961\text{m} \text{ 與 } 128.559\text{m}$$

## 六、坐標解算（正算、反算、二元一次解）

直角坐標與極坐標間之轉換為  $(r, \theta) \rightarrow (x, y)$  和  $(x, y) \rightarrow (r, \theta)$ ，而測量上採用以縱軸為基準之(N,E)坐標和方位角  $\phi$ ，與直角坐標間之轉換為  $(L, \phi) \rightarrow (\Delta N, \Delta E)$  和  $(\Delta N, \Delta E) \rightarrow (L, \phi)$ 。此運算可用工程用計算機之函數鍵直接取得，測量上將其應用於坐標正算與反算，求出相關測線之縱距、橫距、距離、方位角。



平面坐標包括  $(x, y)$  兩未知數，若能列出兩方程式，即可代入二元一次方程式求解；而

每個角度或距離觀測量皆可列出一個方程式，所以單個未知點只需兩個有效之觀測量即可解算。

核心樞紐（方位、距離、夾角距離法）

此關聯圖由左側箭頭方向進入方位角距離法，相應幾何為坐標正算，標示於該方塊名稱下之括弧內。測算時，取得已知點往未知點之方位角與距離，即可解出未知點坐標；而測設時，則在已知點整置儀器，以方位角標定方向並搭配距離取得未知點位置。如『龜山島/未知點』位於『宜蘭市/已知點』『東北東方/方位角』『20公里/距離』，即為方位角距離法之描述。相應數學式如下：

$$E_P = E_A + \Delta E_{AP} = E_A + \overline{AP} \cdot \sin \phi_{AP} \quad N_P = N_A + \Delta N_{AP} = N_A + \overline{AP} \cdot \cos \phi_{AP}$$

續依照關聯圖箭頭方向進入夾角距離法：因為實務上取得同等級精度之方位角較夾角為難，所以在第一個已知點（測站）之外，另覓得第二個已知點（後視點），測得夾角（後視點~測站~未知點）和距離（測站~未知點）後，先用坐標反算求出後視方向之方位角  $\phi_{AB}$ ，加上夾角得  $\phi_{AP} = \phi_{AB} + \angle BAP$ ，即可套用方位角距離法求解。由於新增加之主要數學式為坐標反算，所以標示於該方塊名稱下之括弧內為『坐標反算』。

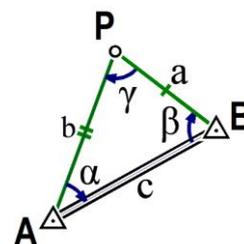
$$\phi_{AB} = \tan^{-1}\left(\frac{\Delta E_{AB}}{\Delta N_{AB}}\right) + C \quad (C=0^\circ, 180^\circ \text{ or } 360^\circ)$$

## 七、測算多點（定站、移站、輻射與導線）

需要處理多個未知點時，可重複使用夾角距離法，並依照測站位置，分成固定測站之輻射法與移動測站之導線法。輻射法在單一測站測角、測距，以固定之兩已知點搭配個別未知點，成為多組夾角距離法而得以解算；導線法則於多個點位測角、測距，以前一組夾角距離法求得之未知點坐標為已知點，依序組成新一組夾角距離法解算之。

## 八、單三角形（測角、量距、共十種組合）

參考國考試題：在兩已知點搭配一未知點之單三角形中，不計基線  $c = \overline{AB}$ ，尚有5個觀測量（ $\alpha, \beta, \gamma, a = \overline{BP}, b = \overline{AP}$ ），而解算未知點座標（ $N_P, E_P$ ）需要兩個觀測量，所以角距共有  $C_2^5 = 5!/(2!*3!) = 10$  種組合。分別為夾角距離法（ $\alpha + b$ 、 $\beta + a$ ）、截距法（ $\alpha + a$ 、 $\beta + b$ ）、交弧法（ $a + b$ ）、前方交會法（ $\alpha + \beta$ ）和側方交會法（ $\gamma + \alpha$ 、 $\gamma + \beta$ ），而剩下之兩種組合為  $\gamma + a$ 、 $\gamma + b$ 。



104年高員三級鐵路人員考試 類科別：土木工程 科目：測量學

一、近似正三角形的兩個頂點為平面控制點，第三點為待定縱橫坐標之頂點；此外，凡點對間通視無虞。技術上測角或測距皆可，利用任兩個觀測量即足以進行平面前方交會或側方交會之演算。試配合簡易圖示，說明所有可能的觀測量組合方式。（20分）

由關聯圖樞紐夾角距離法可連結單三角形其他5種解算法，處理方式皆為將之轉化出

夾角距離法觀測量  $\alpha + b$  ( 或  $\beta + a$  ) :

交弧法已有  $b = \overline{AP}$  , 藉餘弦公式解算  $\alpha$  ;

截距法已有  $\alpha$  , 藉餘弦公式解算  $b' = \overline{AP'}$  、  $b'' = \overline{AP''}$  ;

無名法已有  $b = \overline{AP}$  , 藉正弦公式解算  $\beta'$  、  $\beta''$  , 以內角和  $180^\circ$  計算  $\alpha'$  、  $\alpha''$  ;

前方交會法已有  $\alpha$  , 藉正弦公式解算  $b = \overline{AP}$  ;

側方交會法以內角和  $180^\circ$  補齊  $\alpha$  與  $\beta$  , 代入前方交會法計算。

在6種解算法中, 關聯圖上方之交弧法、截距法、無名3法, 都有P'、P''兩解。

## 九、外擴延伸 ( 支距、共線、雙點與後方 )

關聯圖中尚有夾角距離法衍生的支距法, 藉  $(x,y) \rightarrow (r,\theta)$  求得  $\alpha = \theta$  與  $b = r$  ; 前方交會法衍生之四點交會法, 藉  $\alpha = \phi_{AB} - \phi_{AD}$  、  $\beta = \phi_{BA} - \phi_{BC}$  轉化為前方交會法, 或是以兩組三點共線式解聯立; 而雙點定位與後方交會法則分別藉假設座標夾角不變、正弦公式和幾何解算轉化為前方交會法與側方交會法。

## 十、結論與建議

本文彙整各種平面位置解算方法, 剖析其間之關聯性, 並編製學習流程圖, 具有下述優點:

1. 彙整各種方法於一處, 組成整體論述, 便於閱讀。
2. 剖析各種方法關聯性, 建構幾何觀念, 便於理解。
3. 編製循序漸進流程圖, 內容由淺入深, 便於學習。
4. 提供另一種教學順序, 適應多樣生源, 便於授課。

建議教師參酌本文所述, 將此關聯圖納入教材之參考資料, 盼能有助於建構學生完整之坐標幾何觀念。

## 參考文獻

1. 施永富, 2012, *測量學*, 三民書局, 第一章 緒論、第五章 坐標測量、第六章 導線測量、第七章 平面三角測量。
2. 教育部, 2009, *土木與建築群課程綱要-測量實習 I II*, 職業學校群科課程綱要, 231-238 頁。
3. Charles D. Ghilani, 2012. *Elementary Surveying: An Introduction to Geomatics*, PEARSON, chapter 7. ANGLES, AZIMUTHS, AND BEARINGS, chapter 11. COORDINATE GEOMETRY IN SURVEYING CALCULATIONS.

