



UNIVERSITÄTS-  
BIBLIOTHEK  
PADERBORN

# **Handbuch der Vermessungskunde**

**Jordan, Wilhelm**

**Stuttgart, 1895**

§ 52. Fehlerquadratsummen und mittlere Fehler

---

[urn:nbn:de:hbz:466:1-83060](https://nbn-resolving.org/urn:nbn:de:hbz:466:1-83060)

Hilfsgrößen:

$$\left. \begin{aligned} [1] &= A_1 k_1 + B_1 k_2 \\ [2] &= A_2 k_1 + B_2 k_2 \\ [3] &= A_3 k_1 + B_3 k_2 \end{aligned} \right\} \quad (12)$$

Übertragungs-Coefficienten:

$$\left. \begin{aligned} \mathfrak{A}_1 &= A_1 [\alpha \alpha] + A_2 [\alpha \beta] + A_3 [\alpha \gamma] & \mathfrak{B}_1 &= B_1 [\alpha \alpha] + B_2 [\alpha \beta] + B_3 [\alpha \gamma] \\ \mathfrak{A}_2 &= A_1 [\alpha \beta] + A_2 [\beta \beta] + A_3 [\beta \gamma] & \mathfrak{B}_2 &= B_1 [\alpha \beta] + B_2 [\beta \beta] + B_3 [\beta \gamma] \\ \mathfrak{A}_3 &= A_1 [\alpha \gamma] + A_2 [\beta \gamma] + A_3 [\gamma \gamma] & \mathfrak{B}_3 &= B_1 [\alpha \gamma] + B_2 [\beta \gamma] + B_3 [\gamma \gamma] \end{aligned} \right\} \quad (13)$$

Damit lassen sich die Gleichungen (11) zweifach neu schreiben:

$$\left. \begin{aligned} \delta x &= [\alpha \alpha] [1] + [\alpha \beta] [2] + [\alpha \gamma] [3] & \delta x &= \mathfrak{A}_1 k_1 + \mathfrak{B}_1 k_2 \\ \delta y &= [\alpha \beta] [1] + [\beta \beta] [2] + [\beta \gamma] [3] & \text{oder } \delta y &= \mathfrak{A}_2 k_1 + \mathfrak{B}_2 k_2 \\ \delta z &= [\alpha \gamma] [1] + [\beta \gamma] [2] + [\gamma \gamma] [3] & \delta z &= \mathfrak{A}_3 k_1 + \mathfrak{B}_3 k_2 \end{aligned} \right\} \quad \begin{array}{l} (14) \alpha \\ \text{und} \\ (14) \mathfrak{A} \end{array}$$

Auch die Normalgleichungs-Coefficienten in (7) lassen sich nun noch anders darstellen:

$$\left. \begin{aligned} [\text{I I}] &= [A \mathfrak{A}] & [\text{I II}] &= [A \mathfrak{B}] \text{ oder } = [\mathfrak{A} B] \\ & & [\text{II II}] &= [B \mathfrak{B}] \end{aligned} \right\} \quad (15)$$

Die nicht quadratischen Coefficienten z. B. [I II] können doppelt erhalten werden, was als Probe dient. Im einzelnen ist hiebei:

$$\left. \begin{aligned} [A \mathfrak{B}] &= A_1 \mathfrak{B}_1 + A_2 \mathfrak{B}_2 + \dots \\ [\mathfrak{A} B] &= \mathfrak{A}_1 B_1 + \mathfrak{A}_2 B_2 + \dots \end{aligned} \right\} \quad (15 a)$$

Mit diesen Hilfsgrößen [1] [2] [3] und Übertragungs-Coefficienten  $\mathfrak{A}$   $\mathfrak{B}$  nimmt die Ausgleichung folgenden Gang an:

- 1) Coefficienten  $A$   $B$  ... der Bedingungsgleichungen nach (1).
- 2) Gewichts-Coefficienten  $[\alpha \alpha]$   $[\alpha \beta]$  ... nach § 28. oder § 33.
- 3) Übertragungs-Coefficienten  $\mathfrak{A}$   $\mathfrak{B}$  ... nach (13).
- 4) Normalgleichungs-Coefficienten nach (15).
- 5) Auflösung der Normalgleichungen (7).
- 6) Hilfsgrößen [1], [2], [3] nach (12)
- 7) Verbesserungen  $\delta x$ ,  $\delta y$ ,  $\delta z$  nach (14)  $\alpha$  } oder  $\delta x$ ,  $\delta y$ ,  $\delta z$  nach (14)  $\mathfrak{A}$ .

## § 52. Fehlerquadratsummen und mittlere Fehler.

Nach (12) § 50. S. 147 haben wir:

$$[v v] = [v' v'] + [v'' v''] \quad (1)$$

Die Bestandteile  $[v' v']$  und  $[v'' v'']$ , welche von dem ersten Teil und von dem zweiten Teil der Ausgleichung herrühren, braucht man nicht aus den einzelnen  $v'$  und  $v''$  auszurechnen, sondern man kann sie aus den Normalgleichungen ableiten.Was zunächst den ersten Teil betrifft, so hat man alles hiezu Nötige nach (8) § 27. S. 85, nämlich für  $u$  Unbekannte:

$$[v' v'] = [l l. u] = [l l] - \frac{[a l]^2}{[a a]} - \frac{[b l. 1]^2}{[b b. 1]} - \frac{[c l. 2]^2}{[c c. 2]} - \dots \quad (2)$$

und auch für den zweiten Teil der Ausgleichung haben wir in § 41. bereits alle Formen kennen gelernt, in welche  $[v'' v'']$  gebracht werden kann, denn diese Formen lassen sich alle auf den neuen Fall übertragen, wenn man nur die Bedeutung der neuen Zeichen in § 50. und § 51. berücksichtigt.



Wir haben daher nach (4) und (5) § 41. S. 122:

$$[v'' v''] = -[w k] = -w_1 k_1 - w_2 k_2 - \dots \quad (3)$$

und

$$[v'' v''] = \frac{w_1^2}{[I I]} + \frac{[w_2 \cdot 1]^2}{[II II \cdot 1]} + \frac{[w_3 \cdot 2]^2}{[III III \cdot 2]} + \dots \quad (4)$$

Obgleich diese Formeln nach Analogie von § 41. sofort angeschrieben werden können, weil es sich um die Summe  $[v'' v'']$  handelt, welche durch die Korrelatenausgleichung von § 51. zu einem Minimum gemacht wurde, mag es doch auch angenehm sein, diese Formeln unmittelbar nachzuweisen, wobei sich zugleich noch eine neue praktisch brauchbare Form (5) ergeben wird.

Die einzelnen  $v''$ , welche in (10) § 51. S. 150 gegeben sind, lassen sich mit Benützung der Hilfsgrößen [1] [2] [3] zunächst so darstellen:

$$\begin{aligned} v_1'' &= \alpha_1 [1] + \beta_1 [2] + \gamma_1 [3] \\ v_2'' &= \alpha_2 [1] + \beta_2 [2] + \gamma_2 [3] \\ &\dots \end{aligned}$$

Also

$$\begin{aligned} [v'' v''] &= [\alpha \alpha] [1] [1] + 2 [\alpha \beta] [1] [2] + 2 [\alpha \gamma] [1] [3] \\ &\quad + [\beta \beta] [2] [2] + 2 [\beta \gamma] [2] [3] \\ &\quad + [\gamma \gamma] [3] [3] \end{aligned}$$

Mit Benützung von (14) α § 51 S. 151 wird dieses:

$$[v'' v''] = [1] \delta x + [2] \delta y + [3] \delta z \quad (5)$$

und mit (12) § 51. S. 151, wenn man zugleich nach  $k$  ordnet:

$$[v'' v''] = (A_1 \delta x + A_2 \delta y + A_3 \delta z) k_1 + (B_1 \delta x + B_2 \delta y + B_3 \delta z) k_2$$

Die Coefficienten von  $k_1$  und  $k_2$  sind hier nichts anderes, als die linken Teile der Normalgleichungen (1) § 51. S. 148, d. h. es ist nun:

$$[v'' v''] = -w_1 k_1 - w_2 k_2 = -[w k]$$

wie schon oben (3) geschrieben wurde; und daraus folgt (4) ganz ebenso wie die frühere analoge Gleichung in § 41.

Nachdem wir so die Bestandteile von  $[v v]$  kennen gelernt haben, kann auch die Formel für den mittleren Fehler  $m$  zu einer mehr anschaulichen Bedeutung gebracht werden. Nach (6) § 49. ist nämlich nun:

$$m^2 = \frac{[v v]}{n - u + r} = \frac{[v' v'] + [v'' v'']}{(n - u) + r}$$

Hiebei passen die Zähler und Nenner wieder in Teilen zusammen. Es ist nämlich:

$$\frac{[v' v']}{n - u} = m_1^2 \quad \text{und} \quad \frac{[v'' v'']}{r} = m_2^2$$

wo  $m_1$  den mittleren Fehler nur aus dem ersten Teil der Ausgleichung, und  $m_2$  den mittleren Fehler nur aus dem zweiten Teil der Ausgleichung vorstellt.

Im allgemeinen werden  $m_1$  und  $m_2$  weder unter sich gleich, noch mit dem Gesamtmittelfehler  $m$  gleich ausfallen.

Wenn  $m_1$  und  $m_2$  sehr wesentlich verschieden ausfallen, so deutet das auf Fehlerquellen, welche in dem ersten oder in dem zweiten Teil verborgen geblieben sind.