



UNIVERSITÄTS-
BIBLIOTHEK
PADERBORN

Handbuch der Vermessungskunde

Jordan, Wilhelm

Stuttgart, 1896

§. 109. Verbindung eines rechtwinkligen Systems und eines Polar-Systems

[urn:nbn:de:hbz:466:1-83087](https://nbn-resolving.org/urn:nbn:de:hbz:466:1-83087)

Die Fläche F wird in eine grosse Zahl kleiner Teilflächen dF zerlegt, welche alle ihren Umfang nach in einer Ebene geschlossen, folglich nicht kongruent, abgebildet werden. Bei einem ersten Teil dF_1 wird in der Abbildung der Schluss erzwungen durch eine lineare relative Krümmung $d\varepsilon_1$, welche irgendwo an dem Umfang von dF_1 angebracht werden muss. Ein an dieser Stelle ansetzender zweiter Flächenteil dF_2 muss dann, wenn er in der Ebene geschlossen dargestellt werden soll, nicht bloss seinen eigenen Excess $d\varepsilon_2$, sondern auch den von dF_1 ihm zugeschobenen Betrag $d\varepsilon_1$, durch eine der konformen Abbildung widersprechende lineare Krümmung $d\varepsilon_1 + d\varepsilon_2$ zum Ausdruck bringen. So wird das ebene Kartenbild $\int dF'$, wenn es die einzelnen Teile dF' sämtlich geschlossen darstellt, an seinem Umfange allmählich alle Beträge $d\varepsilon$ in Gestalt von linearen Krümmungen, die der kongruenten Abbildung des Umfangs widerstreiten, zum Ausdruck bringen, und der Polygon-Schlussfehler ε des kongruent abgebildet gedachten Umfangs wird daher der Summe aller Einzel-Excesse der Flächenteile gleich sein, d. h.:

$$\varepsilon = \int k dF \quad (9)$$

Dieses ist mit (8) übereinstimmend.

Bei einer abwickelbaren Fläche ist in jedem Punkte der eine Haupt-Krümmungshalbmesser unendlich, der andere endlich, setzen wir also $N = \infty$, $M = M$, so wird auch $r^2 = \infty$ und $k = 0$, folglich auch die Gesamtkrümmung nach (8) und der Excess ε nach (9), beide = Null.

§ 109. Verbindung eines rechtwinkligen Systems und eines Polar-Systems.

In Fig. 1. S. 547 ist O der Ausgangspunkt zweier geodätischer Coordinatensysteme, eines rechtwinkligen Systems und eines Polar-Systems, so dass z. B. der Punkt A die rechtwinkligen Coordinaten p, q und die Polar-Coordinaten s, α hat. Entsprechend hat der Punkt B die rechtwinkligen Coordinaten $p + dp, q + dq$ und die Polar-Coordinaten $s + ds, \alpha + d\alpha$.

Ausser dem Richtungswinkel α des Polar-Systems ist der Winkel β eingeführt, welchen der Strahl s und die Ordinate q bei A miteinander bilden.

Zwischen beiden Ordinaten q und $q + dq$ bei A sei der Querabstand $AD = n dp$ und entsprechend $AC = m d\alpha$ der Querabstand bei A zwischen den beiden Strahlen OA und OB .

Dabei sind n und m Funktionen von ähnlicher Bedeutung wie n im vorigen § 108. bei (1)–(5) S. 544. Zur Verdeutlichung dieser Funktionen n und m mag man sich etwa den Fall denken, dass das ganze System auf einer Kugel vom Halbmesser r läge, dann wäre sehr einfach:

$$\left. \begin{aligned} n &= \cos \frac{q}{r} & m &= \sin \frac{s}{r} \\ \text{oder entwickelt: } n &= 1 - \frac{q^2}{2r^2} + \dots & m &= \frac{s}{r} - \frac{s^3}{6r^3} + \dots \end{aligned} \right\} \text{(Kugel) (1)}$$

Zur Untersuchung des allgemeinen Falles irgend einer krummen Fläche, auf welcher das System Fig. 1. S. 547 liege, betrachten wir zuerst das kleine Viereck $ACBD$, welches bei C und D rechtwinklig ist. Indem wir in differentialem Sinne

Durch diese Annahmen für die Funktion n ist die krumme Fläche, auf welcher das Coordinaten-System Fig. 1. liegt, soweit charakterisiert, als für die nachfolgenden geodätischen Aufgaben nötig ist; für die analoge Funktion m dürfen nicht etwa ebenfalls unabhängige Annahmen gemacht werden, weil m bereits mit n durch die erste Gleichung (5) verbunden ist.

Nun kann man den Ausdruck für das Krümmungsmass nach (5) und (7) § 108. S. 545 anwenden, und wenn man (8) und (11) hier einsetzt, so bekommt man:

$$-k = \frac{1}{n} \frac{d^2 n}{dq^2} = \frac{2f + 6gq + 12hq^2}{1 + fq^2 + gq^3 + hq^4}$$

oder bis zur zweiten Potenz einschliesslich genau:

$$-k = 2(f + 3gq + 6hq^2)(1 - fq^2) = 2(f + 3gq + (6h - f^2)q^2) \quad (12)$$

Wenn man hier wieder die Coëfficienten (9) einsetzt, so bekommt man bis zur zweiten Ordnung einschliesslich:

$$\left. \begin{aligned} k &= -2f_0 - 2f_1p - 6g_0q \\ &\quad - 2f_2p^2 - 6g_1pq - (12h_0 - 2f_0^2)q^2 \end{aligned} \right\} \quad (13)$$

Wir werden nun aber k auf eine lineare Funktion beschränken, d. h. wir werden setzen:

$$k = -2f_0 - 2f_1p - 6g_0q \quad (14)$$

Diese Annahme (14) schliesst in sich, dass in (13) ist:

$$f_2 = 0, \quad g_1 = 0, \quad 12h_0 = 2f_0^2 \text{ oder } h_0 = \frac{1}{6}f_0^2 \quad (15)$$

Damit reduziert sich auch das frühere n von (10) auf:

$$n = 1 + f_0q^2 + f_1pq^2 + g_0q^3 + \frac{1}{6}f_0^2q^4 \quad (16)$$

Im Folgenden braucht man mehrfach auch $\frac{1}{n}$, weshalb man nach S. 169 die Reciproke entwickelt:

$$\frac{1}{n} = 1 - f_0q^2 - f_1pq^2 - g_0q^3 + \frac{5}{6}f_0^2q^4 \quad (17)$$

Nach diesen Vorbereitungen können wir zur Theorie des geodätischen Dreiecks übergehen.

§ 110. Reihen-Entwicklung für das rechtwinklige geodätische Dreieck.

Wir haben von (6) § 109. S. 547:

$$n^2 = \left(\frac{\partial s}{\partial p}\right)^2 + n^2 \left(\frac{\partial s}{\partial q}\right)^2 \quad (1)$$

Um hier statt der Ableitungen von s nach p und nach q die entsprechenden Ableitungen von s^2 einzuführen, hat man:

$$\frac{\partial (s^2)}{\partial p} = \frac{\partial (s^2)}{\partial s} \frac{\partial s}{\partial p} = 2s \frac{\partial s}{\partial p} \quad \text{und} \quad \frac{\partial (s^2)}{\partial q} = 2s \frac{\partial s}{\partial q} \quad (1a)$$

also:

$$n^2 = \left(\frac{1}{2s} \frac{\partial (s^2)}{\partial p}\right)^2 + n^2 \left(\frac{1}{2s} \frac{\partial (s^2)}{\partial q}\right)^2$$

oder:

$$4s^2 = \left(\frac{1}{n} \frac{\partial (s^2)}{\partial p}\right)^2 + \left(\frac{\partial (s^2)}{\partial q}\right)^2 \quad (2)$$