

ГОСТ 26433.2—94

МЕЖГОСУДАРСТВЕННЫЙ СТАНДАРТ

**СИСТЕМА ОБЕСПЕЧЕНИЯ ТОЧНОСТИ
ГЕОМЕТРИЧЕСКИХ ПАРАМЕТРОВ
В СТРОИТЕЛЬСТВЕ**

**ПРАВИЛА ВЫПОЛНЕНИЯ
ИЗМЕРЕНИЙ ПАРАМЕТРОВ
ЗДАНИЙ И СООРУЖЕНИЙ**

Издание официальное

БЗ 2-94/77

МЕЖГОСУДАРСТВЕННАЯ НАУЧНО-ТЕХНИЧЕСКАЯ КОМИССИЯ
ПО СТАНДАРТИЗАЦИИ И ТЕХНИЧЕСКОМУ НОРМИРОВАНИЮ
Москва

Предисловие

1 РАЗРАБОТАН Санкт-Петербургским зональным научно-исследовательским и проектным институтом жилищно-гражданских зданий (СПб ЗНИПИ)

ВНЕСЕН Главным управлением стандартизации, технического нормирования и сертификации Минстроя России

2 ПРИНЯТ Межгосударственной научно-технической комиссией по стандартизации и техническому нормированию в строительстве 17 ноября 1994 г.

За принятие стандарта проголосовали:

Наименование государства	Наименование органа государственного управления строительством
Азербайджанская Республика	Госстрой Азербайджанской Республики
Республика Армения	Госупрархитектуры Республики Армения
Республика Беларусь	Минстройархитектуры Республики Беларусь
Республика Казахстан	Минстрой Республики Казахстан
Кыргызская Республика	Госстрой Кыргызской Республики
Российская Федерация	Минстрой России
Республика Таджикистан	Госстрой Республики Таджикистан

3 ВВЕДЕН В ДЕЙСТВИЕ с 01.01.96 в качестве государственного стандарта Российской Федерации Постановлением Минстроя России от 20.04.95 № 18—38

4 ВВЕДЕН ВПЕРВЫЕ

© ИПК Издательство стандартов, 1996

Настоящий стандарт не может быть полностью или частично воспроизведен, тиражирован и распространен в качестве официального издания на территории Российской Федерации без разрешения Минстроя России

Содержание

1 Область применения	1
2 Нормативные ссылки	1
3 Обозначения	2
4 Требования	3
Приложение А Схемы и примеры применения средств и методов измерений	6
Приложение Б Основные средства измерений геометрических параметров для производства строительных и монтажных работ	37
Приложение В Примеры расчета необходимой точности измерений и выбора методов и средств ее обеспечения	41

МЕЖГОСУДАРСТВЕННЫЙ СТАНДАРТ

Система обеспечения точности геометрических параметров в строительстве**ПРАВИЛА ВЫПОЛНЕНИЯ ИЗМЕРЕНИЙ ПАРАМЕТРОВ ЗДАНИЙ
И СООРУЖЕНИЙ****System of ensuring geometric parameters accuracy in building
Rules for measuring parameters of buildings and works**

Дата введения 1996—01—01

1 ОБЛАСТЬ ПРИМЕНЕНИЯ

Настоящий стандарт устанавливает основные правила измерений геометрических параметров при выполнении и приемке строительных и монтажных работ, законченных строительством зданий, сооружений и их частей. Номенклатура параметров, измерения которых осуществляют в соответствии с настоящим стандартом, определена ГОСТ 21779 и ГОСТ 26607.

2 НОРМАТИВНЫЕ ССЫЛКИ

В настоящем стандарте использованы ссылки на следующие стандарты:
ГОСТ 427—75 Линейки измерительные металлические. Технические условия

ГОСТ 3749—77 Угольники поверочные 90°. Технические условия

ГОСТ 5378—88 Угломеры с нониусом. Технические условия

ГОСТ 7502—89 Рулетки измерительные металлические. Технические условия

ГОСТ 7948—80 Отвесы стальные строительные. Технические условия

ГОСТ 9389—75 Проволока стальная углеродистая пружинная. Технические условия

ГОСТ 10528—90 Нивелиры. Общие технические условия

ГОСТ 10529—86 Теодолиты. Общие технические условия

ГОСТ 17435—72 Линейки чертежные. Технические условия
ГОСТ 19223—90 Светодальномеры геодезические. Общие технические условия

ГОСТ 21779—82 Система обеспечения точности геометрических параметров в строительстве. Технологические допуски

ГОСТ 26433.0—85 Система обеспечения точности геометрических параметров в строительстве. Правила выполнения измерений. Общие положения

ГОСТ 26433.1—89 Система обеспечения точности геометрических параметров в строительстве. Правила выполнения измерений. Элементы заводского изготовления

ГОСТ 26607—85 Система обеспечения точности геометрических параметров в строительстве. Функциональные допуски

3 ОБОЗНАЧЕНИЯ

$x_i, \delta x_i$	— определяемый геометрический параметр;
l_i, α_i, β_i	— измеренные длина отрезка прямой линии, горизонтальный и вертикальный углы, соответственно;
a_i	— отсчет по шкале рулетки, линейки, рейки, взятый по риску (ориентир) на конструкции, сетке нитей зрительной трубы, нитке или острию отвеса и другому отсчетному устройству;
a'_i	— отсчеты при повторном наблюдении, например, при обратной перестановке сосудов гидростатического нивелира, при втором положении вертикального круга зрительной трубы теодолита, по шкале отсчетного устройства микроинварира при его развороте на 180° , при втором горизонте нивелира и т.д.;
l_{oi}, α_{oi}	— заранее известные длина или угол;
L	— заданный интервал линейного размера;
x, y, z	— прямоугольные координаты;
H_i, h_i	— действительные отметка и превышение, соответственно;
$x_{ном}, y_{ном}, z_{ном}, H_{ном}, h_{ном}, \alpha_{ном}, \beta_{ном}$ и т.д.	— номинальные значения геометрических параметров;
$\delta x, \delta y, \delta z, \delta H, \delta h, \delta \alpha, \delta \beta$ и т.д.	— отклонения от номинальных значений;
$\delta x_{cor, i}$	— по ГОСТ 26433.0;
R_i, r_i	— действительные значения радиусов;
$\rho'' = 206265$	— число секунд в радиане.

4 ТРЕБОВАНИЯ

4.1 Общие требования к выбору методов и средств измерений, выполнению измерений и обработке их результатов — по ГОСТ 26433.0.

4.2 Измерения выполняют в соответствии со схемами, приведенными в приложении А.

Предпочтительными являются прямые измерения параметра. При невозможности или неэффективности прямого измерения выполняют косвенное измерение. В этом случае значение параметра определяют по приведенным зависимостям на основе результатов прямых измерений других параметров.

При измерениях с помощью геодезических приборов следует учитывать методики, аттестованные в установленном порядке.

4.3 Для измерения линейных размеров и их отклонений применяют линейки по ГОСТ 427 и ГОСТ 17435, рулетки по ГОСТ 7502, светодальномеры по ГОСТ 19223 и другие специальные средства измерения, аттестованные в установленном порядке.

4.4 Для измерения горизонтальных и вертикальных углов применяют теодолиты по ГОСТ 10529, для измерения вертикальных углов — оптические квадранты по действующей НТД, а для измерения углов между гранями и ребрами строительных конструкций и их элементов — угломеры по ГОСТ 5378 и поверочные угольники по ГОСТ 3749.

4.5 Для измерения превышений между точками применяют нивелиры по ГОСТ 10528 и гидростатические высотомеры.

4.6 Для измерений отклонений от вертикальности применяют отвесы по ГОСТ 7948 и теодолиты совместно со средствами линейных измерений, а также средства специального изготовления, аттестованные в установленном порядке.

4.7 Для измерения отклонений от прямолинейности (створности) и плоскостности применяют теодолиты, нивелиры, трубы визирные, а также средства специального изготовления (стальные струны, разметочный шнур, капроновые лески, плоскомеры оптические, лазерные визиры и др.) совместно со средствами линейных измерений.

4.8 Правила измерений, выполняемых штангенинструментом, нутромерами, скобами, калибрами, индикаторами часового типа, щупами, микроскопами, принимают по ГОСТ 26433.1.

4.9 Средства измерений, обеспечивающие требуемую по ГОСТ 26433.0 точность измерений, а также значения предельных погрешностей средств измерений, которые могут быть использованы при выборе средств и методов измерений, приведены в приложении Б.

Примеры расчета точности измерений, выбора методов и средств ее обеспечения приведены в приложении В.

4.10 Места измерений геометрических параметров для операционного контроля в процессе строительных и монтажных работ и приемочного контроля законченных этапов или готовых зданий и сооружений принимают в соответствии с проектной и технологической документацией. В случае отсутствия указаний в проектной и технологической документации места измерений принимают по настоящему стандарту.

4.11 Размеры помещений — длину, ширину, высоту измеряют в крайних сечениях, проведенных на расстоянии 50—100 мм от краев и в среднем сечении при размерах помещений св. 3 м не более 12 м. При размерах св. 12 м между крайними сечениями измерения выполняют в дополнительных сечениях.

4.12 Отклонения от плоскостности поверхностей конструкций и отклонения от плоскости монтажного горизонта измеряют в точках, размеченных на контролируемой поверхности по прямоугольной сетке или сетке квадратов с шагом от 0,5 до 3 м. При этом крайние точки должны располагаться в 50—100 мм от края контролируемой поверхности.

4.13 Отклонения от прямолинейности определяют по результатам измерений расстояний реальной линии от базовой прямой в трех точках, размеченных на расстояниях 50—100 мм от ее краев и в середине, или в точках, размеченных с заданным в проекте шагом.

4.14 Отклонение от вертикальности определяется по результатам измерения расстояний от отвесной базовой линии до двух точек конструкции, размеченных в одном вертикальном сечении на расстояниях 50—100 мм от верхнего и нижнего обреза конструкции. Вертикальность колонн и сооружений башенного типа контролируется в двух взаимно перпендикулярных сечениях, а вертикальность стен — в крайних сечениях, а также в дополнительных сечениях, в зависимости от особенностей конструкции.

4.15 Измерения зазоров, уступов, глубины опирания, эксцентриситетов производятся в характерных местах, влияющих на работу стыковых соединений.

4.16 Измерение отклонения элементов конструкций, а также зданий и сооружений от заданного положения в плане и по высоте выполняется в точках, расположенных в крайних сечениях или на расстояниях 50—100 мм от края.

4.17 Геодезические пункты разбивочных сетей и ориентиры осей закрепляются на местности и на строительных конструкциях знака-

ми, обеспечивающими требуемую точность разбивочных работ и сохранность ориентиров в процессе строительства и эксплуатации (при необходимости).

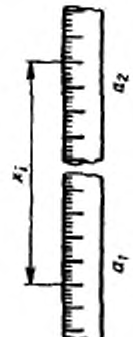
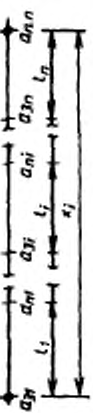
4.18 В зависимости от материала, размеров, особенностей геометрической формы и назначения зданий и сооружений могут применяться также не предусмотренные настоящим стандартом средства, обеспечивающие требуемую точность измерений по ГОСТ 26433.0.

ПРИЛОЖЕНИЕ А
(Рекомендуемое)

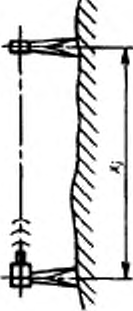
СХЕМЫ И ПРИМЕРЫ ПРИМЕНЕНИЯ СРЕДСТВ И МЕТОДОВ ИЗМЕРЕНИЙ

Таблица А 1

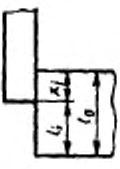
Наименование измеряемого параметра и метода измерения	Схема применения метода и средств измерения	Формулы для вычисления измеряемого параметра и погрешности
1. Линейные размеры: длина, ширина, высота, глубина, пролет, зазор, межосевой размер, табуретные размеры и др. Измеряются расстояния а) между двумя фиксированными точками б) между точкой и прямой, точкой и плоскостью, между двумя параллельными прямыми или плоскостями методом построения и измерения перпендикуляра с помощью геодезических приборов и других средств установок и линейных измерений показыванием линейки, рейки, рулетки в направлении, обмеряющего ортогональное расстояние		$x_1 = a_2 - a_1$ где a_1 — начальный отсчет по шкале средства измерения в фиксированной точке, a_2 — минимальный из отсчетов, полученных в процессе показывания рейки

Наименование измеряемого параметра и метода измерения	Схема применения метода и средств измерений	Формулы для вычисления измеряемого параметра и поправки
1.1 Измерение размера рулеткой, линейкой и другими средствами линейных измерений, укладываемых непосредственно в створе измеряемой линии, измеряемой линией, когда измеряемый размер: а) меньше длины мерного прибора		$x_1 = a_1 - a_1$, где a_1, a_2 — начальный и конечный отсчеты по шкале средства измерений соответственно;
б) больше длины мерного прибора		$x_1 = \sum_{i=1}^n (a_{ni} - a_{ni-1}) + \sum \delta_{cor,i}$ где a_1, a_n — отсчеты по рулетке задний и передний по ходу соответственно; $\sum \delta_{cor}$ — сумма поправок по ГОСТ 26433.0, исключаяющих известные систематические погрешности из результата измерения

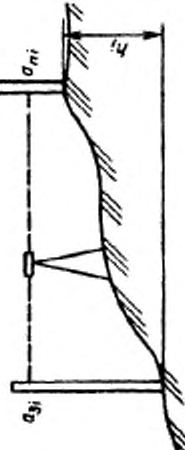
Продолжение таблицы А.1

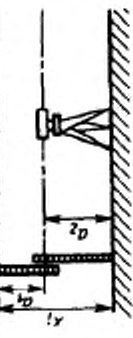
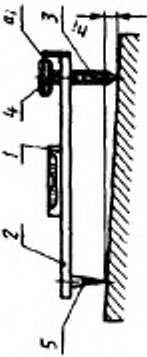
Наименование измеренного параметра и метода измерения	Схема применения метода и средств измерения	Формула для вычисления измеренного параметра и пояснения
1.2 Измерение размера геометрическим светодальномером или радиодальномером		Вычисление по формуле, приведенной в эксплуатационной документации на данный тип дальномера
1.3 Измерение зазора: а) линейкой		$x_1 = a_1 - a_1$
б) клиновым калибром		$x_1 = a_1$ a_1 — отсчет по клиновому калибру
в) кронциркулем		$x_1 = a_1$

Продолжение таблицы А.1

Наименование измеряемого параметра и метода измерения	Схема применяемого метода и средств измерения	Формула для вычисления измеряемого параметра и погрешность
1.4 Измерение глубины опирания:		
а) линейкой в доступном месте		$x_1 = l_0 = a_2 - a_1$
б) линейкой — шупом в перекрытом сечении через технологическое (например, коробка электросети) или специально проделанное отверстие	 1 — отверстие в несущей стене; 2 — линейка-шуп; 3 — панель перекрытия; 4 — стеновая панель	$x_1 = a_1$
в) посредством измерений линейкой открытой части сечения и толщины несущей стены		$x_1 = l_0 - l_1$, где l_0 — известная или измеренная толщина несущей стены; l_1 — измеренная ширина непрерывной части сечения

Продолжение таблицы А.1	Схемы применения методов и средств измерений	Формулы для вычисления измеренного параметра и пояснение
Наименование измеряемого параметра и метода измерения г) после укладки плит перекрытий по среднему измерению линейной расстояния от риска на плите перекрытия до носовой стеновой панели, риска на плите перекрытия маркируется заранее, на фиксированном расстоянии от края плиты		$x_i = l_0 - l_i$ где l_0 — известное расстояние от края плиты до фиксированной риски; l_i — измеренный размер
1.5 Измерение расстояния между горизонтальными плоскостями 1.5.1 Измерение рулеткой, рейкой по направлению отвесной линии		а) $x = a_2 - a_1$; б) $x = a_2 - a_1$

Продолжение таблицы А 1	Наименование измеряемого параметра и метода измерения	Схема применяемого метода и средств измерения	Формулы для вычисления измеряемого параметра и погрешности
1.5.2 Измерение методом геометрического нивелирования	а) в пределах одной установки нивелира		$x_j = h_j = a_{ni} - a_j$ где a_j, a_{ni} — отсчеты по задней и передней по ходу рейкам, соответственно
б) при нескольких последовательных установках нивелира	 1 — нивелир, 2 — рейка	$x_i = \sum_{j=1}^i h_j = \sum_{j=1}^i a_{ni} - \sum_{j=1}^i a_j$ где a_j, a_{ni} — отсчеты по задней и передней по ходу рейкам, соответственно; i — номер станции	

Продолжение таблицы А 1	Наименование измеряемого параметра и метода измерения	в) при измерении высоты помещения	
			Схема применения метода и средств измерений  Формулы для вычисления контролируемого параметра и поправки $x_i = a_1 + a_2,$ где a_1, a_2 — отсчеты по рейке, установленной в положение «0» — вверх и «0» — вниз  1 — уровень; 2 — корпус; 3 — подвижный упор; 4 — отсчетное устройство; 5 — неподвижный упор $x_i = h_i = a_i - MO;$ $MO = \frac{1}{2}(a_1 + a_2)$
1.5.3	Измерение методом микроинвентаризации		

Продолжение таблицы А1

Измерение диаметра и метода измерения

1.5.4 Измерение методом гидростатического нивелирования

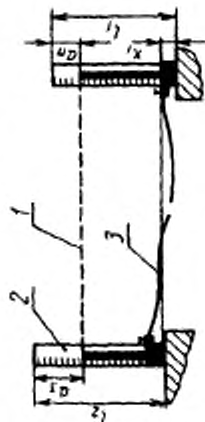
1 — горючий жидкости, 2 — сосуд, 3 — соединительный шланг; l_1 — длина сосудов

Схема применяемых методов и средств измерений

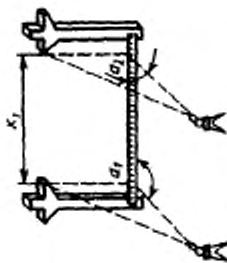
Формулы для вычисления измеренного диаметра и пояснения

$$x_1 = h_1 - a_{m1} - a_{v1} - MO$$

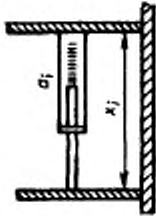
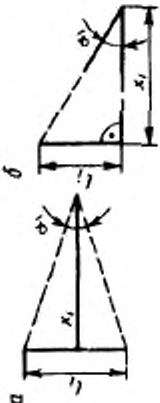
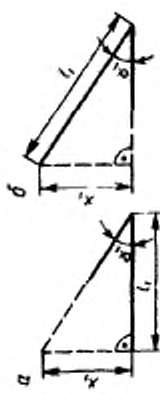
$$MO = l_1 - l_2 = \frac{1}{2}(a_{m1} - a_{v1} - a_{v2})$$

(где a_{m1}, a_{v1} — отсчеты по шкалам заднего и переднего сосудов соответственно;
 a_{v2}, a_{v1} — то же при обратной перестановке сосудов;
 MO — место нуля)

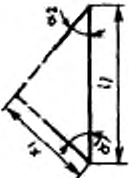
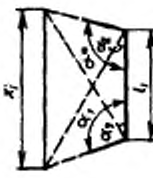
1.6 Измерение расстояния между двумя неподвижными точками методом проектирования точек на линию измерения с помощью теодолита, отвеса или оптического прибора



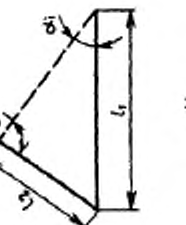
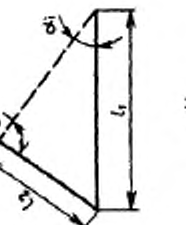
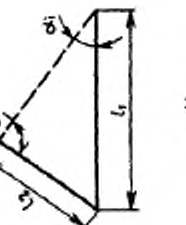
$x_1 = a_2 - a_1$
 где a_1, a_2 — отсчеты по рулетке
 Рулетка натягивается горизонтально, в одной вертикальной плоскости с измеряемым пролетом
 Проектирование с помощью теодолита осуществляется при двух положениях вертикального круга

Продолжение таблицы А 1	Схема применения метода и средств измерения	Формулы для вычисления измеренного параметра и поправки
Измеряемые измеренного параметра и метода измерения 1.7 Измерение расстояния между двумя вертикальными плоскостями разнотипной рейкой		$x_i = a_i$
1.8 Косвенные измерения линейных размеров 1.8.1 Измерение расстояния между двумя фиксированными точками методом параллактического треугольника		а) $x_i = \frac{l_i \operatorname{ctg} \alpha_i}{2}$ б) $x = l_i \operatorname{ctg} \alpha_i$ где l_i — известный размер, α_i — измеренный угол горизонтал, (или угол
1.8.2 Измерение расстояния между фиксированной точкой и прямой		а) $x_i = l_i \operatorname{tg} \alpha_i$ б) $x_i = l_i \sin \alpha_i$

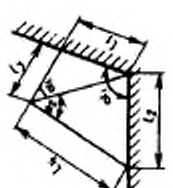
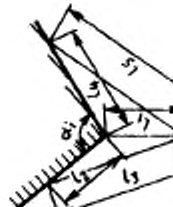
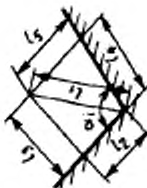
Продолжение таблицы А.1

Наименование измеряемого параметра и метода измерения	Схема применяемых методов и средств измерения	Формулы для вычисления измеряемого параметра и пояснения
1.8.3 Измерение расстояния до недоступной точки методом микротриангуляции		$x_2 = \frac{l_1 \sin \alpha_1}{\sin (\alpha_1 + \alpha_2)}$
1.8.4 Измерение расстояния между двумя недоступными точками методом микротриангуляции		$x_2 = \sqrt{\frac{\sin^2 \alpha_1}{\sin^2 (\alpha_1 + \alpha_2)}} + \frac{\sin^2 \alpha_3}{\sin^2 (\alpha_3 + \alpha_4)} - \frac{2 \sin \alpha_1 \sin \alpha_3 \cos (\alpha_4 - \alpha_2)}{\sin (\alpha_1 + \alpha_2) \sin (\alpha_3 + \alpha_4)}$

Продолжение таблицы А.1	Схема применяемая метод и средств измерения	Формулы для вычисления измеряемого параметра и погрешности
Наименование измеряемого параметра и метод измерения 2 Угловые размеры: горизонтальные и вертикальные углы; углы обрешеченных поверхностей осей и плоскостей 2.1 Прямое измерение углового размера методом сравнения со шкалой угломерного прибора (теодолита, квадранта и др.) 2.2 Косвенные измерения углового размера 2.2.1 Метод построения и решения треугольника а) по трем измеренным сторонам l_1, l_2, l_3	 горизонтальная линия	α_i, β_i — горизонтальные и вертикальные углы, соответственно, измеряются и вычисляются по методикам и формулам, приведенным в эксплуатационной документации на данный тип угломерного прибора $\alpha_i = \arccos \frac{l_1^2 + l_2^2 - l_3^2}{2l_1 l_2}$

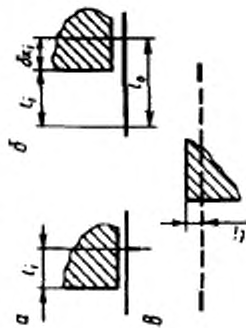
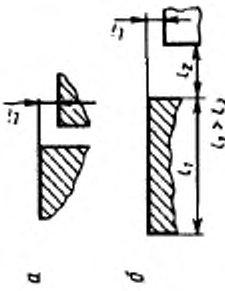
Продолжение таблицы А.1	Наименование измеренного параметра и метода измерения	Схема применения метода и область применения	Формулы для вычисления искомых параметров и пояснение
б) по измеренным углам α_1 и двум сторонам h и b			$\alpha_1 = \arcsin \frac{b \sin \alpha_1}{h}$
в) по измеренным двум углам α_1 и α_2			$\alpha_3 = 180 - (\alpha_1 + \alpha_2)$
2.2.2 Метод построения и решения двух треугольников: а) по измеренным двум углам α_1 , α_2 и трем сторонам h , b , l_1			$\alpha_1 = \alpha_1 + \alpha_2 + \arcsin \frac{b \sin \alpha_2}{h} + \arcsin \frac{b \sin \alpha_1}{h}$

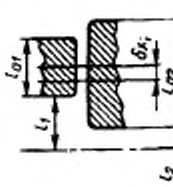
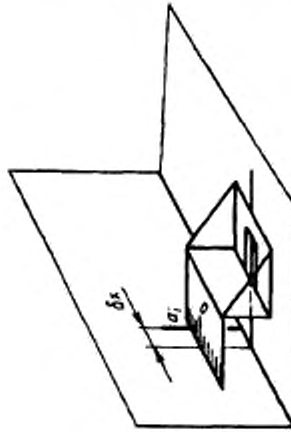
Продолжение таблицы А.1

Наименование измеряемого параметра и методов измерений	Схема применяемых методов и средств измерений	Формулы для вычисления измеряемого параметра и пояснения
б) по пяти измеренным сторонам h_1, h_2, h_3, h_4, h_5		$\alpha_1 = \arcsin \frac{h_4}{h_2} \sin \alpha_2 + \arcsin \frac{h_3}{h_1} \sin \alpha_1$
		$\alpha_1 = 360^\circ - \arccos \frac{h_1^2 + h_2^2 - h_3^2}{2h_1 h_2} - \arccos \frac{h_1^2 + h_4^2 - h_5^2}{2h_1 h_4}$
		$\alpha_1 = \arccos \frac{h_1^2 + h_2^2 - h_3^2}{2h_1 h_2} + \arccos \frac{h_1^2 + h_4^2 - h_5^2}{2h_1 h_4}$

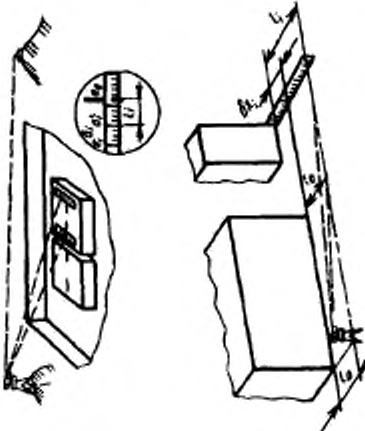
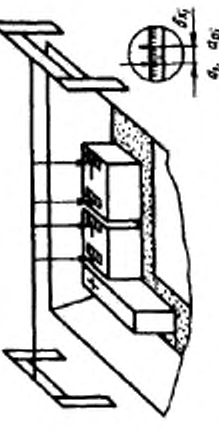
Продолжение таблицы А.1

Наименование измеряемого параметра и метод измерения	Схема применения метода и способ измерения	Формулы для вычисления измеряемого параметра и пояснение
2.2.3 Метод построения вспомогательного угла и измерение отрезков h_1, h_2, h_3, h_4, h_5, h_6		$\alpha_i = \alpha_1 - \arcsin \frac{h_2 - h_1}{h_6} - \arcsin \frac{h_4 - h_3}{h_5}$
3 Отклонение от совмещения ориентиров, совпадения осей, симметричности установок, совпадения поверхностей Измеряются в стыковом соединении или на интервале L отклонения от совмещения: а) ориентира на поверхности конструкции с ориентирами разбивочной оси		а) $\delta x_1 = h_1$; б) $\delta x_2 = h_2 - h_3$; в) $\delta x_3 = h_4$

Продолжение таблицы А.1 Наименование измеряемого параметра в методе измерений	Схема применения метода и средств измерений	Формулы для вычисления измеренного параметра и погрешности
б) грани элемента конструкции с ориентиром разбивочной оси		а) $\delta x_i = l_i$ б) $\delta x_i = l_i - b_j$ в) $\delta x_i = l_i$
в) грани элементов конструкции		$\delta x_i = l_i$ $\delta x_i = l_i$

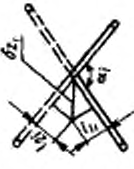
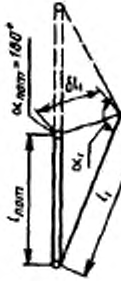
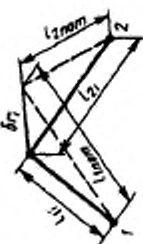
Продолжение таблицы А.1 Наименование измеряемого параметра и метода измерений	Схема применения метода и средств измерений	Формулы для вычисления измеряемого параметра и погрешности
Г) ОТКЛОНЕНИЕ ОТ СОВПАДАНИЯ ОСЕЙ ИЛИ СИММЕТРИЧНОСТИ УСТАНОВКИ		$\delta x_0 = l_1 - l_2 - \frac{ l_{01} - l_{02} }{2}$
3.1 Прямое измерение отклонения от совпадения ориентиров 3.1.1 Измерение с помощью шаблона с линейкой		$\delta x_1 = a_1$

Продолжение таблицы А.1

Наименование измеряемого параметра и метода измерения	Схема применения метода и способа измерения	Формулы для вычисления измеряемого параметра и погрешности
3.1.2 Измерение линейкой отклонений от створа, заданного теодолитом: а) створ проходит по разбивочной оси б) створ проходит по грани стены		$l_i = ap - \frac{1}{2}(a_i + a'_i) = ap - \bar{a}_i $ $\delta x_i = l_i$ $\delta x_i = b_i - l_i$
3.1.3 Измерение линейкой отклонений от створа, заданного струной и отвесом и проходящего через ординату разбивочной оси		$\delta x_i = a_{0i} - a_{1i}$

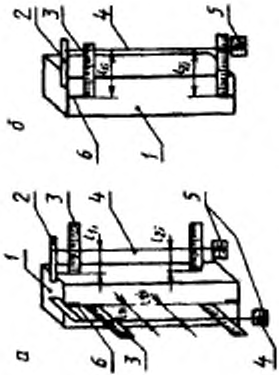
Продолжение таблицы А.1

Наименование измерительного параметра и метода измерений	Схема применения метода и средств измерений	Формулы для вычисления измерительного параметра и погрешности
4 Отделение от заданного положения точки в плане 4.1 Косвенные измерения с использованием средств линейных и угловых измерений (теодолит, рулетка и др.)		$\delta r = \sqrt{\delta^2 x_i + \delta^2 y_i}$
4.1.1 Метод полярных координат		$\delta \alpha_i = \alpha_i - \alpha_{ном}$ $\delta l_i = l_i - l_{ном}$ $\delta r = \sqrt{\frac{l_i^2}{2} \delta^2 \alpha_i + \delta^2 l_i}$
4.1.2 Метод прямоугольных координат		$\delta r = \sqrt{(x_i - x_{ном})^2 + (y_i - y_{ном})^2}$

Продолжение таблицы А1 Наименование измерительного параметра и метода измерения	Схема применения метода и средств измерения	Формулы для вычисления измерительного параметра и погрешности
4.1.3 Метод створной засечки		$\delta r = \frac{1}{\sin \alpha_1} \sqrt{l_1^2 + r_1^2 + 2l_1 r_1 \cos \alpha_1}$
4.1.4 Метод линейно-створной засечки		$\delta r = \sqrt{\left(\frac{\delta \alpha_1}{\rho}\right)^2 + \delta^2 l_1}$ $\delta l_1 = l_1 - l_{\text{ном}}$ $\delta \alpha_1 = \alpha_1 - 180^\circ$
4.1.5 Метод линейно-створной засечки		$\delta r = \sqrt{\delta l_1^2 + \delta l_2^2 - 2\delta l_1 \delta l_2 \cos \alpha_2}$ $\delta l_1 = l_1 - l_{\text{ном}}$ $\delta l_2 = l_2 - l_{2 \text{ ном}}$

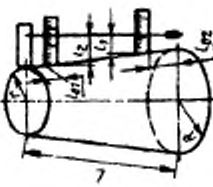
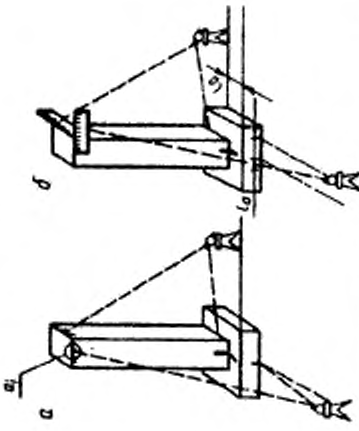
Продолжение таблицы А 1

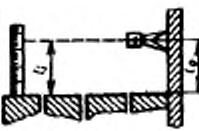
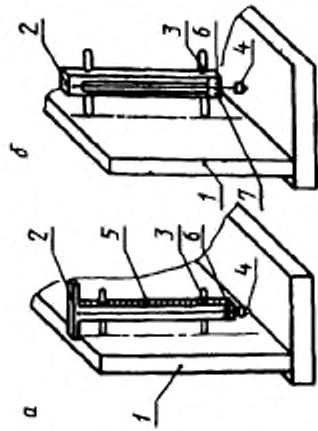
Наименование измеряемого параметра и метода измерения	Схема применения метода и форма измерения	Формулы для вычисления измеряемого параметра и погрешности
4.1.6 Метод прямой угловой засечки		$\delta l_1 = \frac{l_0}{\rho \sin \gamma} \sqrt{\delta^2 \alpha_1 + \sin^2 \alpha_2 + 4 \delta^2 \alpha_2 \sin^2 \alpha_1 + 2 \delta \alpha_1 \delta \alpha_2 \sin \alpha_1 \sin \alpha_2}$
5 Отклонение от отвесной линии колонн, стеновых панелей, стен и других конструкций и их элементов		а) $\delta \alpha = l_1$, б) $\delta \alpha = l_1 - l_2$
Измеряются отклонения: а) ориентира оси конструкции		а) $\delta \alpha = l_1$;
б) поверхности грани (ребра) конструкции		б) $\delta \alpha = l_1 - l_2$

Продолжение таблицы А.1	Наименование измеряемого параметра и метода измерения	Схема применения метода и средств измерения	Формулы для вычисления измеряемого параметра и пояснения
в) точек закрепления осей при их передаче по вертикали на монтажные горизонты			$\delta r = \delta x^2 + \delta y^2 = r_{11}^2 + r_{21}^2$
5.1 Измерение с помощью стального строительного отвеса и линейки:			$\delta x = l_{11} - l_{21}$

1 — колонна, 2 — консоль для подвеса отвеса, 3 — линейка, 4 — отвес, 5 — сосуд с вязкой жидкостью, 6 — ориентир оси конструкции (установочная риска).
Примечание — В способе б) исключается погрешность изготовления

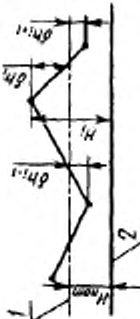
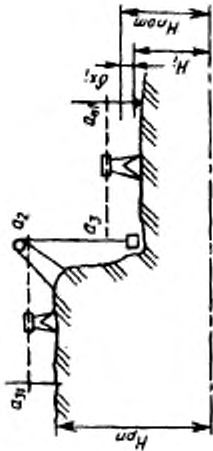
Продолжение таблицы А.1

Наименование измеряемого параметра и метода измерения	Схема применения метода и средств измерения	Формулы для вычисления измеряемого параметра и пояснения
в) относительной боковой грани конусостружки, измеряющей переменное сечение по высоте		$\delta x_i = l_1 - l_2 + c,$ где c — поправка, учитывающая закон изменения размеров сечения. Для конуса, имеющей форму усеченного конуса $c = \frac{R-r}{L} (L - l_{01} - l_{02})$
5.2 Измерения с помощью теодолита и линеяк: а) теодолит установлен на разбивочной оси б) теодолит установлен на оси, параллельной разбивочной		а) $\delta x_i = \frac{1}{2} (a_1 + a_1')$; б) $\delta x_i = \frac{1}{2} (a_1 + a_1') - l_{0i}$ где a_1, a_1' — отсчеты, полученные при двух положениях вертикального круга. Примечание — Особое внимание следует уделять тщательности юстировки уровня горизонтального круга и приведению его пузырька в нуль-пункт.

Продолжение таблицы А 1	Наименование измерительного прибора и метода измерения	Схема применения метода и средств измерения	Формулы для вычисления измеряемого параметра и погрешности
5.3 Измерение оптического центрирования рейкой			$\delta x = b - l$
5.4 Измерение рейкой-отвесом:	а) навесной б) ненавесной		$\delta x = \frac{1}{2} (a_1 + a_1')$ где a_1 — отсчет по нити условного отвеса относительно нулевого штриха шкалы; a_1' — то же, после поворота рейки на 180°; $a_1 - a_1' \leq 2 \text{ мм}$

Продолжение таблицы А.1

Наименование измеряемого параметра и метода измерения	Схема практического метода и средств измерений	Формула для вычисления именованного параметра и пояснение
5.5 Измерение рейкой с уровнем: а) по шкале на уровне б) подвижной шкалой рейки при положении центра пузырька в нуль-пункте	а б	а) $\delta x = \frac{1}{2} (a_n - a_m + a_n' + a_n'') \times H$ б) $\delta x = \frac{1}{2} \frac{(a + a') - 2M0}{L} H$ где a_n, a_n', a_n'' — отсчеты по левому и правому концам пузырька уровня, взятые при прямом и обратном (развернутом на 180°) положении рейки, соответственно; a, a' — отсчеты по подвижному упору при прямом и обратном (развернутом на 180°) положении рейки, соответственно; $M0$ — место нуля (определяют на вертикальной плоскости); L — цена деления уровня
	1 — контролируемая конструкция; 2 — рейка с уровнем; 3 — регулируемый упор; 4 — уровень для контроля правильной установки рейки; 5 — уровень для измерения угла наклона контролируемой поверхности; 6 — измерительная подвижная шкала	

Продолжение таблицы А.1 Наименование измеряемого параметра и метода измерения	6 Отклонение точек конструкции и их элементов от проектных отметок на монтажном горизонте, в котлованах и т.д.	Схема применения метода и средств измерения  1 — горизонтальная линия или плоскость; 2 — исходная расположенная на проектной отметке; h_1 — исходная горизонтальная плоскость, служащая началом отсчета отклонения или имеющая отметку, равную нулю	Формулы для вычисления измеряемого параметра и пояснение $\delta h_i = H_i - H_{ном}$ $H_i = H_{пр} + \delta h_i = a_2 - a_3 - a_{н1}$ $\delta x_i = H_i - H_{ном}$ 
6.1 Измерение методом геометрического нивелирования при передаче отметки в котлован			

Продолжение таблицы А 1

Выявление измеренного параметра и метода измерения

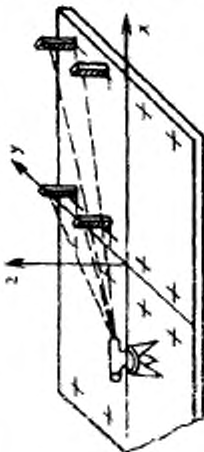
6.2 Измерение методом геометрического выявление при контроле ровности монтажного горизонта

(все применяемые методы и средства измерения)

Формулы для вычисления измеренного параметра и пояснения

$$\Delta x = \frac{H_{\max} - H_{\min}}{2},$$

где $H_{\max}$, $H_{\min}$ — отметки наиболее высокой и низкой точек монтажного горизонта



7 Отклонение от заданного угла (высота) конструкции элементов конструкции, имеющих сооружений, телом активного оборудования и др. в вертикальном сечении

Измеряется методом нивелирования с отвесами с 1, 4, 11, 6, 12, 3 высшими, приложением, «такс» прямым измерением с помощью квадрата или теодолита



1 — горизонтальная линия,
2 — точка заданного угла

а) в линейной мере на интервале L

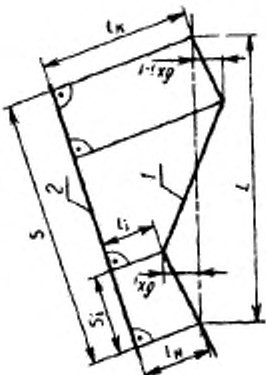
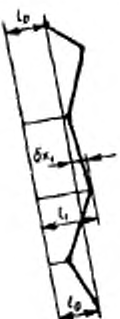
$$\Delta h = h_1 - h_{\text{ном}},$$

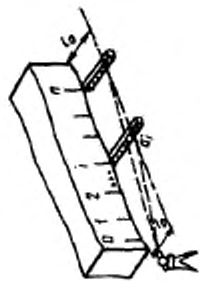
б) в угловой мере

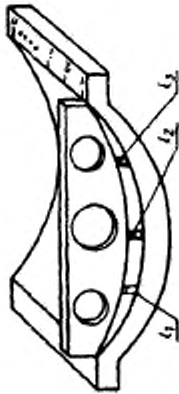
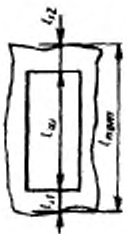
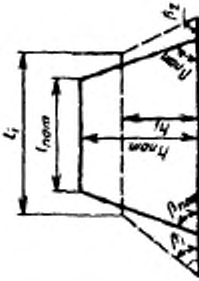
$$\Delta \beta = \beta_1 - \beta_{\text{ном}},$$

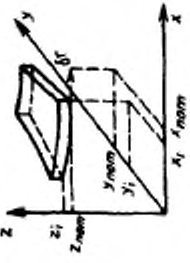
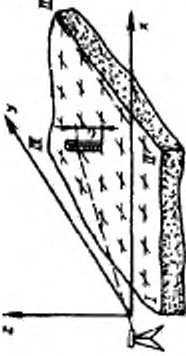
в) в относительной величине

$$\Delta x = \frac{\Delta h}{L} = \frac{h_1 - h_{\text{ном}}}{L} = \tan \beta_1 - \tan \beta_{\text{ном}}$$

Продолжение таблицы А.1 Наименование измеряемого параметра и метода измерения	Схема применения метода и средств измерения	Формулы для вычисления и измерения параметров и погрешности
8 Отклонение от прямолинейности конструкции, элемента конструкции, технологического оборудования и др. Отклонение от прямолинейности измеряется методом построения базовой линии а) расположенной параллельно отношению участка или направления поверхности	 1 — контролируемый участок, 2 — базовая линия	$\delta x_L = (L_1 - L_n - L_k - L_m - S_1) / L$ при $L_k = L_n = L_0$ $\delta x_L = L_1 - L_0$ при $L_k = L_n = 0$ $\delta x_L = L_1$
б) расположенной параллельно прямой, соединяющей конечную и начальную точки контролируемого участка		$\delta x_L = L_1 - L_0$

Продолжение таблицы А.1	Наименование контролируемого параметра в методе измерения	Схема применяемых методов и средств измерения	Формула для вычисления измеренного параметра и пояснения
в) совпадающей с прямой, соединяющей начальную и конечную точки контролируемого участка			$\delta x_i = l_i$
8.1.1 Измерение по рейке (линейке) от базовой линии, заданной теодолитом			$\delta x_i = d_i - l_i$
8.1.2 Измерение линейкой от базовой линии, заданной струной и отвесом			$\delta x_i = l_i$

Продолжение таблицы А.1 Наименование измеряемого параметра и метода измерения	Схема применения метода и средств измерения	Формулы для вычисления измеряемого параметра и погрешностей
9 Отклонение от формы заданных профилей, поверхности 9.1 Прямое измерение отклонения профиля криватинной поверхности методом измерения отклонений от шаблона		$\delta x_{11} = l_{11};$ $\delta x_{12} = l_{12};$ $\delta x_{13} = l_{13}$
9.2 Измерение отклонения профиля прямолинейного сечения методом измерения от шаблона		$\delta x_2 = (l_{11} + l_{12}) - l_0,$ $l_0 = l_{шабл} - l_{шабл}$
9.3 Измерение отклонения профиля сечения дорожного полотна методом измерения действительных значений линейно-угловых размеров и углов с помощью линейки, рулетки, теодолита, нивелира		$\delta q_1 = \beta_1 - \beta_{полот};$ $\delta l_1 = l_1 - l_{полот};$ $\delta h_1 = h_1 - h_{полот}$

Продолжение таблицы А1	Схемы применения методов и средств измерений	Формулы для вычисления измеренного параметра и погрешности
9.4 Измерение отклонения формы заданного профиля методом оптического пространственного коррелирования точек действительной поверхности		$\delta x_i = x_i - x_{nom}$ $\delta y_i = y_i - y_{nom}$ $\delta z_i = z_i - z_{nom}$ $\delta r_i = \sqrt{\delta x_i^2 + \delta y_i^2 + \delta z_i^2}$
10 Отклонение от плоскостности поверхностей конструкций, зданий, сооружений	Определяется посредством измерений отклонений точек контролируемой поверхности от базовой горизонтальной или вертикальной плоскости с последующим пересчетом этих отклонений относительно условной плоскости по ГОСТ 26433.1	а) условная плоскость, проведенная через три точки I, II, IV контролируемой поверхности $\delta z_i = \delta z_{0i} + \delta z_{0i} = 0$ $\delta z_i = z_i - K_1 x_i - K_2 y_i$ где $K_1 = \frac{z_1}{x_1}$; $K_2 = \frac{z_2}{y_2}$ $z_i = h - l_i$ $ \delta z_{max} - \delta z_{min} \leq \Delta x$
10.3 Измерение отклонений от плоскостности методами а) геометрического нивелирования с помощью нивелира и рейки (длинной)		

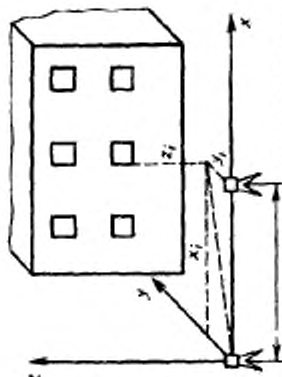
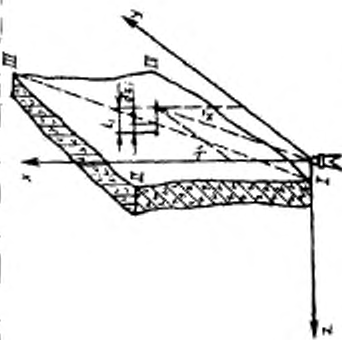
Продолжение таблицы А.1

Наименование измерительного параметра и метода измерения

б) бокового нивелирования с помощью теодолита и рейки (линейки)

11 Измерение методом фотограмметрии комплекса геометрических параметров при выполнении архитектурно-технических обмеров и приемочном контроле строительных конструкций, зданий и сооружений

Схемы применяемых методов и средств измерений



Формулы для расчета линейных измерительных параметров и точек

б) условная плоскость
проведена через диагональ I-IV
III параллельно диагонали II-IV

$$\begin{aligned} \delta z_2 &= \delta z_{II} = 0, \\ \delta z_2 &= \delta_2 - b_1 x_1 - b_2 y_1, \\ b_1 &= \frac{z_1 - c}{x_1}, \quad b_2 = \frac{z_1 - c}{y_1}, \\ c &= \frac{z_1 + z_2}{2} - z_{II}, \\ z &= h - l_1, \\ |\delta z_{\max} - \delta z_{\min}| &\leq \Delta x \end{aligned}$$

а) Аналитический метод
вычисление пространственных
координат точек объекта по
формулам соответствующего
случая съемки и определение
по координатам действительных
значений геометрических
параметров

б) Аналоговый метод
вычерчивание на специальном
приборе графического
изображения проекций объекта в
соответствующем масштабе и
определение геометрических
параметров с помощью
графических построений

ПРИЛОЖЕНИЕ Б
(Справочное)

**ОСНОВНЫЕ СРЕДСТВА ИЗМЕРЕНИЙ ГЕОМЕТРИЧЕСКИХ ПАРАМЕТРОВ
ДЛЯ ПРОИЗВОДСТВА СТРОИТЕЛЬНЫХ И МОНТАЖНЫХ РАБОТ**

1 Основные средства обеспечения точности разбивочных работ

Таблица Б.1

Вид разбивочных работ	Основные средства обеспечения точности	Классы точности по ГОСТ 21779					
		1	2	3	4	5	6
Разбивка точек и осей в плане	Теодолиты по ГОСТ 10529: Т1 Т2 Т5 Т30 Рулетка по ГОСТ 7502 Базисный прибор Светодальномеры по ГОСТ 19223, МСД-1М, СПЗ, СТЗН						
Разбивка и передача высотных отметок	Нивелиры по ГОСТ 10528: Н05, Н1 Н3 Н10 Рейки нивелирные: РН-05, РН-1 РН-3 РН-10 Рулетка по ГОСТ 7502						
Передача точек и осей по вертикали	Оптические центриры: ЦО-1 ЦО-30 RZL Теодолиты по ГОСТ 10529: Т2 Т5 Т30 Отвес по ГОСТ 7948						

Окончание таблицы Б.1

Вид разбивочных работ	Основные средства обеспечения точности	Классы точности по ГОСТ 21779					
		1	2	3	4	5	6
Построение створа	Теодолиты по ГОСТ 10529, Т2, Т5						
	Лазерный визир						
	Оптическая струна						
	Струна, разметочный шнур						

2 Погрешности основных методов и средств измерения отклонений от разбивочной оси или створа

Таблица Б.2

Средство измерения	Метод измерения	Предельная погрешность, (±) мм	Диапазон измерения, не более
Линейка по ГОСТ 427 или ГОСТ 17435	Измерение расстояния между ориентирами	1,0	Непосредственный контакт ориентиров
Струна, отвес по ГОСТ 7948; линейка по ГОСТ 427 или ГОСТ 17435	Измерение линейкой отклонений от створа, заданного калиброванной струной диаметром 0,5 мм и отвесом	4,0	Расстояние между точками закрепления разбивочной оси 80 м
Теодолиты по ГОСТ 10529 типов: Т2, Т5 Т30; линейка по ГОСТ 427 или ГОСТ 17435	Измерение линейкой отклонений от створа, заданного визирной осью зрительной трубы теодолита при двух положениях вертикального круга	2,0 4,0	Расстояние между точками закрепления разбивочной оси или створа 50 м

Примечание — Могут быть использованы модификации приборов отечественного и зарубежного производства, соответствующие по точности основным типам, приведенным в таблице 1, и более точные.

3 Погрешности основных методов и средств измерений
отклонений от отвесной линии

Таблица Б.3

Средство измерения	Метод измерения	Предельная погрешность, (±) мм	Диапазон измерения, м, не более
Рейка-отвес	Измерение двумя наблюдениями с поворотом рейки на 180° между наблюдениями	2	3,0
Рейка с уровнем ($\tau \leq 2$)	То же	2	3,0
Отвес по ГОСТ 7948 и линейка по ГОСТ 427 или ГОСТ 17435	Исключение ветровых воздействий и гашение колебаний	5	10
Теодолиты по ГОСТ 10529 типов Т2, Т5, Т30	Проектирование коллимационной плоскостью при двух положениях вертикального круга, $S \leq 2H$	$H/7$ $H/3,5$ $H/1,7$	50 50 30
Линейка по ГОСТ 427 или ГОСТ 17435	Проектирование двумя наблюдениями		
Оптические центриры и линейка или специальная палетка	Проектирование двумя наблюдениями		
«Зенит ОЦП», «Надир ОЦП», PZL	Высокоточное проектирование	3	100

Примечания: 1 В таблице приняты следующие обозначения:

 H — высота, в метрах, контролируемой конструкции; S — расстояние от теодолита до контролируемого сечения; τ — цена деления уровня.

2 Могут быть использованы модификации приборов отечественного и зарубежного производства, соответствующие по точности основным типам, приведенным в таблице Б.2, и более точные.

**4 Погрешности основных методов и средств измерений
отклонений от проектных отметок и заданного уклона**

Таблица Б.4

Средство измерения	Метод измерения	Предельная погрешность определения превышений на станции, (±) мм	Диапазон измерений, м, не более
Нивелир по ГОСТ 10528, нивелирная рейка	Геометрическое нивелирование		Расстояние от нивелира до реек:
Н-05, рейка РН-05	Высокоточное	0,5	50,0
Н-3, рейка РН-3	Точное	3,0	50,0
Н-10, рейки РН-3, РН-10	Техническое	7,0	50,0
Гидростатический высотомер:	Гидростатическое нивелирование двойным наблюдением с перестановкой сосудов между наблюдениями		Превышение между точками:
точный		0,2	0,1
технический		3,0	0,5
Микронивелир:	Измерение двойным наблюдением с разворотом прибора на 180° между наблюдениями		Длина шага:
точный		0,2	1,0
технический		3,0	2,0

Примечание — Могут быть использованы модификации приборов отечественного и зарубежного производства, соответствующие по точности основным типам, приведенным в таблице, и более точные.

ПРИЛОЖЕНИЕ В
(Рекомендуемое)

**ПРИМЕРЫ РАСЧЕТА НЕОБХОДИМОЙ ТОЧНОСТИ ИЗМЕРЕНИЙ И ВЫБОРА
МЕТОДОВ И СРЕДСТВ ЕЕ ОБЕСПЕЧЕНИЯ**

1 Задание. Передать проектную отметку +36,00 м по 3-му классу точности ГОСТ 21779 на монтажный горизонт строящегося панельного здания

1.1 Определяем по ГОСТ 21779 значение допуска $\Delta x = 10,0$ мм

1.2 Определяем по ГОСТ 26433.0 предельную и среднюю квадратическую погрешности измерения

$$\Delta x_{\text{мет}} = 0,4 \cdot 10 = 4 \text{ мм}, \quad \sigma x_{\text{мет}} = 4 \cdot 2,5 = 1,6 \text{ мм}$$

и принимаем, что суммарные расчетные погрешности не должны превышать величин $\Delta x_{\text{мет}} \leq 4 \text{ мм}, \quad \sigma x_{\text{мет}} \leq 1,6 \text{ мм}$

1.3 Для передачи отметки принимаем метод геометрического нивелирования по схеме измерений приложения 1, пункт 6.1, при этом полагаем, что передача отметки производится двумя нивелирами, двумя нивелирными рейками и металлической рулеткой длиной 50 м и при одновременном снятии отсчетов по рулетке

1.4 Определяем совокупность факторов, влияющих на суммарную погрешность результата измерений:

- установка пузырька уровня нивелира в нуль-пункт,
- отклонение от параллельности визирной оси и оси уровня (несоблюдение главного условия нивелира),
- отсчет по рейке (рулетке),
- компарирование рулетки,
- компарирование рейки,
- натяжение рулетки,
- установка рейки (рулетки) по вертикали

1.5 Принимаем принцип равного влияния для всех факторов и, учитывая, что погрешности из-за отклонения реек и рулетки от вертикали оказывают систематическое влияние, а влияние погрешностей компарирования реек и рулетки в связи с однородностью их применением в конкретном случае можно отнести к случайным, получим

$$\sigma_i = \frac{\sigma x_{\text{мет}}}{\sqrt{r + u^2}} = \pm \frac{1,6}{\sqrt{12 + 3^2}} = \pm 0,35 \text{ мм},$$

где r — количество факторов, оказывающих случайное воздействие на результат измерения,

u — то же, но систематическое

1.6 Определяем допустимые средние квадратические погрешности регистрации и учета каждого из перечисленных факторов.

1.6.1 Установка пузырька уровня в нуль-пункт

$$\sigma''_1 = \frac{\sigma p}{l} = \frac{0,35 \cdot 2 \cdot 10^5}{50 \cdot 10^3} = \pm 1,4'',$$

где σ''_1 — погрешность установки пузырька уровня в нуль-пункт,

l — расстояние от нивелира до рейки;

$p = 206265$

Погрешность установки пузырька контактного уровня находится в пределах $0,04\epsilon''$, где ϵ'' — цена деления уровня

Следовательно

$$\tau'' = \frac{1,4''}{0,04} = 35''$$

в связи с чем достаточно использовать нивелир с ценой деления уровня $\tau \leq 30''$.
При использовании нивелира НЗ, имеющего $\tau = 15''$, будет двойной запас точности по данному фактору

1.6.2 Отклонение от параллельности визирной оси и оси цилиндрического уровня

$$\sigma_2 = \pm \frac{1}{2} \Delta S \frac{\tau''}{\rho''}$$

где $\sigma_2 = \sigma_i$ — погрешность из-за отклонения от параллельности визирной оси и оси цилиндрического уровня,

τ — угол между визирной осью зрительной трубы и осью цилиндрического уровня,
 S — неравенство плеч

Полагая, что главное условие соблюдается с погрешностью $\tau'' = \pm 10''$, получим допустимое неравенство плеч

$$\Delta S = \frac{2\sigma_{2p}}{\tau} = \frac{0,35}{10} \cdot \frac{2}{10} \cdot \frac{10^5}{10} = 14 \text{ м}$$

1.6.3 Отсчет по рейке (рулетке)

При снятии отсчетов по рейке с шашечными сантиметровыми делениями, установленной на расстоянии 50 м, ошибка однократного отсчета по рейке составит величину порядка ± 1 мм

1.6.4 Компарирование

Относительная погрешность компарирования рулетки составит

$$\frac{\sigma_3}{l} = \frac{0,35}{36 \cdot 10^3} \approx \frac{1}{100000}$$

То же, для рейки

$$\frac{\sigma_4}{k_0} = \frac{0,35}{3 \cdot 10^3} \approx \frac{1}{10000}$$

где k_0 — длина рейки

1.6.5 Натяжение рулетки

$$\sigma_p = \frac{\sigma_5 E F}{l} = \frac{0,35 \cdot 19,62 \cdot 10^4}{36 \cdot 10^3} \cdot 1 = 1,86 \text{ Н}$$

где σ_p — погрешность определения натяжения,

σ_5 — погрешность измеряемого размера из-за погрешности натяжения,

l — измеряемый размер,

E — модуль Юнга,

F — площадь поперечного сечения полотна рулетки

При натяжении рулетки гирей следует учитывать массу рулетки

1.6.6 Установка рейки и рулетки по вертикали

$$\sigma_{y1} = \sqrt{\frac{\sigma_1}{k_0} \cdot 2} \cdot \rho'' = 2 \cdot 10^5 \sqrt{\frac{0,35}{3 \cdot 10^3} \cdot 2} = 51'$$

То же, для рулетки

$$\sigma_{y2} = \sqrt{\frac{\sigma_{y1}^2}{l}} \quad \sigma_{y2} = 2 \cdot 10^5 \sqrt{\frac{0,35^2}{36 \cdot 10^3}} = 14,7 \cdot$$

где σ_{y1} , σ_{y2} — погрешности установки рейки и рулетки по вертикали

1.7 Выполним анализ полученных погрешностей и назовем методы и средства их обеспечения

Используются два нивелира Н-3, двусторонние шашечные рейки с сантиметровыми делениями и рулетка металлическая длиной 50 м. Отсчеты по рейкам снимаются по черной и красной стороне при двух горизонтах приборов, в связи с чем погрешность отсчета составит величину $\frac{1}{\sqrt{4}} = 0,50$ мм, что больше допустимых $\pm 0,35$ мм. Однако это незначительное превышение можно компенсировать натяжением рулетки гирей, масса которой совместно с массой растянутого пазыги рулетки определяется с точностью до ± 50 г, что в три раза уменьшит соответствующую погрешность, и установкой реек в вертикальное положение по круглому уровню с ценой деления $10'$, что также уменьшит соответствующую погрешность в 4 раза. Рулетка компарируется на стационарном компараторе с погрешностью $\frac{1}{100000}$ длины сантиметровых, дециметровых и метровых интервалов на рейках определяются жевиерской линейкой, контрольным метром и др.

При соблюдении указанных мероприятий следует ожидать, что с вероятностью $P = 0,988$ вынесенная в натуру отметка строительного репера будет находиться в пределах допуска $\Delta x = 10$ мм

2. Задание. Выполнить передачу оси по вертикали на монтажный горизонт с отметкой $H = +36$ м по 3-му классу точности ГОСТ 21779

2.1 Определяем по ГОСТ 21779 значение допуска $\Delta x = 6$ мм

2.2 Определяем по ГОСТ 26433.0 предельную и среднюю квадратические погрешности измерения

$$\delta x_{\text{пред}} = 0,4 \cdot 6 = 2,4 \text{ мм}, \quad \sigma x_{\text{пред}} = 2,4 \cdot 2,5 = 0,96 \text{ мм}$$

и принимаем, что суммарные расчетные погрешности не должны превышать величин

$$\delta x_{\text{факт}} \leq 2,4 \text{ мм}, \quad \sigma x_{\text{факт}} \leq 0,96 \text{ мм}$$

2.3 Для передачи оси по вертикали принимаем метод проецирования коллимационной плоскостью теодолита при двух положениях вертикального круга

2.4 Определяем совокупность факторов, влияющих на суммарную погрешность результата измерений

- поверка и юстировка цилиндрического уровня горизонтального круга,
- установка пузырька цилиндрического уровня горизонтального круга в нуль-пункт,
- центрирование теодолита на оси,
- визирирование,
- отклонение от перпендикулярности визирной оси и оси вращения зрительной трубы (коллимационная погрешность),
- отклонение от перпендикулярности оси вращения зрительной трубы и вертикальной оси вращения прибора (неравенство подставок),
- фиксация оси на монтажном горизонте.

2.5 Принимаем принцип равного влияния для всех факторов и, учитывая, что первый из перечисленных выше факторов оказывает систематическое влияние, а

пытки и шестон (коэффициентная погрешность и неравенство подставок) исключаются проектированием при двух положениях вертикального круга, получим

$$\sigma_1 = \frac{\sigma_{\text{шестон}}}{\sqrt{r + r^2}} = \pm \frac{0,96\sqrt{2}}{\sqrt{5+1}} = \pm 0,55 \text{ мм}$$

2.6 Определим допустимые средние квадратические погрешности по регистрации и учету каждого из перечисленных факторов

2.6.1 Поверка и юстировка уровня v_1 , установка пузырька уровня в нуль-пункт, v_2

$$v_1 = v_2 = \frac{\sigma_2 \rho''}{H} = \frac{0,56 \cdot 2 \cdot 10^5}{36 \cdot 10^3} = 3,1''$$

где v_1 — погрешность поверки и юстировки уровня,

v_2 — погрешность установки пузырька уровня в нуль-пункт,

H — высота передачи,

$\rho = 206265''$

2.6.2 Центрирование теодолита

$$e = \frac{\sigma_1 D}{d}$$

где e — погрешность центрирования,

d — расстояние на горизонтальной плоскости между точкой закрепления оси на исходном горизонте и проекцией на этот горизонт точки закрепления оси на монтажном горизонте,

D — горизонтальное расстояние от теодолита до точки закрепления оси на исходном горизонте

При $D = 40$ м, $d = 2$ м имеем

$$e = \frac{0,56 \cdot 40 \cdot 10^3}{2 \cdot 10^3} = 11,2 \text{ мм}$$

2.6.3 Визирование

$$\tau' = \frac{30'' l}{\rho'' \sigma_1}$$

где τ' — увеличение зрительной трубы,

$30''$ — погрешность визирования невооруженным глазом на расстоянии наилучшего зрения (250 мм),

l — расстояние до точки визирования

В данном случае

$$\tau' = \frac{30 \cdot 40 \cdot 10^3}{2 \cdot 10^5 \cdot 0,56} = 10,7$$

2.7 Выполняем анализ полученных погрешностей и назначаем следующие методы и средства их обеспечения

При выборе теодолита следует учесть, что поверка уровня при алидаде горизонтального круга осуществляется с ошибкой порядка $0,2\tau''$, где τ'' — цена деления уровня, $\tau \in 0,2\tau > v''_{1,2}$

В связи с этим теодолит должен быть оснащен в данном случае уровнем с ценой деления

$$\tau'' = \frac{3}{0,2} = 15,5''$$

Приведенным выше условиям полностью отвечает теодолит Т2, имеющий увеличение зрительной трубы 25 $\times$ и цену деления уровня при алидаде горизонтального круга $\tau'' = 15''$.

Погрешность 0,55 мм фиксации оси на монтажном горизонте можно обеспечить прочерчиванием карандашом по гладкой поверхности.

При соблюдении указанных мероприятий следует ожидать, что с вероятностью $P = 0,988$ плановое положение ориентира, закрепляющего ось на монтажном горизонте +36,0 м, будет в пределах допуска $\Delta x = 6$ мм.

УДК 699.81.001.63.006.354 ОКС 91.040 Ж02 ОКСТУ 2009

Ключевые слова: правила выполнения измерения параметров (длин, отметок, превышений, горизонтальных и вертикальных углов, зазоров, уступов, эксцентриситетов), средства и методы измерения, отклонения от номинальных значений параметров, точность и погрешность средств и методов измерения, расчет необходимой точности

Редактор *В. И. Огурцов*
Технический редактор *О. И. Власова*
Корректор *В. С. Черная*
Компьютерная верстка *С. И. Бахтеев*

Сдано в набор 27.10.95. Подписано в печать 31.01.96.
Усл. печ. л. 2,79. Усл. кр.-отт. 2,91. Уч. изд. л. 2,45.
Тираж 600 экз. С 3172. Зак. 34.

ИПК Издательство стандартов
107076 Москва, Колхозный пер., 14
ЛР № 021007 от 10.08.95

Набрано в Издательстве на ПЭВМ
Филиал ИПК Издательство стандартов — тип. «Московский печатник»
Москва, Лялин пер., 6