

*Cơ sở dữ liệu văn bản quy phạm pháp luật  
lĩnh vực Nông nghiệp và phát triển nông thôn*

**QUYẾT ĐỊNH CỦA BỘ TRỞNG  
BỘ NÔNG NGHIỆP VÀ PHÁT TRIỂN NÔNG THÔN  
Số 03/2002/QĐ-BNN, ngày 07 tháng 01 năm 2002  
V/v Ban hành tiêu chuẩn ngành: 14TCN 102-2002- Quy phạm khống chế cao  
độ cơ sở trong công trình thuỷ lợi**

**BỘ TRỞNG BỘ NÔNG NGHIỆP VÀ PHÁT TRIỂN NÔNG THÔN**

- Căn cứ Nghị định số 73/CP ngày 01 tháng 11 năm 1995 của Chính phủ quy định chức năng, nhiệm vụ, quyền hạn và tổ chức bộ máy của Bộ Nông nghiệp và Phát triển Nông thôn.
- Căn cứ vào Pháp lệnh chất l-ợng hàng hoá ngày 24 tháng 12 năm 1999;
- Căn cứ vào Quy chế lập, xét duyệt và ban hành tiêu chuẩn ngành ban hành kèm theo quyết định số 135/1999/QĐ-BNN-KHCN ngày 01 tháng 10 năm 1999;
- Xét đề nghị của ông Vụ tr-ởng Vụ Khoa học Công nghệ và Chất l-ợng sản phẩm,

**QUYẾT ĐỊNH**

**Điều 1:** Nay ban hành kèm theo quyết định này tiêu chuẩn ngành: 14TCN 102-2002- Quy phạm khống chế cao độ cơ sở trong công trình thuỷ lợi.

**Điều 2:** Tiêu chuẩn này có hiệu lực sau 15 ngày, kể từ ngày ký ban hành.

**Điều 3:** Các ông Chánh Văn phòng, Vụ tr-ởng Vụ Khoa học Công nghệ và Chất l-ợng sản phẩm, Lãnh đạo các tổ chức, cá nhân có liên quan chịu trách nhiệm thi hành quyết định này.

**KÝ BỘ TRỞNG BỘ NÔNG NGHIỆP VÀ PHÁT TRIỂN NÔNG THÔN  
Thứ tr-ởng Phạm Hồng Giang : Đã ký**

\*\*\*\*\*

## TICHUỘN NGÀNH

14 TCN 102 - 2002

### QUY PHẠM KHỐNG CHẾ CAO ĐỘ CƠ SỞ TRONG CÔNG TRÌNH THỦY LỢI

(*Standards for Basic Elevation Network in Hydraulic Engineering Projects*)

(Ban hành theo quyết định số: 03/2002/QĐ-BNN, ngày 07 tháng 01 năm 2002  
của Bộ trưởng Bộ Nông nghiệp và Phát triển nông thôn)

## 1. QUY ĐỊNH CHUNG

**1.1.** Tiêu chuẩn này được áp dụng cho việc khống chế cao độ cơ sở trong các công trình thuỷ lợi ở Việt Nam.

**1.2.** Lối khống chế cao độ cơ sở trong các công trình thuỷ lợi được xây dựng là lối hạng 3, 4 và lối kỹ thuật theo phong pháp cao đặc hình học, lợng giác độ chính xác cao và GPS (hệ thống định vị toàn cầu), nối từ các điểm hạng 1, 2 Quốc gia.

**1.3.** Hệ cao độ trong công trình thuỷ lợi quy định như sau:

1. Từ Đà Nẵng vào Nam theo hệ Mũi Nai - Hà Tiên;
2. Từ Thừa Thiên Huế ra Bắc theo hệ Hòn Dầu - Hải Phòng;
3. Hệ số chuyển đổi hai hệ:

$$H_{Mũi Nai} = H_{Hải Phòng} + 0,167m$$

**1.4.** Lối cao độ hạng 3 làm cơ sở xây dựng lối cao độ hạng 4, lối cao độ hạng 4 làm cơ sở xây dựng lối thuỷ chuẩn kỹ thuật.

**1.5.** Trong trường hợp đặc biệt, khi công trình ở vùng sâu vùng xa, biên giới hải đảo chưa có điểm độ cao quốc gia thì lối cao độ công trình được phép giả định cao độ theo bản đồ 1: 50.000 đã bổ sung nội dung và chuyển đổi sang lối chiếu Gauss từ năm 1997, nhưng khi có số liệu dẫn truyền cao độ quốc gia thì phải hiệu chỉnh cao độ giả định sang cao độ thực của lối quốc gia cho các điểm đo của công trình.

**1.6.** Lối cao độ hạng 3 gồm các điểm hạng 3 nối với nhau hoặc đồng hạng 2 và hạng 3 nối thành vòng khép.

Lối cao độ hạng 4 gồm các điểm hạng 4 nối với nhau hoặc đồng hạng 3 và hạng 4 nối thành vòng khép.

Lối cao độ thuỷ chuẩn kỹ thuật gồm các điểm kỹ thuật nối với nhau hoặc đồng hạng 4 và kỹ thuật nối thành vòng khép.

**1.7.** Lối thuỷ chuẩn hạng 3 xác định cao độ cho các đối tượng sau:

1. Các điểm tim tuyến công trình đầu mối thuộc cấp 1, 2, 3;
2. Các điểm khống chế cao độ dọc theo kênh và các công trình trên kênh có độ dốc  $i \leq 1/10.000$  và các hệ thống đê sông, biển có chiều dài  $\geq 20Km$ ;
3. Nối cao độ cho các công trình cấp 4, 5 khi xa các điểm hạng 2, 1 quốc gia.

**1.8. L- ới thuỷ chuẩn hạng 4 xác định cao độ cho các đối t- ợng sau:**

1. Các điểm tim tuyến công trình đầu mối thuộc cấp 4, 5;
2. Các điểm khống chế cao độ dọc theo kênh, các công trình trên kênh có độ dốc  $1/2000 \geq i > 1/10.000$  và các hệ thống đê sông, biển có chiều dài  $\leq 20\text{Km}$ ;
3. Các điểm tim đ- ờng quản lý, thi công là đ- ờng nhựa hoặc bê tông;
4. Các điểm khống chế mặt bằng từ GT1, GT2, hạng 4, các điểm thuỷ văn.

**1.9. L- ới thuỷ chuẩn kỹ thuật xác định cao độ các điểm trạm nghiệm triều, khống chế đo vẽ, các điểm trạm máy, cắt dọc công trình, tim kênh có độ dốc  $i > 1/2000$ , các hố khoan đào, điểm lộ địa chất; những điểm tim tuyến các hạng mục công trình khác không quy định ở Điều 1.7 và 1.8.**

**1.10. Chiều dài đ- ờng thuỷ chuẩn hạng 3, 4, kỹ thuật không đ- ợc dài quá quy định bảng 1.1 (độ dài L tính bằng km).**

Bảng 1.1. Quy định chiều dài đ- ờng thuỷ chuẩn hạng 3, 4, kỹ thuật

Đ- ờng	Cấp hạng	Vùng					
		Đồng bằng			Miền núi		
Hạng 3	Hạng 4	Kỹ thuật	Hạng 3	Hạng 4	Kỹ thuật		
Giữa hai điểm gốc	65-70	16-20	8-10	200	100	50	
Giữa điểm gốc đến điểm nút	40-45	9-15	4-7	150	75	40	
Giữa hai điểm nút	25-30	6-10	3-5	100	50	25	

Trong đó:

- Điểm gốc của l- ới hạng 3 là điểm hạng 2;
- Điểm gốc của l- ới hạng 4 là điểm hạng 3;
- Điểm gốc của l- ới kỹ thuật là điểm hạng 4;
- Điểm nút là điểm giao nhau từ 3 đ- ờng thuỷ chuẩn cùng hạng tạo ra.

**1.11. Đ- ờng cao độ hạng 3 đ- ợc đo đi, đo về khép giữa các điểm hạng 2. Nếu vì điều kiện chỉ có thể nối từ 1 điểm hạng 2 thì phải đo đi, đo về để khép kín với khoảng cách giữa chúng bằng  $2/3$  khoảng cách quy định ở bảng 1. Đ- ờng cao độ hạng 4 đ- ợc đo 1 chiều giữa 2 điểm hạng 3. Nếu chỉ có 1 điểm hạng 3 phải đo đi, đo về để khép kín.**

**1.12. Sai số khép đ- ờng hoặc khép vòng của hạng 3, hạng 4 quy định.**

1. Hạng 3:

- Vùng đồng bằng :  $f_h \leq \pm 10\sqrt{L}_{\text{mm}}$
- Vùng núi :  $f_h \leq \pm 12\sqrt{L}_{\text{mm}}$

2. Hạng 4:

- Vùng đồng bằng :  $f_h \leq \pm 20\sqrt{L}_{\text{mm}}$

- Vùng núi :  $f_h \leq \pm 25 \sqrt{L}_{mm}$

3. Kỹ thuật:

- Vùng đồng bằng :  $f_h \leq \pm 50 \sqrt{L}_{mm}$

- Vùng núi :  $f_h \leq \pm 60 \sqrt{L}_{mm}$

Trong đó :

L - Độ dài tuyến thuỷ chuẩn tính bằng Km;

Quy định khi số trạm máy  $\geq 25$  trạm trong 1Km đối với vùng núi.

### 1.13. Mốc thuỷ chuẩn.

1. Tại đầu mối các công trình cấp 1, 2, 3 phải đúc 1 mốc hạng 3 dạng lâu dài (hình D.1- Phụ lục D), có ghi tên đơn vị thực hiện, thời gian.

2. Đ-ờng cao độ hạng 3: trung bình 4 đến 5 km đúc 1 mốc dạng tạm thời (hình D.2 - Phụ lục D), có ghi tên đơn vị thực hiện, thời gian.

3. Đ-ờng cao độ hạng 4: trung bình 2 đến 3 km đúc 1 mốc dạng mốc th-ờng (hình D.4 - Phụ lục D) ghi tên đơn vị thực hiện, thời gian.

4. Các điểm đ-ờng thuỷ chuẩn kỹ thuật th-ờng chung với các điểm khống chế đ-ờng chuyên cấp 2, l-ới đo vẽ, các trạm máy v.v...

### 1.14. Thuật ngữ dùng trong thuỷ chuẩn.

1. Thuỷ chuẩn hình học (TCHH): cao độ đ-ờng thuỷ chuẩn đo qua ph-ơng pháp hình học bởi các máy thuỷ chuẩn đ-ợc sử dụng nhiều nhất trong công trình thuỷ lợi.

2. Thuỷ chuẩn l-ợng giác chính xác cao (TCLGCXC): cao độ đ-ờng thuỷ chuẩn đ-ợc đo qua các máy toàn đạc điện tử khi địa hình có độ dốc lớn  $\geq 25^{\circ}$ .

3. Thuỷ chuẩn GPS (TCGPS): cao độ điểm đo qua hệ thống GPS toàn cầu (GPS: Global Positioning System: hệ thống định vị toàn cầu) sử dụng khi nổi cao độ những vùng xa, khó tuyến đi, độ thực phủ nhiều, độ dốc địa hình lớn khó đo thuỷ chuẩn hình học, thuỷ chuẩn l-ợng giác.

4. Tuyến thuỷ chuẩn phù hợp (TCPH): là tuyến xuất phát từ điểm hạng cao hơn khép về điểm hạng cao khác.

5. Tuyến thuỷ chuẩn khép kín (TCKK): là tuyến xuất phát từ 1 điểm hạng cao khép về ngay điểm đo .

6. L-ới thuỷ chuẩn điểm nút (LTCĐN): là l-ới tạo bởi nhiều tuyến cắt nhau (từ 3 tuyến trở lên) theo các điểm nút.

7. Tuyến thuỷ chuẩn treo (TCTr): là tuyến xuất phát từ điểm gốc, phát triển đến điểm cuối không khép kín, loại tuyến này chỉ dùng trong tr-ờng hợp đặc biệt với độ tin cậy cho phép thấp.

## 2. PHƯƠNG PHÁP THUỶ CHUẨN HÌNH HỌC

### 2.1. Yêu cầu kỹ thuật đo thuỷ chuẩn hạng 3.

#### 2.1.1. Máy, mia, kiểm định và hiệu chỉnh.

1. Máy thuỷ chuẩn: máy thuỷ chuẩn dùng để đo chênh cao thuỷ chuẩn hạng 3 hiện nay là các máy cân bằng tự động NI025, KONI007, AT-G6, AS-2C và các loại máy có độ chính xác t-ơng đ-ơng, phải thoả mãn những điều kiện sau:

a. Hệ số phóng đại ống ngắm  $V > 24$  lần;

- b. Giá trị khoảng chia trên ống thuỷ dài để cân bằng máy  $\delta_i \leq 15''/2\text{mm}$ . Nếu là bọt n- óc tiếp xúc thì  $\delta_i \leq 20''/2\text{mm}$ ;
- c. L- ới chữ thập phải có 3 dây: trên, giữa, d- ới.

2. Mia đo : mia phải là mia có 2 mặt đen, đỏ, dài 3m (bằng gỗ hay nhôm rút). Trên mỗi mặt khắc đến 1cm. Mặt đen và đỏ mỗi mia khắc chênh nhau hệ số  $K \geq 40\text{cm}$ . Mặt đỏ của hai mia trong một cặp mia chênh nhau  $100\text{mm}$ .

a. Sai số ngẫu nhiên dm và m của cặp mia không v- ợt quá  $0,05\text{mm}$ .

b. Khi dùng ở vùng núi, công trình bê tông, công trình đặc biệt, có thể đo bằng mia in-va, khi đó phải đo bằng máy KONI007, hoặc máy có bộ đo cực nhỏ t- ơng đ- ơng.

3. Kiểm định và hiệu chỉnh:

a. Máy mới xuất x- ơng, máy sau khi sửa chữa hoặc sau thời gian 3 tháng đo ngoài thực địa ch- a kiểm định phải kiểm định và hiệu chỉnh toàn diện theo quy định ở phụ lục A.

b. Máy đang đo ngoài thực địa phải kiểm định theo thứ tự sau mỗi khi tiến hành (kiểm tra, hiệu chỉnh th- ờng kỲ), bao gồm:

- Kiểm tra và hiệu chỉnh bọt thuỷ tròn;

- Kiểm tra bộ phận cân bằng tự động;

- Kiểm tra giá trị góc i mỗi ngày 1 lần. Nếu tuần lễ đầu ổn định thì từ 10 đến 15 ngày mới kiểm tra 1 lần. Bắt đầu và kết thúc tuyến đo phải kiểm tra góc i. Mỗi lần di chuyển nơi công tác hoặc bị chấn động mạnh cũng phải kiểm tra hiệu chỉnh góc i;

- Tr- ớc và sau mùa sản xuất phải kiểm tra trị số độ dài khắc trên mia bằng th- ớc Giơ-ne-vơ có độ chính xác  $0,02\text{mm}$  (Theo Phụ lục A).

#### 2.1.2. Đo chênh cao thuỷ chuẩn hạng 3.

1. Đ- ờng đo chênh cao hạng 3 phải đo đi, về, cùng một đ- ờng đo, phải cùng ng- ời đo, máy, mia và đệm mia (cóc mia).

2. Đo chênh cao qua dây chỉ giữa với máy tự cân bằng. Máy có bộ đo cực nhỏ và mia in-va thì đo theo ph- ơng pháp chập dọc (trùng vạch).

3. Thứ tự thao tác trên một trạm đo nh- sau:

a. Đọc số mặt đen (hoặc thang chính với máy có bộ đo cực nhỏ - gọi tắt là thang chính) của mia sau;

b. Đọc số mặt đen (thang chính) của mia tr- ớc;

c. Đọc số mặt đỏ (thang phụ) của mia tr- ớc;

d. Đọc số mặt đỏ (thang phụ) của mia sau.

2.1.3. Khi đo đ- ờng thuỷ chuẩn đi và về phải thay đổi vị trí đặt máy và thay đổi chiều cao giá 3 chân tại trạm đo để khắc phục sai số lớn. Phải bố trí trạm chấn lân đo đi cũng nh- lân đo về. Nếu vì điều kiện số trạm máy của tuyến bị lẻ phải cộng thêm vào trị chênh cao đoạn đo số cải chính chênh lệch điểm 0 của cặp mia.

2.1.4. Chiều dài tia ngắm từ máy đến mia  $\leq 60\text{m}$  với hệ số phóng đại  $\geq 24$  lần. Nếu hệ số phóng đại  $\geq 30$  lần, có thể kéo dài tia ngắm từ  $75\text{m}$  đến  $100\text{m}$ . Khoảng cách từ máy đến mia có thể đo bằng th- ớc dây  $50\text{m}$ ,  $100\text{m}$  hoặc đo qua dây chỉ trên d- ới của máy. Khoảng cách chênh trong một trạm  $\leq 2\text{m}$ . Tổng chênh khoảng cách cả tuyến  $\leq 5\text{m}$ .

Đo trong một đoạn, máy không đ- ợc điều quang lại (không thay đổi tiêu cự ống ngắm).

**2.1.5.** Chiều cao tia ngắm cách ch- ống ngại vật (mặt đất, ch- ống ngại vật v.v...) ≥ 0,3m. Khi đo vùng núi, nếu chiều dài tia ngắm ≤ 30m, khoảng cách ch- ống ngại vật ≥ 0,2m.

**2.1.6.** Khi đo phải đặt dèm mia vào vùng đất chắc chắn. Nếu vùng đất bị lún, phải dùng cọc sắt hoặc gỗ đóng để đỡ.

Nếu cọc gỗ thì phải có kích th- óc 10 x10x40cm có đóng đinh sắt mõm tròn.

**2.1.7.** Trong quá trình đo phải che ô cho máy và chọn thời gian đo nh- sau:

1. Chỉ đo khi mặt trời đã mọc 30' và tr- óc khi lặn 30';

2. Tr- a nắng, hình ảnh rung động phải nghỉ;

3. Không đ- ợc đo khi gió cấp 5 hoặc sau trận m- a rào đột ngột.

**2.1.8.** Th- ờng đ- ợc nghỉ đo khi đã đo cao độ vào mốc bê tông. Tr- ờng hợp không thực hiện đ- ợc, phải chọn 2 điểm đánh dấu sơn chắc chắn hoặc đóng cọc gỗ 10x10x40 cm, có đinh mõm tròn để gửi cao độ. Sau khi nghỉ phải kiểm tra lại nếu sai số ≤ ±3mm thì lấy trị trung bình. Nếu v- ợt quá phải đo lại tuyến.

**2.1.9.** Sai số khép tuyến đo ngoài thực địa tuân theo trị số quy định ở Điều 1.12 cho thuỷ chuẩn hạng 3.

**2.1.10.** Kết quả đo đ- ợc lập thành bảng tính chênh cao khái l- ợc ngoài thực địa (Phụ lục B).

Kết quả cuối cùng của các tuyến độ cao phải đ- ợc bình sai trên máy vi tính theo ph- ơng pháp gián tiếp có điều kiện (Phụ lục C).

## **2.2. Yêu cầu kỹ thuật đo thuỷ chuẩn hạng 4.**

**2.2.1.** Máy, mia, kiểm định và hiệu chỉnh.

1. Máy thuỷ chuẩn đo chênh cao hạng 4 giống nh- máy đo chênh cao thuỷ chuẩn hạng 3. Những giá trị khoảng chia trên ống thuỷ dài ≤ 25"/2mm.

2. Mia dùng đo thuỷ chuẩn hạng 4 giống nh- đo thuỷ chuẩn hạng 3. Tr- ờng hợp đặc biệt có thể dùng mia dài 4 m một mặt số, nh- ng không dùng mia gấp.

Sai số ngẫu nhiên khoảng chia dm không đ- ợc v- ợt quá 1mm. Khi đo phải dùng đèm mia bằng cọc sắt hoặc cọc gỗ có đinh mõm để dựng mia. Mia phải đ- ợc kiểm định bằng th- óc Gio-ne-vơ hoặc Đrô-b- -sép với độ chính xác đến 0,1mm.

3. Kiểm định, hiệu chỉnh máy mia nh- trình bày ở Phụ lục A.

**2.2.2. Đo chênh lệch độ cao hạng 4.**

1. Đ- ờng cao độ hạng 4 dạng phù hợp, khép kín hoặc điểm nút chỉ đo theo 1 chiều. Đối với các đ- ờng thuỷ chuẩn treo phải đo đi, về hoặc đo một chiều theo 2 hàng mia (2 chiều cao máy).

2. Đo chênh cao hạng 4 theo ph- ơng pháp dây giữa. Thao tác đo tại 1 trạm máy giống nh- trạm máy thuỷ chuẩn hạng 3.

3. Chênh cao giữa số đọc chỉ giữa và trị số trung bình từ hai chỉ trên, d- ới mặt đen ≤ 5<sup>mm</sup> trong 1 trạm đo.

4. Hiệu số chênh lệch độ cao giữa mặt đen và mặt đỏ ≤ 0,5<sup>mm</sup>.

**2.2.3.** Chiều cao tia ngắm phải cách ch- ống ngại vật ≥ 0,2m. Khi ở vùng núi, do v- ống địa hình, địa vật, chiều dài tia ngắm ≤ 30m, chiều cao tia ngắm cách ch- ống ngại vật ≥ 0,1m.

**2.2.4.** Khoảng cách từ máy đến mia trung bình 100m. Nếu độ phóng đại của máy  $\geq 30$  lần, có thể đọc đ- ợc đến 150m. Số chênh lệch chiều dài đến mia từ trạm máy trong một trạm  $\leq 5$ m. Tổng số chênh lệch dài toàn tuyến  $\leq 10$ m.

**2.2.5.** Sai số khép tuyến hạng 4 giữa 2 điểm hạng cao hoặc khép kín ở :

1. Vùng đồng bằng :  $f_h \leq \pm 20 \sqrt{L}_{mm}$ ;

2. Vùng núi:  $f_h \leq \pm 25 \sqrt{L}_{mm}$ .

Trong đó: L - chiều dài tuyến thuỷ chuẩn, tính bằng Km.

Nếu sai số v- ợt hạn sai phải đo lại toàn tuyến.

**2.2.6.** Kết quả đo tuyến thuỷ chuẩn hạng 4 đ- ợc thống kê theo mẫu Phụ lục B và phải đ- ợc bình sai trên máy vi tính theo ph- ơng pháp gián tiếp có điều kiện (Phụ lục C).

### 2.3. Đo chênh cao qua vật ch- óng ngại.

**2.3.1.** Khi gặp ch- óng ngại trên tuyến đo nh- sông, hồ, vực sâu, đầm, phá v.v... nên lợi dụng các công trình xây dựng nh- : Thuỷ lợi, giao thông, thuỷ điện, cầu, cống v.v... đảm bảo độ vững chắc, tiến hành đo theo quy định sau:

1. Nếu dùng đ- ợc xe cơ giới thì đo bình th- ờng;

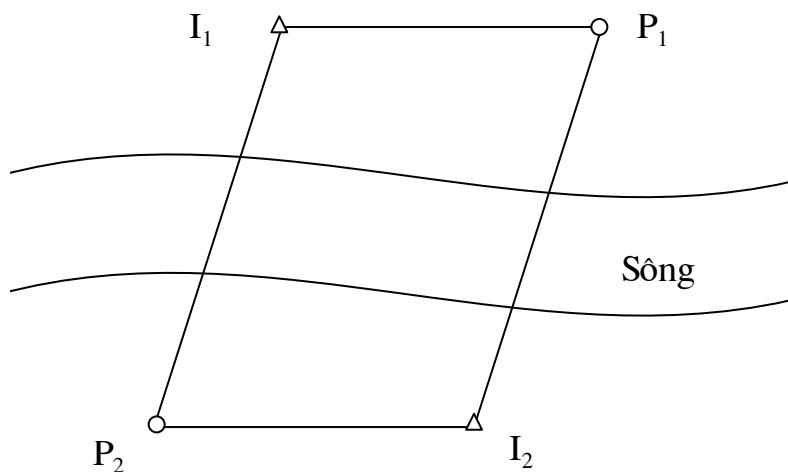
2. Khi không dùng đ- ợc xe cơ giới thì phải đo lần đi, lần về ngay, lấy kết quả trung bình. Trong tr- ờng hợp này phải gắn mốc tạm thời ở hai bờ hai bên cầu.

Nếu không đo nh- trên đ- ợc, phải dùng bãi đo qua ch- óng ngại vật.

**2.3.2.** Khi sông rộng d- ới 100m trên tuyến hạng 3, d- ới 150m trên tuyến hạng 4, việc đo chênh cao tiến hành nh- trạm máy bình th- ờng.

**2.3.3.** Khi sông rộng từ 100 đến 300m với hạng 3, 150 đến 300m với hạng 4, không lợi dụng đ- ợc các công trình xây dựng thì tiến hành theo ph- ơng pháp sau:

1. Chọn 2 bên bờ 2 vị trí ổn định, đóng cọc sâu 40cm, đ- ờng kính cọc  $\geq 10$ cm, trên đỉnh có đinh sắt mũ tròn. Cách cọc khoảng 5 đến 10m chọn 2 vị trí đặt máy sao cho  $I_1P_1 = I_2P_2$ ,  $I_1P_2 = I_2P_1$  (hình 2.1.)



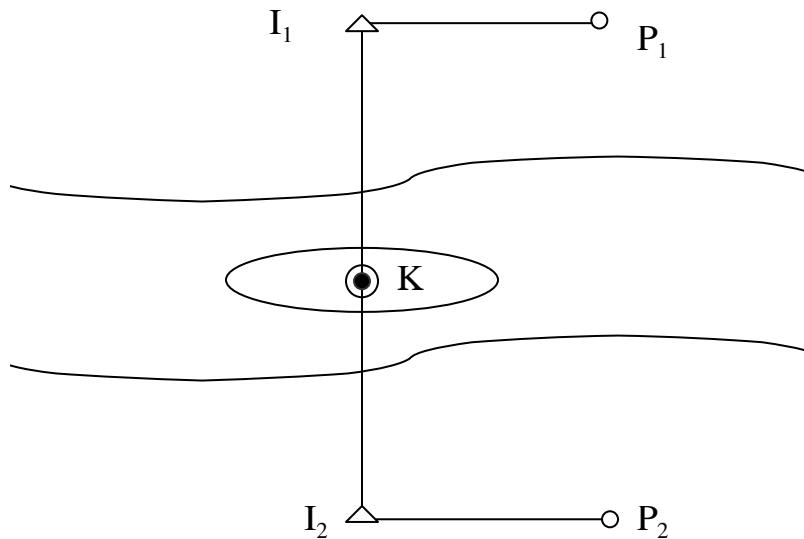
Hình 2.1. Sơ đồ bố trí tuyến đo v- ợt ch- óng ngại

2. Tại trạm máy  $I_1$ , ngắm mia tại  $P_1$ , đọc số mặt đen, đỏ theo dây giữa. Sau đó ngắm mia ở  $P_2$ , đọc mặt đen, đỏ 2 lần;

3. Chuyển máy sang trạm  $I_2$ , tuân tự nh- trên đọc mia tại  $P_2$  rồi chuyển sang đọc mia tại  $P_1$ .

Nên dùng 2 máy đo đồng thời tại trạm  $I_1$ ,  $I_2$ . Kết quả chênh cao  $P_1$ ,  $P_2$  đ- ợc lấy là trị trung bình, khi sai số giữa hai trị đo  $\leq \pm 10\sqrt{L}_{mm}$  với thuỷ chuẩn hạng 3;  $\leq \pm 20\sqrt{L}_{mm}$  với thuỷ chuẩn hạng 4,  $L$  là chiều dài cạnh đo tính bằng Km.

**2.3.4.** Khi sông rộng từ 300 đến 600m, trên sông có bãi bồi nổi, đất chắc (hình 2.2), có thể tiến hành nh- sau :



Hình 2.2. Sơ đồ bố trí tuyến đo v- ợt ch- ống ngại (qua sông có bãi giữa)

1. Nếu bãi bồi ở giữa sông, đặt đ- ợc máy thì đặt mia ở hai điểm trên bờ, tiến hành 8 lần đo theo ph- ơng pháp thông th- ờng vào buổi sáng 4 lần, buổi chiều 4 lần. Giữa hai lần đo của từng cặp phải thay đổi chiều cao máy và thứ tự ngầm mia.

2. Nếu bãi bồi không đặt máy đ- ợc thì phải đóng cọc K để dựng mia, cách bố trí nh- hình 2 sao cho :  $I_1P_1 = I_2P_2$  có khoảng cách từ 5 đến 10m,  $I_1K = I_2K$  (chênh độ dài  $I_1K$  và  $I_2K$  không quá 1/10). Máy đặt tại  $I_1$ , ngầm mặt đen mia đặt  $P_1$  đọc số. Sau đó máy ở  $I_1$  đọc sang mặt đen mia đặt ở K hai lần và máy ở  $I_2$  đọc mia mặt đỏ ở K hai lần. Xoay mặt đỏ của mia ở K về  $I_1$  và tiến hành đọc số 2 lần từ  $I_1$ , từ  $I_2$  đọc số mặt đen tại K hai lần. Sau đó quay máy về mia gần, máy  $I_1$  đọc mặt đỏ tại  $P_1$ , máy  $I_2$  đọc mặt đen tại  $P_2$ . Các b- ớc trên gọi là 1 lần đo. Chuyển sang lần đo thứ 2 cũng nh- vậy đổi máy từ  $I_1$  sang  $I_2$ . Phải tiến hành đo 4 lần nh- vậy. Chênh lệch cao độ giữa  $P_1$ ,  $P_2$  chính là tổng chênh cao giữa  $P_1 - K$  và  $P_2 - K$ .

**2.3.5.** Khi sông rộng từ 300 đến 600m nh- ng không có bãi giữa.

1. Phải dùng máy có bộ đo cực nhỏ nh- KONI007 và bảng ngầm đo theo ph- ơng pháp trùng hợp, chập vạch đọc mia xa 3 lần. Đo 2 lần đo.

Bảng ngầm phải có vạch ngầm màu trắng rộng 0,06mm x S (S chiều rộng tính bằng m).

2. Khi sông rộng trên 600m trên tuyến hạng 3 và 4, việc đo cao độ qua sông quy định giống nh- hạng 2 quốc gia (Quy phạm xây dựng l- ới nhà n- ớc hạng 1,2,3 và 4. Ban hành theo Quyết định số 112/KT ngày 15/5/1989 của Cục Đo đạc Bản đồ Nhà n- ớc — nay là Tổng cục Địa chính).

3. Chênh cao giữa đo đi và về phải  $\leq \pm 8mm$  với hạng 3;  $\leq \pm 10mm$  với hạng 4.

#### **2.4. Yêu cầu kỹ thuật đo thuỷ chuẩn kỹ thuật.**

**2.4.1.** Thuỷ chuẩn kỹ thuật đo bằng các loại máy, mia nh- thuỷ chuẩn hạng 4, với độ phóng đại  $\geq 20$  lần.

**2.4.2.** Thuỷ chuẩn kỹ thuật xuất phát và khép về từ các điểm hạng 4. Tuyến thuỷ chuẩn kỹ thuật th-ờng xác định cao độ cho các điểm l-ới khống chế đo vẽ, điểm trạm máy vẽ bình đồ, các điểm cắt dọc công trình.

**2.4.3.** Thứ tự đo trong trạm máy nh- sau (đọc qua dây giữa):

- Đọc mặt đèn mia sau;
- Đọc mặt đỏ mia sau;
- Đọc mặt đèn mia tr- ớc;
- Đọc mặt đỏ mia tr- ớc.

Khi dùng mia một mặt số, đọc theo thứ tự:

- Đọc số mia sau;
- Đọc số mia tr- ớc;
- Thay chiều cao máy  $\geq 10\text{cm}$ ;
- Đọc số mia tr- ớc;
- Đọc số mia sau.

**2.4.4.** Chiều dài ngắm từ máy đến mia trung bình  $120\text{m}$ , dài nhất không quá  $200\text{m}$ . Chênh khoảng cách trong một trạm máy  $\leq 5\text{m}$ , chênh khoảng cách toàn tuyến  $\leq 50\text{m}$ .

Chênh cao tại một trạm tính theo 2 mặt mia không quá  $5\text{mm}$ .

**2.4.5.** Sai số khép tuyến cao độ phải đạt.

$$f_h \leq \pm 50 \sqrt{L}_{\text{mm}}$$

Trong đó: L - chiều dài tuyến đo tính bằng km.

- Nếu vùng núi, 1km lớn hơn 25 trạm máy, tính sai số khép theo công thức:

$$f_h \leq \pm 10 \sqrt{N} (\text{mm}).$$

Trong đó: N - số trạm máy.

$$\text{hoặc } f_h \leq \pm 60 \sqrt{L}_{\text{mm}}$$

Trong đó: L- chiều dài tuyến đo tính bằng Km (theo Điều 1.11)

**2.4.6.** Tính toán khái l- ợc nh- tuyến thuỷ chuẩn hạng 4 và bình sai qua máy vi tính theo ph- ờng pháp gián tiếp có điều kiện (Phụ lục B, C).

## 2.5. Mốc thuỷ chuẩn hạng 3, hạng 4.

Mốc đ- ờng thuỷ chuẩn hạng 3, 4 là mốc th-ờng. Ký hiệu mốc quy định:

1. Hạng 3 là  $3R_i$  ( $i = 1 \div n$ );
2. Hạng 4 là  $4R_i$  ( $i = 1 \div n$ ).

(Hình dạng và kích th- ớc mốc xem Phụ lục D)

## 2.6. Sản phẩm giao nộp.

1. Sản phẩm giao nộp l- ới thuỷ chuẩn hạng 3, hạng 4 bao gồm:

- a. Sơ đồ l- ới, sơ đồ mốc;
- b. Số hiệu gốc qua sổ đo hoặc card qua máy tự động;
- c. Tài liệu tính khái l- ợc;
- d. Tài liệu bình sai và kết quả cuối cùng.

2. Thành quả l- ới thuỷ chuẩn kỹ thuật nằm trong cao độ l- ới giải tích 1,2, đ- ờng chuyên cấp 1, cấp 2, điểm đo vẽ v.v...

### **3. PHƯƠNG PHÁP GPS**

**3.1. Phương pháp đo:** Đo GPS xác định cao độ chỉ cho các tuyến hạng 3, hạng 4 theo phương pháp đo t-ong đối dạng đo tĩnh qua các điểm đặt máy đã có cao độ hạng 2, hạng 3 (Phụ lục G giới thiệu máy thu GPS).

**3.2. Các loại máy thu:** Phải sử dụng đồng thời 3 máy thu loại 1 tần hoặc 2 máy thu loại 2 tần.

1. Nếu dùng loại 1 tần, máy thu đặt ở 2 điểm có cao độ cho tr-ớc ở hạng cao hơn (đo hạng 3 thì phải đặt điểm hạng 2, đo hạng 4 phải đặt điểm hạng 3) một máy thu đặt ở điểm cần xác định cao độ. Nếu đo hạng 4 có thể chỉ cần một điểm có cao độ cho tr-ớc.

Tiến hành cùng thu tín hiệu từ 3 đến 4 vệ tinh trở lên với góc tà  $\geq 10^0$  trong thời gian từ 2 đến 3 giờ liền.

2. Nếu dùng loại 2 tần, chỉ cần 2 trạm máy thu. Một máy đặt tại điểm đã có cao độ, máy kia đặt tại điểm cần xác định cao độ. Mọi quy định về số vệ tinh, thời gian nh-đo máy 1 tần.

**3.3. Khoảng cách đo và mật độ điểm trọng lực:** Khoảng cách đo giữa các điểm từ vài km đến hàng chục km.

1. Khi mật độ điểm trọng lực tăng lên 3km x 3km có 1 điểm, độ chính xác cao độ trên chiều dài 20km, có thể đạt 0,05m, đạt yêu cầu thuỷ chuẩn hạng 3.

2. Khi mật độ điểm trọng lực là 9km x 9km có 1 điểm, độ chính xác cao độ đạt 0,1m theo chiều dài 20 km, t-ong đ-ong thuỷ chuẩn hạng 4.

**3.4. Quy trình đo tại trạm máy:**

1. Đặt máy thu và ăng ten:

- Cân bằng chân máy bằng bọt thủy tròn. Định tâm chân máy bằng bộ định tâm trùng với tâm mốc. Sau đó lắp anten lên chân máy
- Nối ăng ten với máy thu qua cáp chuyên dùng (máy thu có thể đặt xa ăng ten đến 30m để tránh nắng, m-a).
- Đo độ cao ăng ten
- Dùng nguồn điện từ ác quy của máy hoặc nối máy thu với nguồn điện bằng dây cáp chuyên dùng.
- Mở điện bằng nút "ON" ở mặt sau của máy thu.

2. Tiến hành thu tín hiệu từ vệ tinh.

Khi bật nút "ON", máy tự tiến hành kiểm tra nội bộ. Nếu có trực trặc, màn hình hiển thị Code lỗi và ngừng hoạt động. Nếu máy tốt, màn hình hiển thị dòng chữ "Ashtech" và sau một lát sẽ chuyển sang màn hình số 0 (xem Phụ lục G giới thiệu máy).

Về nguyên tắc, sau khi mở, máy tự động đo, ghi theo thứ tự:

- Tìm và thu bắt các vệ tinh có thể quan sát;
- Thực hiện các phép đo GPS, tính ra tọa độ, cao độ;
- Mở tệp và lưu nạp tất cả dữ kiện đo vào tệp. Khi máy ngừng đo, sẽ tự ghi tệp và bảo vệ số liệu đo vào đĩa ghi.

3. Ng-ời thao tác, khi vận hành máy phải theo các b-ớc sau:

- a.  màn hình hiển thị số 0, nếu hình ảnh mờ, phải điều chỉnh độ t- ơng phản cho rõ nhờ các nút có mũi tên chỉ lên xuống;
- b. Chuyển sang màn hiển thị số 4 bằng cách ấn nút "4". Khi đó th- ờng không cần can thiệp mà giữ nguyên tham số chuẩn đã chấp nhận trên đó và nên chuyển sang màn hiển thị số 9. Tuy nhiên nếu cần thì ấn vào nút "E" rồi dùng các nút có mũi tên đ- a con trỏ đến chữ cần thay đổi tham số. Sau đó ấn nút "E" để ghi hoặc dùng nút "C" để xoá các trị số mới thay đổi của tham số.

Chuyển sang màn hiển thị số 9 bằng cách ấn nút số "9".

- Nhập tên điểm đo: Sau khi bấm nút "E" màn hình hiển thị các dòng chữ

To enter	A	B	C	D	E	F	G	H?
Press	1	2	3	4	5	6	7	8      9

Ta ấn các nút t- ơng ứng để nhập tên điểm đo, tên điểm chỉ đ- ợc biểu diễn tối đa bằng 4 chữ cái.

- Nhập tên đợt đo: ở vị trí SESS (SESSSION) cũng có thể để máy tính tự ghi đợt đo.
- Nhập số hiệu máy thu RCV #: 3 chữ số.
- Nhập số hiệu ăng ten ANT #: 3 chữ số.

Hai số liệu này lấy trong 3 số cuối của số mã máy trong lý lịch của máy. Việc này có thể thực hiện khi nhập dữ kiện đo vào máy tính.

Các tham số khác trên màn hình không cần sửa đổi.

Cuối cùng ấn nút "E" để ghi vào bộ nhớ hoặc nút "C" để xoá dữ kiện vừa nhập.

Nhìn vào vị trí CNT nếu thấy có số 99 là đã đo xong.

### 3.5. Xử lý kết quả đo.

1. Xử lý số liệu đo GPS đều theo các phần mềm chuyên dụng của các hãng sản xuất máy. Song các phần mềm đều có 3 chức năng chủ yếu.

- a. Nhập số liệu từ máy thu sang máy tính.
- b. Xử lý cặp điểm để tính ra hiệu tọa, cao độ giữa chúng.
- c. Bình sai mạng l- ới nhiều cặp điểm đo.

2. Hiện nay, ở n- ớc ta đang sử dụng phần mềm tự động TRIMVEC - PLUS, SPSurvey của hãng Trimble Navigation và Modul Geoid trong phần mềm TRIM LINE+ đ- ợc đặt tên là: VNgeo - 96B, đ- ợc sử dụng rộng rãi ở Bộ Tổng Tham m- u quân đội và Tổng cục Địa chính. Phụ lục G giới thiệu sơ đồ xử lý của phần mềm TRIMVEC - PLUS.

### 3.6. Quy định chọn vị trí đo GPS.

Nhìn chung, các điểm đo GPS có thể đặt dễ dàng, không phụ thuộc vào độ v- ống khuất địa hình, địa vật. Nh- ng nên tránh những vị trí sau:

1. Những vị trí ở vùng có phản xạ lớn nh- điểm gần mặt n- ớc, vùng đồi trọc, vùng có khoáng sản, hàm l- ợng muối cao;

2. Những vị trí có phản xạ nhiều chiều nh- thung lũng nhiều vách đá, đ- ờng phố có nhiều nhà cao tầng v.v..;

3. Có nguồn phát điện từ mạnh nh- gần trạm ra đa, đ- ờng điện cao thế v.v..;

4. Góc nhìn lên bầu trời xung quanh đều  $\leq 15^{\circ}$ .

### 3.7. Sản phẩm giao nộp.

Sản phẩm giao nộp kết quả đo GPS gồm:

1. Đĩa ghi dữ liệu đo qua máy thu;
2. Kết quả xử lý, bình sai tệp đo;
3. Sơ họa tuyến, mốc l- ới GPS.

## **4. PHƯƠNG PHÁP THỦY CHUẨN LỢNG GIÁC ĐỘ CHÍNH XÁC CAO**

**4.1. Máy đo:** Phương pháp thủy chuẩn l- ượng giác độ chính xác cao đ- ợc gọi tắt là ph- ương pháp l- ượng giác chính xác cao (LGCXC) đ- ợc sử dụng qua các máy toàn đạc điện tử (Total Station) có độ chính xác cao ( $\delta_\beta \leq 3''$ ,  $\Delta S_s \leq 1/100.000$ ) (Phụ lục H).

### **4.2. Thứ tự tiến hành đo thuỷ chuẩn l- ượng giác (TCLG) hạng 4.**

Thứ tự đo tại trạm máy nh- sau:

1. Cân bằng máy qua ống thuỷ dài có độ chính xác  $15''/2\text{mm}$ ;
2. Dọi tâm mốc qua bộ chiếu tâm quang học với độ tin cậy  $0,1\text{mm}$ ;
3. Đo chiều cao máy qua th- ớc đo tự động có trong đế máy với độ tin cậy đến  $1\text{mm}$ . Những máy không có loại th- ớc đo tự động, sử dụng nguyên lý đo chênh cao qua 2 trạm để không phải đo chiều cao máy;

4. Đo góc nghiêng theo hai chiều thuận nghịch với số lần đọc 3 lần qua 3 dây chỉ, đảm bảo góc  $\alpha$  tính từ 3 dây chỉ lệch nhau  $\leq \pm 3''$ . Trị số góc nghiêng theo hai chiều thuận, nghịch sai khác nhau  $\leq \pm 5''$  khi đó đ- ợc lấy góc là trị trung bình;

5. Đo khoảng cách theo hai chiều thuận, nghịch mỗi chiều đọc 3 lần. Sai số t- ơng đối giữa hai lần thuận nghịch phải đảm bảo:

- $\Delta s_s \leq 1/10.000$  với  $S = 100\text{m}$ ;
- $\Delta s_s \leq 1/20.000$  với  $S = 200\text{m}$ ;
- $\Delta s_s \leq 1/50.000$  với  $S = 500\text{m}$ .

Độ dài giới hạn đo TCLG hạng 4 là  $500\text{m}$ .

### **4.3. Thứ tự tiến hành trạm đo TCLG kỹ thuật.**

Thứ tự tiến hành nh- đo thuỷ chuẩn hạng 4 với độ chính xác quy định nh- sau:

1. Đo góc nghiêng theo hai chiều thuận, nghịch qua 1 dây chỉ giữa với sai số góc  $\leq 5''$  giữa 3 lần đo 1 chiều và  $\leq 10''$  khi đo thuận, nghịch. Trị góc nghiêng là trị trung bình.

2. Đo cạnh theo hai chiều thuận, nghịch. Mỗi chiều đọc 3 lần với sai số giữa đo thuận, đảo phải đạt :

- $\Delta s_s \leq 1/5.000$  khi độ dài  $100\text{m}$  ;
- $\Delta s_s \leq 1/10.000$  khi độ dài  $250\text{m}$  ;
- $\Delta s_s \leq 1/20.000$  khi độ dài  $500\text{m}$  ;
- $\Delta s_s \leq 1/40.000$  khi độ dài  $1000\text{m}$  .

Độ dài xa nhất đo thuỷ chuẩn l- ượng giác kỹ thuật là  $1000\text{m}$ .

**4.4. G- ơng đo:** G- ơng đặt tại điểm đo cao trình l- ượng giác th- ờng là g- ơng đơn, kép, chùm có giá 3 chân đ- ợc cân bằng qua bẹt thuỷ. Chiều cao g- ơng đ- ợc xác định với độ chính xác  $0,1\text{mm}$ .

**4.5. Sổ đo thực địa:** theo mẫu ở Phụ lục I.

**4.6. Ph- ơng pháp bình sai:** kết quả tuyến thuỷ chuẩn hạng 4, kỹ thuật đ- ợc bình sai theo ph- ơng pháp gián tiếp có điều kiện nh- tuyến thuỷ chuẩn hình học. Lấy trọng số theo công thức tỷ lệ nghịch với bình ph- ơng cạnh (Phụ lục C).

$$P_i = C / S_i^2$$

Trong đó:  $S_i$  - khoảng cách từ máy đến điểm đo  
 $C$  - hằng số tùy chọn.

#### **4.7. Sản phẩm giao nộp.**

Sản phẩm giao nộp gồm:

1. Sơ đồ tuyến thuỷ chuẩn;
2. Sổ đo (điện tử hoặc ghi tay) ngoài thực địa;
3. Kết quả tính toán bình sai;
4. Sơ họa các mốc cao độ.

## **KT. BỘ TRỎNG BỘ NÔNG NGHIỆP VÀ PTNT THỦ TRỎNG**

## **PHỤ LỤC A KIỂM TRA VÀ HIỆU CHỈNH CÁC BỘ PHẬN CỦA MÁY THUỶ CHUẨN**

### **A.1. Kiểm tra sơ bộ các bộ phận.**

Khi tiến hành đo tuyến cao độ phải kiểm tra sơ bộ các bộ phận sau:

1. Độ rõ ràng và sạch sẽ của ống kính ngắm, kính hiển vi nhìn bàn độ;

2. Độ rõ nét của l- ống chỉ, độ tròn và quay đều của các ốc hãm;
3. Chân máy, mia phải chắc chắn, đồng bộ;
4. Xem xét và điều chỉnh 3 ốc chân để để cân máy rõ ràng;
5. Kiểm tra độ tròn và quay vòng tròn trực quay của ống kính máy;
6. Kiểm tra và hiệu chỉnh bọt thuỷ tròn qua 3 ốc cân bằng. Trong các máy tự động, vì độ chính xác cân bằng tự động của con lắc hoặc con quay phụ thuộc vào độ chính xác của việc cân bằng bọt thuỷ tròn nên phải kiểm tra và hiệu chỉnh rất cẩn thận b- ốc này.

#### **A.2. Kiểm tra và hiệu chỉnh l- ống chỉ.**

1. Chỉ đứng của l- ống chỉ phải trùng với ph- ơng đ- ờng dây dọi. Cách kiểm tra và hiệu chỉnh nh- sau:

- a. Chọn nơi khuất gió hoặc trong phòng kín, treo quả dọi bằng dây chỉ. Để cho dây chỉ thẳng đứng và yên tĩnh, cân đặt quả dọi vào chậu n- ớc. Cách dây chỉ khoảng 20 đến 25m, đặt máy thuỷ chuẩn. Sau khi đã cân bằng máy, cho đầu dây chỉ trên máy trùng với đ- ờng dây dọi, nhìn qua ống kính xem dây chỉ máy đã trùng với dây dọi ch- a. Nếu đầu kia của dây chỉ lệch khỏi 0,5mm thì phải chỉnh nh- sau:
- b. Vặn lỏng các ốc điều chỉnh l- ống chỉ trên máy (ốc trái, phải của l- ống chỉ), nhẹ nhàng xoay l- ống chỉ sao cho trùng khít với đ- ờng dây dọi. Sau đó xiết chặt ốc lại;
- c. Tiếp tục kiểm tra 2,3 lần để hiệu chỉnh hoàn toàn dây chỉ đứng trùng với dây dọi.

2. Khi dây chỉ đứng trùng theo ph- ơng dây dọi thì dây chỉ ngang là nằm ngang song song với mặt thuỷ chuẩn của trái đất (vì máy cấu tạo dây chỉ ngang vuông góc với dây chỉ đứng đ- ợc khắc trong tấm kính không co giãn).

#### **A.3. Kiểm tra và hiệu chỉnh góc i.**

Góc i là góc tạo bởi hình chiếu lên mặt phẳng thẳng đứng giữa trực ống thuỷ dài và trực ống ngầm. Về lý thuyết các máy thuỷ chuẩn hình học đ- ợc cấu tạo là  $i = 0$ . Nh- ng thực tế, góc i luôn tồn tại. Do vậy phải kiểm tra và hiệu chỉnh để giá trị của chúng nằm trong hạn sai cho phép đo cao độ các cấp. Với l- ống thuỷ chuẩn hạng 3, 4 góc  $i \leq 20''$ .

Quá trình kiểm tra và hiệu chỉnh nh- sau:

##### **1. Kiểm tra:**

Chọn bối cảnh kiểm tra t- ơng đối bằng phẳng. Đóng hai cọc A,B cách nhau 40 đến 50m. Đóng cọc có đinh mõ tròn để dựng mia. ở giữa AB đặt trạm máy I<sub>1</sub> và kéo dài AB một đoạn bằng 1/10AB đặt máy I<sub>2</sub> ( $I_2A=1/10AB$ ), (xem hình A.1)

Lần l- ợt đặt máy tại I<sub>1</sub>, I<sub>2</sub>. Dùng ph- ơng pháp chập vạch đọc số a<sub>1</sub>, b<sub>1</sub>, a<sub>2</sub>, b<sub>2</sub> trên mia A,B.

$$\text{Góc } i \text{ tính theo công thức: } i = \frac{S''}{D} \Delta h$$

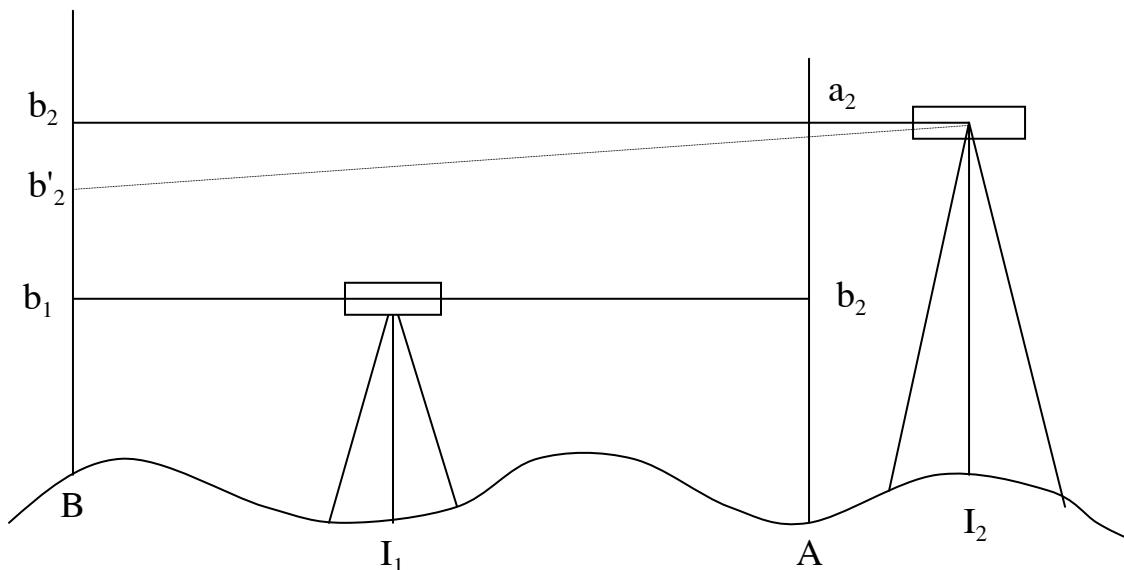
Trong đó :

- $\Delta h = (b_1 - a_1) + (a_2 - b_2);$
- $S'' = 206265;$
- $D = 40m - 50m.$

Nếu  $i > 20''$  phải tiến hành hiệu chỉnh

##### **2. Hiệu chỉnh:**

Tính số đọc mia xa (B)  $b_2' = b_2 + 1,1 \Delta h$



Hình A.1. Sơ đồ bố trí kiểm tra và hiệu chỉnh máy.

Máy đang đặt tại  $I_2$ , dùng vi động đ- a đ- ờng chỉ ngang về số đọc  $b'_2$  trên mia dựng ở B, khi đó bợ n- ốc thuỷ dài lệch, ta chỉnh ốc cân bằng bợ thuỷ cho về giữa. Nếu máy tự động nh- NI025, KONI007 v.v... việc hiệu chỉnh phải sử dụng hai ốc trên, d- ối của thập tự tuyến sao cho dây chỉ ngang chỉ đúng trị số  $b'_2$  trên mia B. Phải kiểm tra và hiệu chỉnh hai, ba lần cho đến khi đạt yêu cầu.

#### A.4. Xác định giá trị vạch chia trên ống thuỷ dài.

Với các máy thuỷ chuẩn chính xác có ống thuỷ dài để cân bằng ống kính nh- NI030, NI004 v.v... phải xác định giá trị vạch chia ống thuỷ dài.

Cách làm nh- sau:

1. Chọn bãi phẳng dài từ 50m đến 60m. Độ dài đo chính xác đến 0,1m. Dựng mia có bợ thuỷ tròn cân bằng ở một đầu. Đặt máy sao cho hai ốc cân theo ph- ống pháp vuông góc với ph- ống từ máy đến mia, nghĩa là ốc cân thứ 3 nằm trùng ph- ống từ máy đến mia. Sau khi cân bằng máy, vặn ốc cân thứ 3 cho bợ thuỷ chạy về 1 đầu ống. Đọc số ở hai đầu bợ n- ốc và trên mia theo dây giữa. Chuyển bợ n- ốc sang đầu bên kia và cũng đọc nh- vậy (có thể dùng vít nghiêng để vặn cho bợ n- ốc lệch về 2 đầu thay cho ốc cân 3);

2. Giá trị khoảng vạch chia trên ống thuỷ dài (đến 0,1") tính theo công thức:

$$\tau'' = \frac{2061}{\eta \cdot D}$$

Trong đó :

1 - hiệu số đọc trên mia tính đến mm;

$\eta$  - số khoảng chia của bợ n- ốc di động;

D - Khoảng cách từ máy đến mia (m).

3. Giá trị  $\tau''$  đ- ợc xác định 2 đến 3 lần trên các khoảng cách khác nhau vào buổi trời lặng gió hoặc trong phòng kiểm nghiệm;

4. Các giá trị khoảng chia  $\tau''$  đ- ợc ghi vào lý lịch của máy. Nếu khoảng chia bợ thuỷ không đạt yêu cầu (hạng 4:  $\tau'' > 25"$ , hạng 3:  $\tau'' > 20"$ ) thì phải thay đổi ống thuỷ dài chính xác hơn.

## A.5. Kiểm nghiệm sự hoạt động của bộ đo cực nhỏ (vi sai) và xác định khoảng chia của nó.

Khi sử dụng máy KONI007 hoặc các máy t-ong đ-ong có bộ đo cực nhỏ, để đo thuỷ chuẩn hạng 3, phải tiến hành kiểm nghiệm và xác định khoảng chia.

Sử dụng th-ớc kẹp theo mia có vạch khắc đến 1mm khoảng cách giữa các trục vạch dấu kề nhau từ 4 đến 5cm. Th-ớc dài khoảng 20cm, có thể di chuyển đọc theo mia. Độ chính xác các khoảng chia của th-ớc phải đạt độ chính xác 0,05mm và phải kiểm tra tr-ớc khi kiểm nghiệm bằng th-ớc Gio ne vơ.

Chọn một bãi kiểm nghiệm có chiều dài từ 50 đến 70m, đóng 3 cọc (với hạng 4 có thể sử dụng địa vật cố định đánh dấu sơn nh- điểm trên bê tông, mỏm đá v.v...).

Quá trình kiểm nghiệm nh- sau:

- Đặt lần l-ợt mia có kẹp th-ớc qua các vị trí cách 30, 50, 70m rồi quay lại 30m - gọi là l-ợt đo đi. Sau đó lại đo từ 70, 50, 30m và quay lại 70m- gọi là đo về. Sau khi cân bằng máy (1 lần trong 1 chiều đo), đọc trị số trên mia có kẹp th-ớc mm và đọc trị số trên bộ đo cực nhỏ. Nếu khí hậu phức tạp, nhiệt độ thay đổi, phải đo nhiệt độ, lúc bắt đầu và kết thúc.

- Theo khu công trình mà chọn nhiệt độ trung bình th-ờng xảy ra để xác định khoảng chia, xác định độ ổn định của bộ đo cực nhỏ. Th-ờng chọn 3 thời gian khác nhau khi có nhiệt độ thay đổi nhất trong ngày (24h) để chọn khoảng đo có sự ổn định trị đọc trên bộ đo cực nhỏ.

## A.6. Kiểm nghiệm độ chính xác trực ngắm khi điều chỉnh tiêu cự.

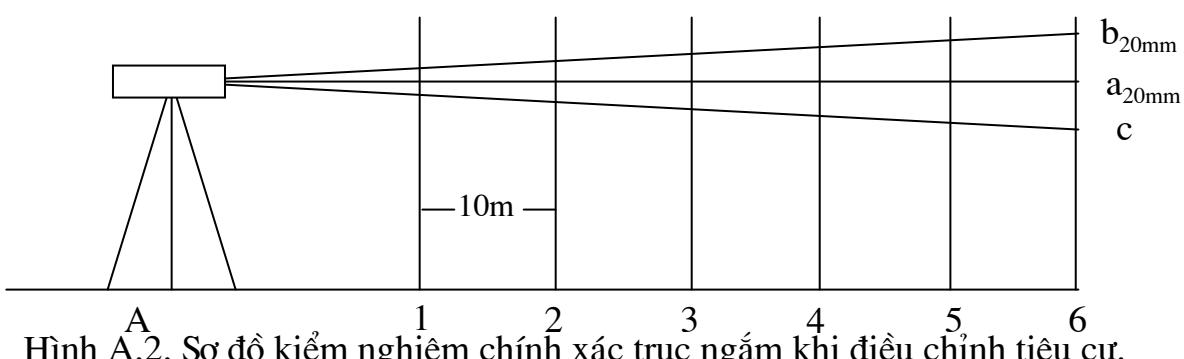
### A.6.1. Kiểm nghiệm độ chắc chắn của thấu kính tiêu cự.

Chọn vị trí A bằng phẳng, đóng 3 cọc để cố định chân máy. Đ-ờng thẳng từ A theo h-ống bằng phẳng chọn 6 cọc, mỗi cọc cách nhau 10m. Mỗi cọc đều phải đóng định có mũ để dựng mia (xem hình A.2)

Ph-ong pháp đo:

- Đặt máy tại A với 3 chân giá định vị trên 3 cọc, cân bằng máy, ngắm về mia lần l-ợt đặt tại các cọc (hình A.2)

- Vặn vít nghiêng cho bọt n-ớc thật trùng hợp



Hình A.2. Sơ đồ kiểm nghiệm chính xác trực ngắm khi điều chỉnh tiêu cự.

Giữ nguyên vị trí vít nghiêng. Dùng 1 mia đặt lần l-ợt tất cả các cọc 1, 2, 3, 4, 5, 6. Mỗi lần ngắm mia phải điều chỉnh tiêu cự thật rõ. Dùng bộ đo cực nhỏ kẹp vạch (hoặc chỉ giữa) đọc số đọc trên mia, ký hiệu là a.

3. Dùng vít nghiêng nâng số đọc ở cọc 6 lên khoảng 20mm, rồi lần 1- ợt đọc các trị số nh- mục b trên qua các vị trí cọc, ký hiệu là b.

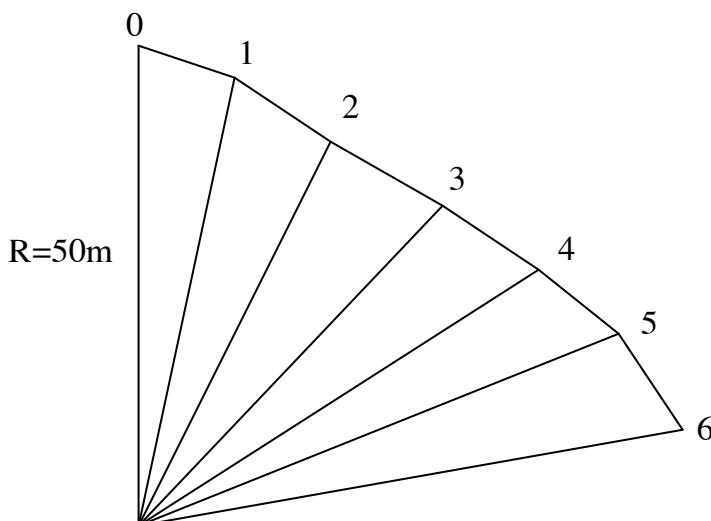
4. Dùng vít nghiêng hạ số đọc tại cọc 6 xuống 20mm so với vị trí nằm ngang và thao tác nh- mục c, ký hiệu là c.

Nếu thấu kính không bị lắc 1-, rung động thì hiệu số giữa các vị trí trên mia khi đặt ở tr-ờng hợp c,d với trị xác suất (tr-ờng hợp b) phải bằng không. Nếu trị lệch  $\leq 1,5\text{mm}$  đối với hạng 3,4 coi là đ- ợc. Tr-ờng hợp lớn hơn phải đ- a về nơi sản xuất hoặc sửa chữa lắp ráp hiệu chỉnh lại.

**A.6.2.** Kiểm nghiệm độ di động song song với trực ngắm của thấu kính điều chỉnh tiêu cự.

### 1. Chọn bãi.

Tại bãi đất bằng phẳng, chọn vị trí A, đóng 3 cọc để đặt chân máy. Lấy A làm tâm, vẽ một vòng tròn bán kính 50m. Trên cung tròn đóng 8 cọc gỗ trên có đinh mõ để dựng mia. Tại điểm O cũng đóng 3 cọc để đặt chân máy, khoảng cách các cọc từ 0, 1, 2, ..., 7 là 10, 20, 30, 40, ..., 70m (đo chính xác qua th- ốc thép khắc đến mm) (xem hình A.3)



A

Hình A.3. Sơ đồ bố trí kiểm nghiệm độ di động.

### 2. Ph- ơng pháp đo.

a. Đặt máy tại A, điều chỉnh tiêu cự thật rõ sau khi cân bằng máy. Sau đó tiến hành đo trị số của mia đặt theo thứ tự 0, 1, 2, ..., 7 qua chỉ giữa và bộ đo cực nhỏ, đo từ 7,6, v.v... về 0 nh- trên. Hai l- ợt đo nh- vậy gọi là 1 lần. Phải tiến hành đo 4 lần nh- vậy với hai điều kiện:

- Trong 1 lần đo không thay đổi tiêu cự;
- Phải thay đổi chiều cao máy trong các lần đo qua giá 3 chân.

2. Chuyển máy đến điểm 0. Trình tự thao tác giống trạm A qua các vị trí của mia 1, 2, ..., 7.

Giá trị chênh giữa các lần đo gọi là  $V \leq 1\text{mm}$  với hạng 3,4 là đ- ợc. Nếu v- ợt hạn thì không đ- ợc dùng khi đo qua sông (L- u ý: phải hiệu chỉnh góc i tr- ốc khi làm b- ốc này).

**A.7. Xác định hệ số khoảng cách và sự không đối xứng của l- ới chỉ.**

**A.7.1.** Hệ số khoảng cách: hầu hết các máy đo thuỷ chuẩn hạng 3,4 hiện nay là dùng loại không có bộ đo cực nhỏ. Ph- ơng pháp xác định hệ số khoảng cách nh- sau:

Chọn bãi bằng phẳng, lấy khoảng cách từ máy đến mia 75m đến 100m. Sau khi cân bằng máy, tiến hành đọc trị số trên mặt đen mia qua dây chỉ trên d- ới, trị số gọi là l ( $l = d - \text{đến} - \text{trên}$  khi máy ảnh ng- ợc,  $l = \text{trên} - d - \text{đến}$  khi máy ảnh thuận).

Đọc trị số l qua 3 lần, mỗi lần thay đổi chiều cao máy, khoảng cách giữa máy và mia đ- ợc xác định qua th- ớc thép với sai số  $\Delta D/D \leq 1/500$ .

Hệ số khoảng cách đ- ợc tính qua công thức:

$$K = \frac{D}{l}$$

Trong đó: D- Chiều dài tuyến đo bằng th- ớc thép với sai số  $m_D/D \leq 1/500$ .

Nếu máy có bộ đo cực nhỏ nh- K0NI007, xác định hệ số K theo quy phạm xây dựng l- ới nhà n- ớc hạng 1, 2, 3 và 4 ban hành theo Quyết định số 112/KT ngày 15/5/1989 Cục Đo đạc Bản đồ Nhà n- ớc nay là Tổng cục Địa chính.

**A.7.2.** Sự không đổi xứng của l- ới chỉ.

Trên bãi kiểm nghiệm nh- mục A.7.1. ta đọc 3 lần trị số đọc dây trên, giữa, d- ới. Từ tính toán đ- ợc lấy trung bình từ 3 trị trên.

Tính sự đổi xứng theo công thức.

$$a = (\text{giữa} - \text{trên}) - (d - \text{đến} - \text{giữa}) \leq 1,4\text{mm}$$

Nếu v- ợt quá 1,4mm phải thay đổi l- ới chỉ khác tại x- ống chế tạo.

**A.8. Kiểm nghiệm xác định các thông số của mia.**

**A.8.1.** Xác định chiều dài trung bình 1 m trên mia.

Đặt mia và th- ớc Gio-ne-vơ trong cùng mặt phẳng với nhiệt độ  $20^{\circ}\text{C}$ , độ ẩm 60%.

Đặt mia song song với th- ớc Gio-ne-vơ, kẹp sát khoảng cách từ 1 đến 10, 10 đến 20, 20 đến 29 dm với mia gỗ. ở hai đầu mỗi đoạn, đọc trị số 2 lần. Khi chuyển lần đọc phải dịch th- ớc đi một chút. Đọc số trên th- ớc Gio-ne-vơ đến 0,1 của vạch chia (mỗi vạch chia 0,02mm). Chênh lệch giữa hai hiệu số của hai lần đọc trên th- ớc Gio-ne-vơ đối với khoảng cách 1 m của mia  $\leq 0,06\text{mm}$ . Nếu v- ợt quá thì phải xé dịch th- ớc và đọc lại 2 lần nh- trên. Nếu 3 lần liền kề đạt yêu cầu mới lấy trị số là giá trị thực của 1m trên mia. Trị số của khoảng cách trên mia đo đi, đo về khác nhau  $\leq 0,1\text{mm}$  đ- ợc phép lấy trị trung bình.

**A.8.2.** Kiểm nghiệm mặt đáy của mia có trùng với vạch số 0 không.

Vạch "0" mặt đen của mia gỗ hoặc vạch "0" của thang chính trên mia in và phải trùng với mặt đáy của mia.

Cách kiểm nghiệm : dán vào đáy mia l- ới dao cạo, sử dụng th- ớc Gio-ne-vơ đo từ l- ới dao cạo lên vạch chia trên mia. Sự trùng hợp hoặc khác biệt giữa trị đo qua th- ớc với trị trên mia cho ta xác định đ- ợc "độ không trùng hợp điểm 0" của mia.

**A.8.3.** Kiểm nghiệm mặt đáy mia có vuông góc với trụ đứng của mia không.

Lấy 3 cọc sắt hoặc 3 cọc gỗ có mũ định, đóng trên cùng một khoảng cách mia từ 20 đến 30m. Chênh cao giữa các đỉnh cọc phải từ 10cm đến 20cm.

Đọc máy đến mia qua 2 lần đo theo các vị trí của đế mia nh- sau:

- Trung tâm mia (1);
- Rìa sau giữa mia (2);
- Rìa sau trái mia (3);
- Rìa tr- ớc trái mia (4);
- Rìa tr- ớc giữa mia (5);
- Rìa tr- ớc phải mia (6);
- Rìa sau phải mia (7).

.4	.5	.6
	.1	
.3	.2	.7

Mỗi lần đọc mia qua dây giữa phải giữ nguyên vị trí ống kính.

Với trị số 3 cọc, ta đ- ợc 21 trị số qua 7 vị trí của mặt đáy mia. Nếu các trị số chênh nhau đều nhỏ hơn 0,1mm, chứng tỏ mặt đáy mia vuông góc với trực đứng của mia. Nếu v- ợt quá 0,1mm thì khi đo thuỷ chuẩn hạng 3, 4 phải luôn đặt giữa mia trên điểm đo.

#### A.8.4. Xác định hằng số K giữa mặt đen, đỏ của cặp mia.

1. Đóng 3 cọc sắt hoặc gỗ có mũ đinh theo hàng ngang cách máy từ 20 đến 30m. Độ chênh cao giữa các cọc từ 10cm đến 20cm. Đối với mia gỗ, chỉ cân đóng 1 cọc và đo 4 lần.

2. Thứ tự đo mỗi lần nh- sau: Cân máy thật chính xác và giữ nguyên trong 1 lần đo, dựng mia thứ nhất lần l- ợt qua các vị trí của cọc, đọc trị số dây giữa qua mặt đen, đỏ. Tiếp tục với mia thứ 2 cũng nh- trên.

3. Thay đổi chiều cao máy đọc tiếp lần 2,3,4, t- ơng tự nh- lần 1 với 2 mia.

4. Hiệu số giữa số đọc mặt đen, mặt đỏ chính là K. Lập thành bảng trị số K qua 4 lần đọc qua cặp mia (mia 1, mia 2). Sau đó lấy trị trung bình làm trị đo thực tế (thông th- ờng với mia gỗ, K = 4473, 4573, với mia in - va K = 60).

#### A.8.5. Xác định độ võng của mia.

Mặt khắc số của mia phải là mặt phẳng. Kiểm nghiệm độ võng f qua dây chỉ căng từ đầu mia về cuối mia. Sau đó dùng th- ớc thép độ chính xác đến mm đo các khoảng cách  $a_i$  ( $a_1, a_2, a_3$ ) từ đầu này, qua giữa và đến đầu kia.

$$\text{Độ võng tính theo công thức : } f = a_2 - \frac{a_1 + a_3}{2}$$

Nếu  $f > 8\text{mm}$  với 1 mia gỗ,  $f > 4\text{mm}$  mia in-va thì phải đổi lấy mia khác. nếu không có mia đổi thì phải tính số cải chính mia theo công thức:

$$\Delta f = \frac{8.f^2}{3l}$$

Trong đó:

$\Delta f$  - số cải chính chiều dài mia (mm);

$f$  - độ võng của mia (mm);

$l$  - chiều dài mia (m).

#### A.9. Một số máy thuỷ chuẩn (tham khảo).

A.9.1. Một số máy thuỷ chuẩn đo hạng 3, 4 của Đức.

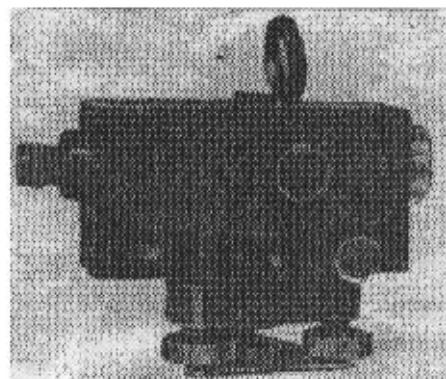
A.9.2. Một số máy thuỷ chuẩn của Nhật.

A.9.3. Một số loại mia.

## MỘT SỐ MÁY THUỶ CHUẨN ĐO HẠNG 3, 4 CỦA ĐỨC

KONI007

NI030



NI 025



### ĐC T NH K THUỐT

STT	Các thông số kỹ thuật	NI007	NI025	NI030	Ghi chú
1	Độ phóng đại ống ngắm (lần)	31,5	20	25	*NI007 có bộ đo cực nhỏ
2	Đ- ờng kính ống kính vật (mm)	40	35	35	*NI025 cân bằng tự động
3	Khoảng cách nhìn gần nhất (m)	2,2	2,0	1,8	
4	Hình ảnh	Ng- ợc	Thuận	Thuận	
5	Độ chính xác ngắm hình nét	0,5"	0,5÷1"	0,5÷1"	*NI030 cân bằng qua bọt thuỷ dài
6	Độ chính xác khoảng chia ống thuỷ	8"/2mm	25"/2mm	30"/2mm	
7	Sai số trùng ph- ơng (mm/1km)	0,7	0,8÷2	0,8÷2	

### MỘT SỐ MÁY THUỶ CHUẨN CỦA NHẬT



**Phụ lục B**  
**SỐ ĐO VÀ BẢNG TÍNH CHÊNH LỆCH CAO ĐỘ KHÁI LỌC**

**B.1. Số đo tuyến thuỷ chuẩn hạng 3, 4 (theo mẫu B.1).**

**B.2. Bảng tính chênh lệch cao độ khai l- ợc hạng 3, 4.**

Đo từ ..... đến ..... Số trang .....

Bắt đầu lúc ..... Ngày .... tháng .... năm .....

Kết thúc lúc ..... Ng- ời đo .....

Hình ảnh ..... Ng- ời ghi .....

Thời tiết ..... Ng- ời kiểm tra .....

Tỉnh tỉnh đo đo	Loại mô số hiệu	Vị trí điểm (khoảng cách và h-độ điểm điểm vượt)	Khoảng cách (km)		Ngày tháng năm đo	Số trận đo	Khoảng chênh lô cao ±+ hi chênh mia		Hight chênh lô cao ± (mm)	Chênh lô cao ± trung bình	Cao khô lô (m)
			Giá cấp mô	Độ điểm điểm			Độ điểm điểm	Độ điểm điểm			
			Độ điểm điểm	Độ điểm điểm			Độ điểm điểm	Độ điểm điểm			
1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12

$\delta_{min}$  - khi trạm đo lẻ.

Mẫu : B.1

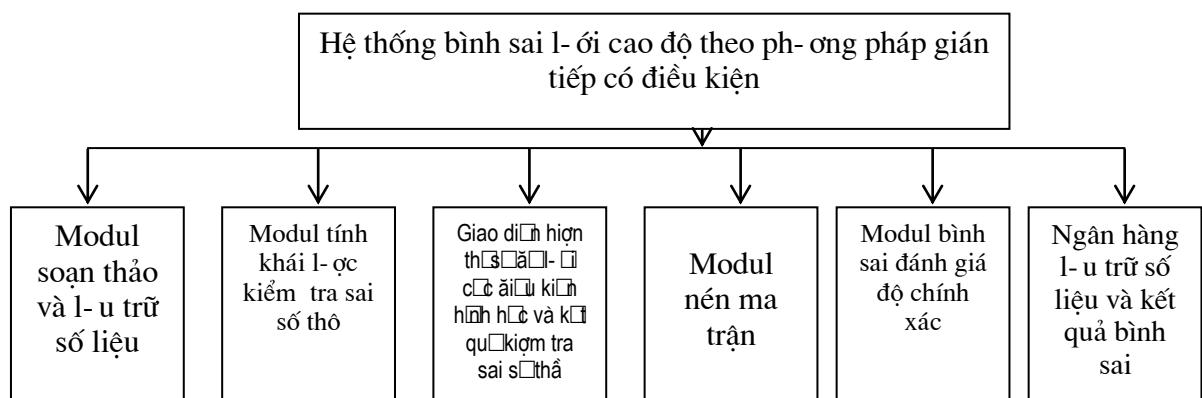
**SỔ GHI TÍNH THUỶ  
CHUẨN HẠNG III, IV**

Hạng mục(vùng) : ..... Máy đo : .....  
 Đơn vị thực hiện : Tổ : ..... XNKS. ....  
 Thời gian đo : Bắt đầu : ..... Kết thúc : .....  
 Ng-ời đo : ..... Ng-ời tính : ..... Ng-ời kiểm tra : .....

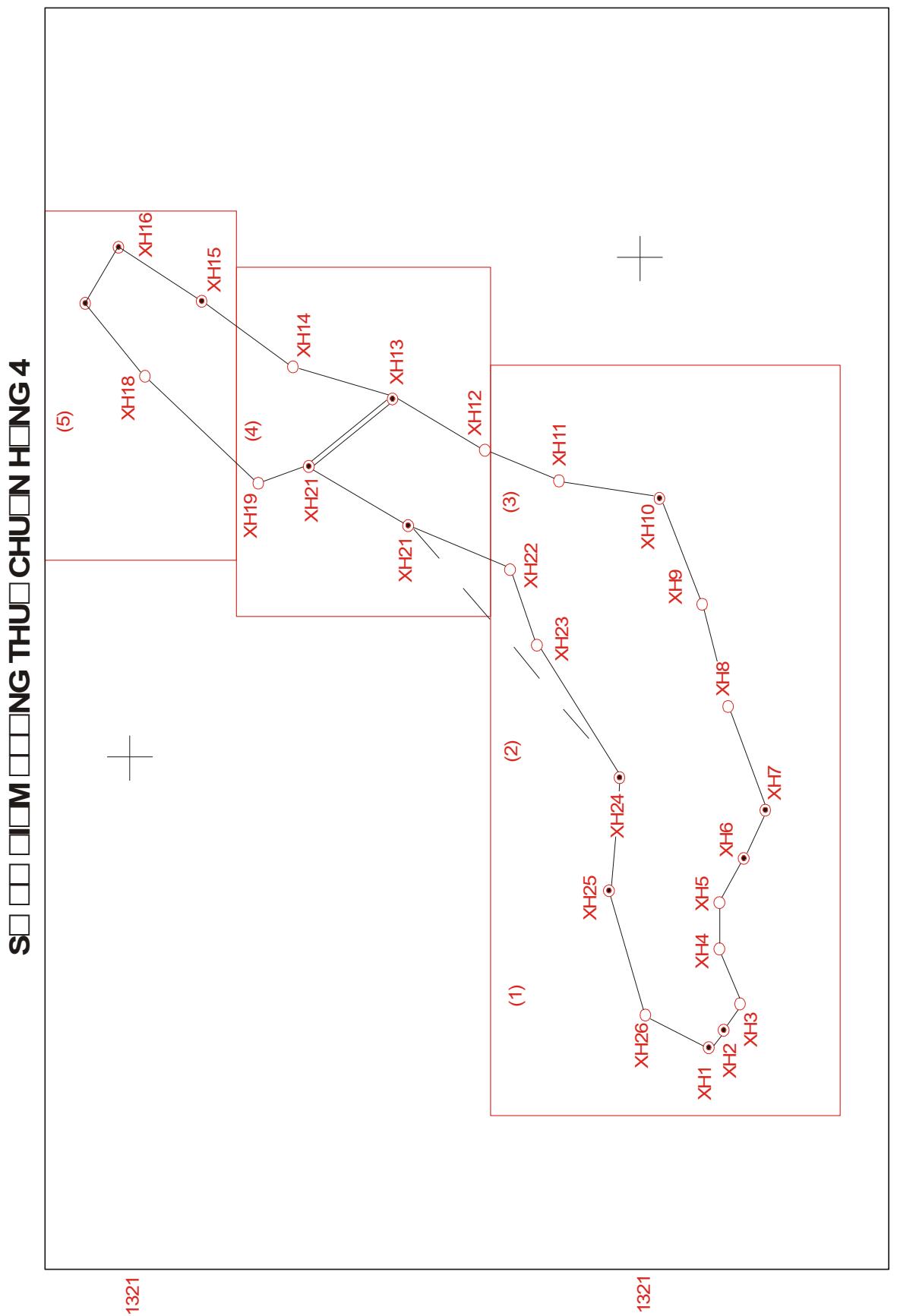
Số trạm đo	Mia sau	Chỉ D	Mia tr- ớc	Chỉ D	Ký hiệu mia	Số đọc trên mia		K + đen-đ ỏ	Chênh cao trung bình	Ghi chú
	Chỉ T	Chỉ T	Chỉ T	Khoảng cách sau		Mặt đen	Mặt đỗ			
	Chênh d	[ d ]								
1	2	3	4	5	6	7	8	9		
1	(1) 2975	(4) 0529	S	(3)2795	(8)7369	(10)-1			Số mia sau 37	
	(2) 2616	(5) 0172	T	(6)0351	(7)4825	(9)-1				
	(15) 359	(16) 357	S - T	(11) + 2444	(12) + 2544	(13) 0				
	(17) + 02	(18) + 02								
2	1517	1442	S	1227	5701	- 1			+00745	
	0936	0865	T	1153	5726	0				
	581	577	S - T	0074	-0025	- 1				
	+ 04	+ 06								
3										
4										
5										
6										
7										
8										
9										

**Phụ lục C**  
**XỬ LÝ VÀ BÌNH SAI LỐI CAO ĐỘ THỦY CHUẨN HÌNH HỌC**

**C.1. Sơ đồ chung hệ thống phần mềm bình sai không chế cao độ.**



**C.2. Ví dụ kết quả bình sai l- ới cao độ hạng 4 theo ph- ơng pháp gián tiếp có điều kiện của ch- ơng trình BS - HEC 1-1998. Tại khu vực Hồ Xuân H- ơng - Thành phố Đà Lạt (Tham khảo).**



**THÀNH QUẢ TÍNH TOÁN BÌNH SAI THUÝ CHUẨN HẠNG 4**  
**CỸC CHỈ TI 示U CÁA L- ĐI**

1. Tổng số điểm: 30
2. Số điểm gốc: 2
3. Số l- ợng mới lập: 28
4. Số l- ợng trị đo: 30

**SƠ L- ĐNG KHỈ TINH**

STT	Tên điểm	Độ cao
1	LA.II.III.5	1479.924
2	LA.II.III.3	1531.393

Tuyến:

LA.II.5\_XH24\_XH23\_XH22\_XH21\_XH19\_XH18\_XH17\_R1\_XH16\_XH15\_XH  
14\_R2\_X

- Số đoạn đo N = 15
- Chiều dài tuyến đo [S] = 2.555 (km)
- Sai số khép Wh = -15.0 (mm)
- Sai số khép giới hạn Wh (gh) = 32.0 (mm)

**KẾT QUẢ ĐO CAO BẰNG SAI**

STT	Kí hiệu điểm	Độ cao	S.S.T.P
1	XH24	1479.167	.008
2	XH23	1478.913	.008
3	XH22	1478.926	.008
4	XH21	1478.990	.008
5	XH20	1478.980	.008
6	XH19	1497.465	.008
7	XH18	1479.382	.007
8	XH17	1479.526	.007
9	R1	1480.615	.007
10	XH16	1479.628	.006
11	XH15	1481.302	.006
12	XH14	1480.563	.005
13	R2	1480.936	.004
14	XH13	1479.142	.003
15	XH12	1478.747	.003
16	XH11	1478.795	.004
17	XH10	1479.340	.005
18	XH9	1479.047	.006
19	XH8	1481.585	.007
20	XH7	1482.363	.007
21	R3	1479.555	.007
22	XH6	1479.432	.007
23	XH5	1479.359	.007
24	XH4	1479.265	.007
25	XH3	1478.985	.007
26	XH2	1479.150	.008
27	XH1	1479.302	.008
28	XH26	1479.202	.008

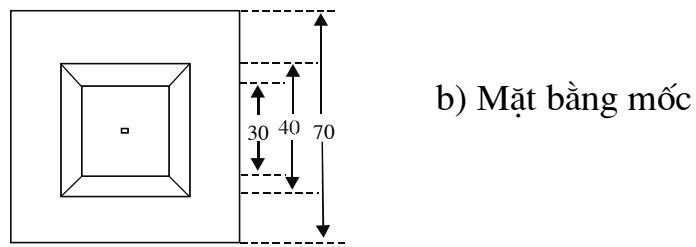
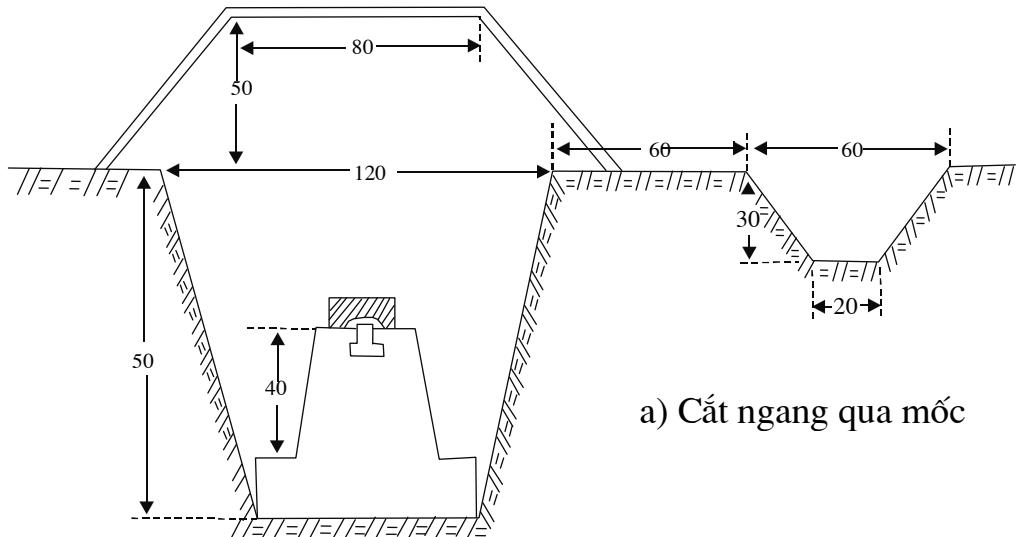
TRÌNH VÀ CÝC ĐIỂM L- ĐIỂM BỎ NH SAI

STT	Tên đoạn đo Từ-đến	Chênh cao đ点钟 (m)	Chiều dài L (m)	Số H.C V (m)	Chênh cao B/s (m)
1	LA-II.5_XH24	-.764	1.25	.007	-.757
2	XH24_XH23	-.255	.15	.001	-.254
3	XH23_XH22	.012	.08	.000	.012
4	XH22_XH21	.064	.11	.001	.065
5	XH21_XH20	-.011	.12	.001	-.010
6	XH20_XH19	.485	.05	.000	.485
7	XH19_XH18	-.084	.16	.001	-.083
8	XH18_XH17	.143	.10	.001	.144
9	XH17_R1	1.089	.05	.000	1.089
10	R1_XH16	-.987	.04	.000	-.987
11	XH16_XH15	1.673	.11	.001	1.674
12	XH15_XH14	-.740	.12	.001	-.739
13	XH14_R2	.373	.04	.000	.373
14	R2_XH13	-1.794	.07	.000	-1.794
15	XH13_XH12	-.058	.11	.001	-.507
16	XH12_XH11	.111	.09	.001	.112
17	XH11_XH10	.047	.11	.001	.048
18	XH10_XH9	.545	.12	.001	.546
19	XH9_XH8	-.267	.11	.001	-.266
20	XH8_XH7	2.510	.11	.001	2.511
21	XH7_R3	.778	.02	.000	.778
22	R3_XH6	-2.809	.06	.000	-2.809
23	XH6_XH5	-.123	.06	.000	-.123
24	XH5_XH4	-.074	.05	.000	-.074
25	XH4_XH3	-.094	.06	.000	-.094
26	XH3_XH2	-.280	.03	.000	-.280
27	XH2_XH1	.165	.03	.000	.165
28	XH1_XH26	.151	.08	.001	.152
29	XH26_XH25	-.083	.13	.001	-.082
30	XH25_LA-II.3	52.164	1.18	.009	52.173

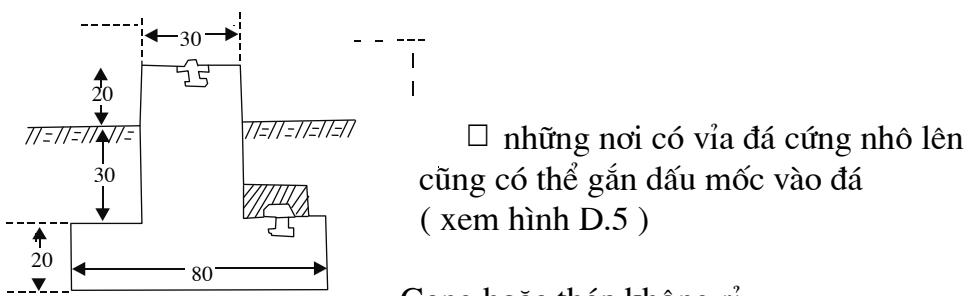
Sai số đơn vị trọng số Mh = .010 m

## Phụ lục D

### MỐC THỦY CHUẨN HẠNG 3,4

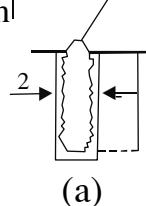


Hình D.1: Mốc hạng 3 vùng đất chắc



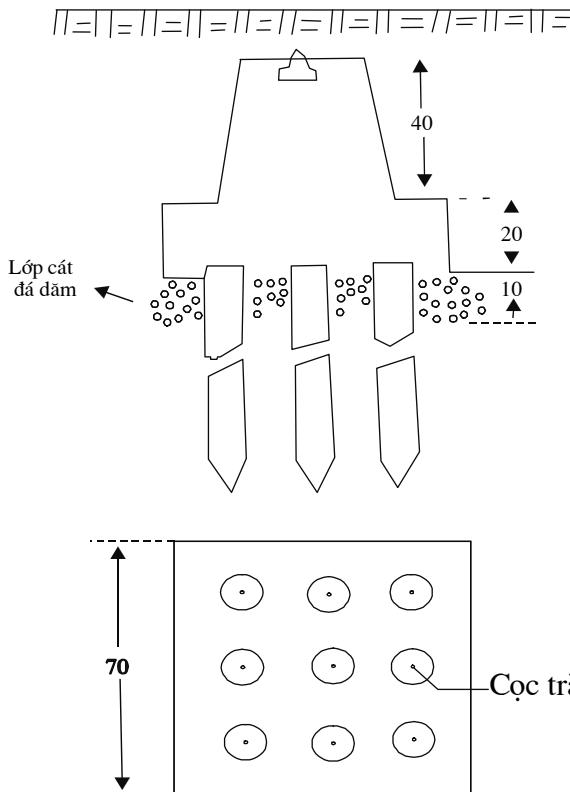
Gang hoặc thép không rỉ

Hình D.2: Mốc hạng 3 chôn  
nửa chìm nửa nổi dạng  
tạm thời



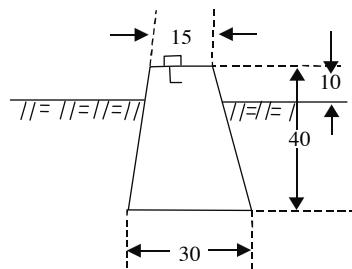
Hình D.6

Mốc gắn trên bê tông, nhà xây v.v...

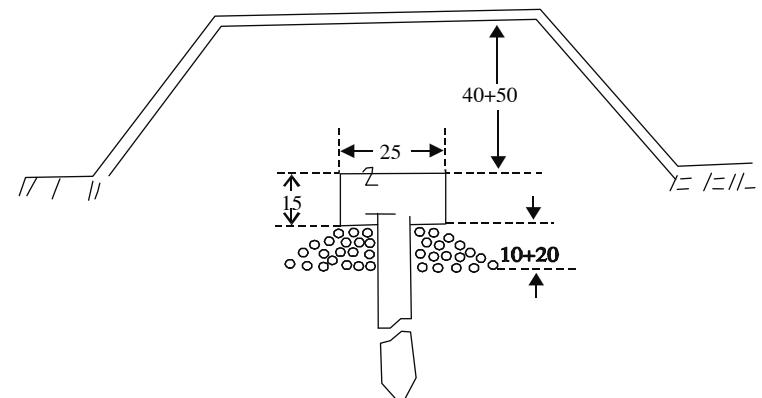


Hình D. 3. Mốc hạng 3 vùng đất yếu

Mốc tạm thời có hình dạng và kích th- ớc đ- ợc quy định trên hình D.2 (đối với vùng đất chắc) và hình 3 (đối với vùng đất yếu). Đầu mốc là loại đinh mũ có đ- ờng kính từ 15 đến 20 mm, dài 100mm. Đầu này còn dùng để gắn vào các công trình kiên cố



Hình D.4. Mốc hạng 4 dạng th- ờng đất chắc



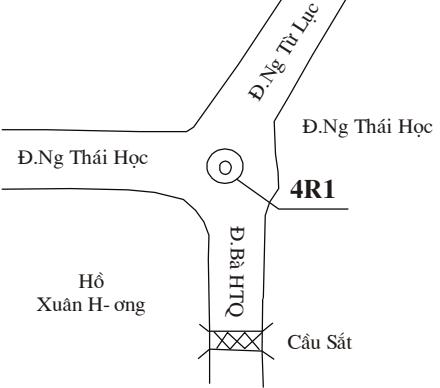
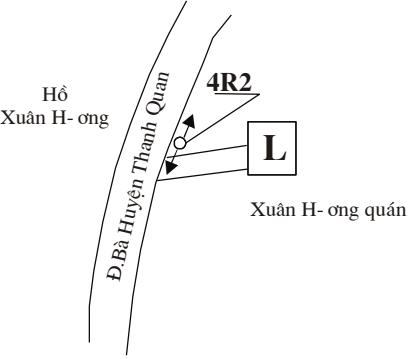
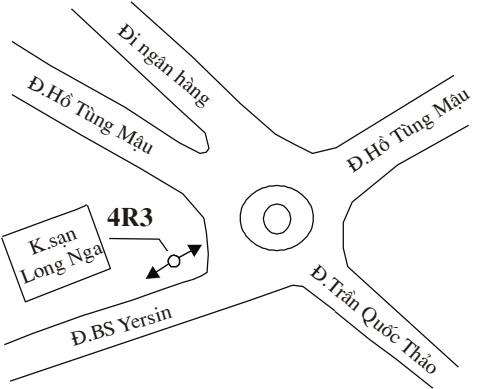
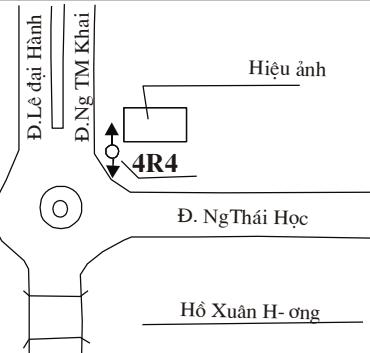
Hình D.5. Mốc hạng 4 vùng đất yếu

Dấu mốc có 3 loại: dấu bằng sứ (hình D.1, 2) dùng gắn vào mốc một tầng hoặc tầng d- ới của mốc hai tầng. Dấu bằng kim loại (hình D.2,3,4,5) gắn vào tầng d- ới của mốc hai tầng hoặc mốc vùng yếu, mốc hạng 4 (vùng chắc, vùng yếu). Dấu gắn vào vật kiến trúc kiên cố (hình D.6).

□ vùng đất yếu: đất phù sa, đất mùn, cát chảy v.v... dùng loại mốc th- ờng vùng đất yếu (xem hình D.3)

Các loại mốc trên những đ- ờng độ cao cũ nếu xét thấy chắc chắn, đảm bảo chất l- ợng thì có thể lợi dụng các loại mốc đó thay thế cho các loại mốc th- ờng và mốc tạm thời

**PHÒNG LÝ CƠ E**  
**SƠ HỌA MỐC THỦY CHUẨN**

STT	TÊN MỐC	ĐỊA CHỈ MỐC	SƠ HỌA MỐC
1	<b>4R1</b>	Mốc bê tông ngay trụ đèn giữa bùng binh ngã ba Nguyễn Thái Học, Nguyễn Tử Lực và Bà Huyện Thanh Quan , Đà Lạt	 Sơ họa mốc 4R1. Mốc 4R1 là một mốc tròn đặt ngay giữa bùng binh (đèn) tại ngã ba giữa đường Nguyễn Thái Học (Đ.Ng Thái Học) và đường Nguyễn Tử Lực (Đ.Ng Tử Lực). Đường Nguyễn Thái Học có tên Đ.Ng Thái Học. Đường Nguyễn Tử Lực có tên Đ.Ng Tử Lực. Bùng binh (đèn) có tên Đ.BÙNG ĐÈN. Hồ Xuân Huong có tên Hồ Xuân H- ong. Cầu sắt có tên Cầu Sắt.
2	<b>4R2</b>	Mốc bê tông ngay trụ điện trước quán “Xuân Hương Quán” số 24 Bà Huyện Thanh Quan Đà Lạt	 Sơ họa mốc 4R2. Mốc 4R2 là một mốc tròn đặt ngay trước quán “Xuân Hương Quán” số 24 Bà Huyện Thanh Quan. Quán có tên Xuân H- ong quán. Đường Bà Huyện Thanh Quan có tên Đ.Bà Huyện Thanh Quan. Hồ Xuân Huong có tên Hồ Xuân H- ong.
3	<b>4R3</b>	Mốc bê tông ngay trụ điện tr- ớccổng khách sạn Long Ngasố 2 đ- ờng Yersin, Đà Lạt	 Sơ họa mốc 4R3. Mốc 4R3 là một mốc tròn đặt ngay trước cổng khách sạn Long Nga số 2 đường Yersin. Khách sạn có tên K.sạn Long Nga. Đường Yersin có tên Đ.BS Yersin. Đường Trần Quốc Thảo có tên Đ.Trần Quốc Thảo. Đường Hồ Tùng Mậu có tên Đ.Hồ Tùng Mậu. Đường Điện Biên Phủ có tên Đ.Điện Biên Phủ. Hồ Xuân Huong có tên Hồ Xuân H- ong.
4	<b>4R4</b>	Mốc bê tông ngay trụ điện tr- ớchiệu ảnh Konica số 1 đ- ờng Nguyễn Thị Minh Khai, Đà Lạt	 Sơ họa mốc 4R4. Mốc 4R4 là một mốc tròn đặt ngay trước hiệu ảnh Konica số 1 đường Nguyễn Thị Minh Khai. Hiệu ảnh có tên Hiệu ảnh. Đường Nguyễn Thị Minh Khai có tên Đ.Ng Thị Minh Khai. Đường Lê đại Hành có tên Đ.Lê đại Hành. Hồ Xuân Huong có tên Hồ Xuân H- ong.

## Phụ lục G

### GIỚI THIỆU MÁY THU GPS (THAM KHÔNG)

#### G.1. Giới thiệu tóm tắt máy thu GPS.

Hiện nay, n- óc ta đã nhập khá nhiều máy thu GPS của các n- óc nh- : Mỹ, Pháp, Nhật v.v...

Nhìn chung các loại máy đều có cấu tạo giống nhau về cơ bản. Phần riêng biệt thuộc về chi tiết của từng hãng theo nhu cầu sử dụng. D- ới đây giới thiệu các bộ phận của máy thu GPS - Ashtech P-12

##### G.1.1. Cấu tạo của máy thu.

Bộ máy thu có 3 bộ phận cơ bản: Ăng ten, máy thu, nguồn điện.

1. Ăng ten bộ thu dài cực hẹp, có hộp nhựa chống ẩm - ớt bảo vệ, đ- ợc đặt trên đĩa cơ chính xác bằng kim loại. Phía d- ối có bộ tiêu khuyếch đại đảm bảo cho tín hiệu đủ mạnh để truyền với máy thu qua cáp nối dài đến 30m. Trên đĩa có 8 lỗ hình chân chó dùng để luồn th- ớc chuyên dụng và đo độ cao ăng ten khi nó đ- ợc định tâm trên giá ba chân tại điểm đo.

2. Nguồn điện là một cặp acquy. Mỗi chiếc đảm bảo điện thế từ 10 đến 30volt. Chiếc thứ hai đ- ợc lắp tiếp khi điện thế của chiếc kia bị tụt xuống d- ối 10 volt để đảm bảo cho máy thu làm việc liên tục trong thời gian đo. Cũng có thể lắp cả hai máy thu vào cùng một lần.

3. Máy thu có màn hình thuỷ tinh thể ở mặt tr- ớc với 8 hàng hiển thị. Mỗi hàng 40 ký tự để thông báo tin tức h- ống dẫn sử dụng máy theo cách đối thoại Ng- ời - Máy. Phía d- ối màn hình có hai núm chỉ chiều chuyển động phải, trái và một núm có chữ "C" dùng để xoá dữ kiện đang nhập. Bên d- ối màn hình có hai núm chỉ chiều chuyển động lên xuống và một núm có chữ "E" dùng để nhập dữ liệu và chuyển về màn hình hiển thị chính (t- ơng tự nh- núm ENTER của máy vi tính). Mặt sau của máy thu có hai cổng nối nguồn điện vào, có núm tắt, bật máy có cổng nhập tín hiệu phát từ máy chụp ảnh (khi dùng phối hợp máy thu GPS và máy chụp ảnh hàng không để xác định tọa độ không gian tâm chiếu ảnh).

Cổng nối ăng ten và hai cổng loại RS - 2322 để truyền dữ liệu thu đ- ợc từ máy thu sang máy tính, cũng nh- dùng để trao đổi các tín hiệu truyền thông khác với máy thu.

Màn hình của máy thu có 13 màn hiển thị chính, trong đó có 6 màn hiển thị dùng để điều khiển, còn 7 màn hình dùng để thông báo tin tức. Sau đây giới thiệu chức năng của các màn hình hiển thị chính:

###### - *Màn hiển thị số 0:*

Thông tin về tình hình thu, bắt vệ tinh trên bầu trời. Nó cho biết vệ tinh đã bắt đ- ợc và các kênh thu t- ơng ứng, chất l- ợng của các tín hiệu thu đ- ợc.

###### - *Màn hiển thị số 1:*

Thông tin về quỹ đạo vệ tinh, cho biết ph- ơng vị và độ cao của vệ tinh so với mặt phẳng chân trời của điểm quan sát. Tình trạng hoạt động của vệ tinh, tỷ số giữa c- ờng độ tín hiệu và độ nhiễu, độ chính xác của khoảng cách đo đ- ợc giữa vệ tinh và máy thu.

###### - *Màn hiển thị số 2:*

Cho biết độ vĩ, độ kinh của điểm quan sát đến độ, phút tới 4 số lẻ, độ cao đến m, tốc độ chuyển động so với mặt đất. Thời gian và khoảng cách tới điểm cần đến, độ lệch so với h- ống nối điểm xuất phát và điểm cần đến.

- *Màn hiển thị số 3:*

Thông tin về tình hình thu dữ liệu. Nó cho biết số vệ tinh đang đ- ợc quan sát, khoảng thời gian mà tín hiệu vệ tinh đã thu hay bị gián đoạn.

- *Màn hiển thị số 4:*

Điều hành chế độ hoạt động của máy thu: đo phạm vi phát sóng, đặt ch- ống trình đo, sử dụng tần số ngoại vi.

- *Màn hiển thị số 5:*

Điều hành chế độ đo vi phân thời gian thực.

- *Màn hiển thị số 6:*

Điều hành đi theo các điểm cho tr- ớc. Có thể l- u nạp vào bộ nhớ của máy thu 99 điểm cho tr- ớc trên tuyến đi.

- *Màn hiển thị số 7:*

Chọn vệ tinh: nó cho phép chọn các vệ tinh mà ta muốn sử dụng. Theo chế độ tự động thì máy thu tự chọn và thông báo vệ tinh nào đã đ- ợc chọn để thu bắt. Nếu đã chọn nh- ng không thu bắt đ- ợc thì máy thu sẽ chọn vệ tinh khác thay thế. Nếu theo chế độ ấn nút thì ng- ời đo ấn nút chủ động đánh dấu các vệ tinh cần thu bắt sử dụng.

- *Màn hiển thị số 8:*

Điều hành hệ thống, nó tiếp nhận một số lệnh điều hành hệ thống, đồng thời hiển thị danh mục các tệp dữ kiện nên trong bộ nhớ của máy có các lệnh xử lý tệp nh- sau: lập tệp, mở tệp, xoá tệp.

- *Màn hiển thị số 9:*

Điều hành thông tin về điểm đặt máy và đợt đo (Session).

- *Màn hiển thị số 10:*

Thông tin toàn cảnh về vệ tinh trên bầu trời. Nó cho biết toàn cảnh phân bố hiện thời của các vệ tinh trên bầu trời của điểm đặt máy cũng nh- vết quỹ đạo của chúng trên sơ đồ hình chiếu cực. Sơ đồ gồm 3 vòng tròn đồng tâm, đặc tr- ng cho 3 vòng tròn đồng cao  $0^\circ$ ,  $30^\circ$ ,  $60^\circ$  và hai đ- ờng vuông góc với nhau đặc tr- ng cho các h- ống Đông, Tây, Nam, Bắc. Tâm vòng tròn ứng với vị trí thiên đỉnh của điểm quan sát. Vị trí của vệ tinh đ- ợc thể hiện bằng ký hiệu. Khi nó mất tín hiệu trên bầu trời của điểm quan sát và bằng ký hiệu H khi nó đ- ợc thu bắt.

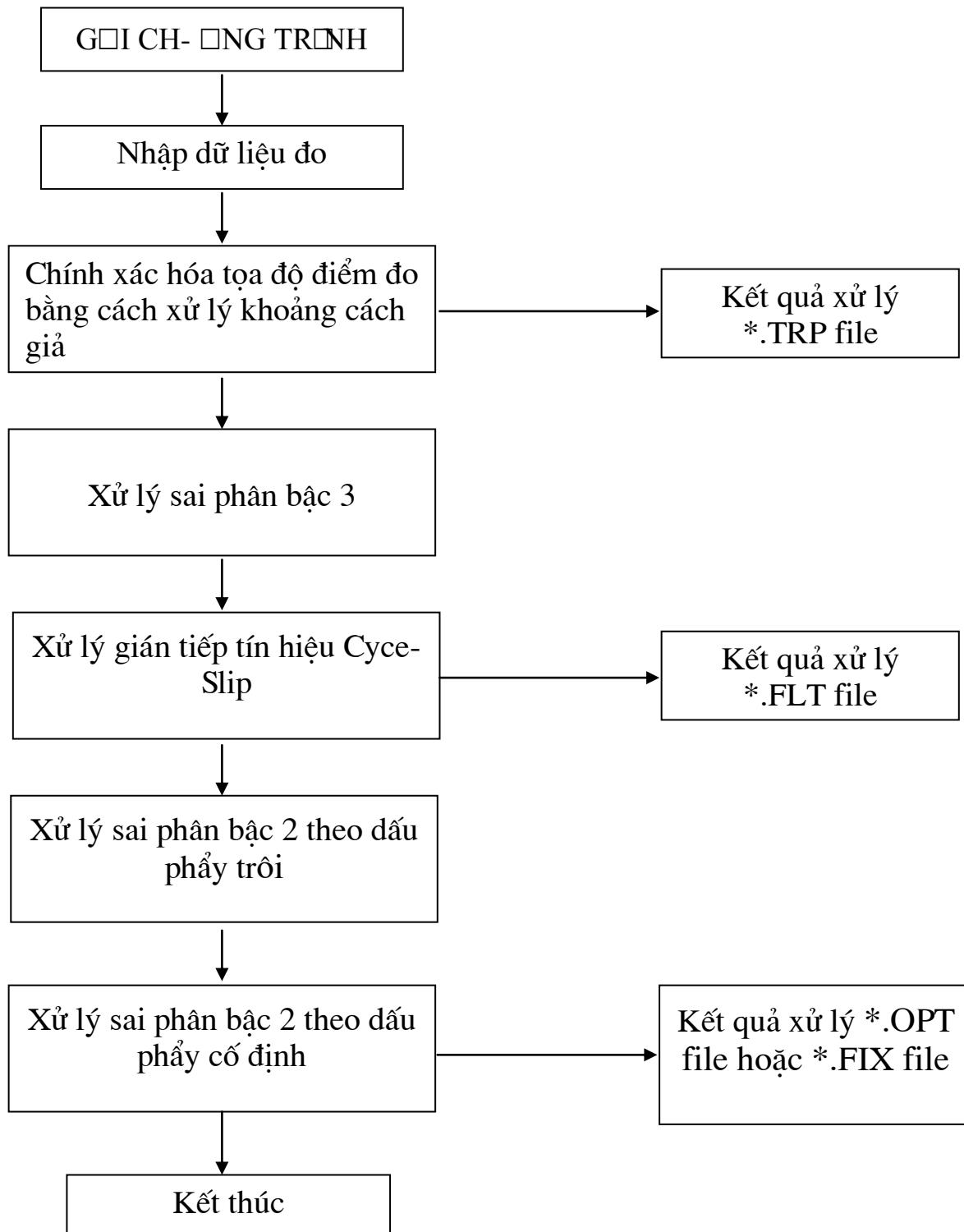
- *Màn hiển thị số 11:*

Thông tin về thời gian "nhìn thấy" vệ tinh. Nó cho biết những vệ tinh sẽ xuất hiện trên bầu trời của điểm quan sát và khoảng thời gian nhìn thấy chúng tính theo trực thời gian từ 0h đến 24h. Nếu vị trí của điểm quan sát đã đ- ợc nhập từ tr- ớc của bộ nhớ vào máy thu (theo màn hiển thị số 4) thì màn hình số 11 sẽ cho ngay các thông tin này, còn nếu không thì phải chờ khoảng 12 phút để máy thu kịp tích luỹ dữ kiện đo mà tính ra vị trí của điểm quan sát và trên cơ sở đó sẽ cho ra thông tin cần thiết của màn hiển thị.

- *Màn hiển thị số 12: Điều hành Bar code.*

## G.2. Sơ đồ xử lý cắp điểm của ch- ơng trình TRIMVEC - Plus của hãng Trimble Navigation.

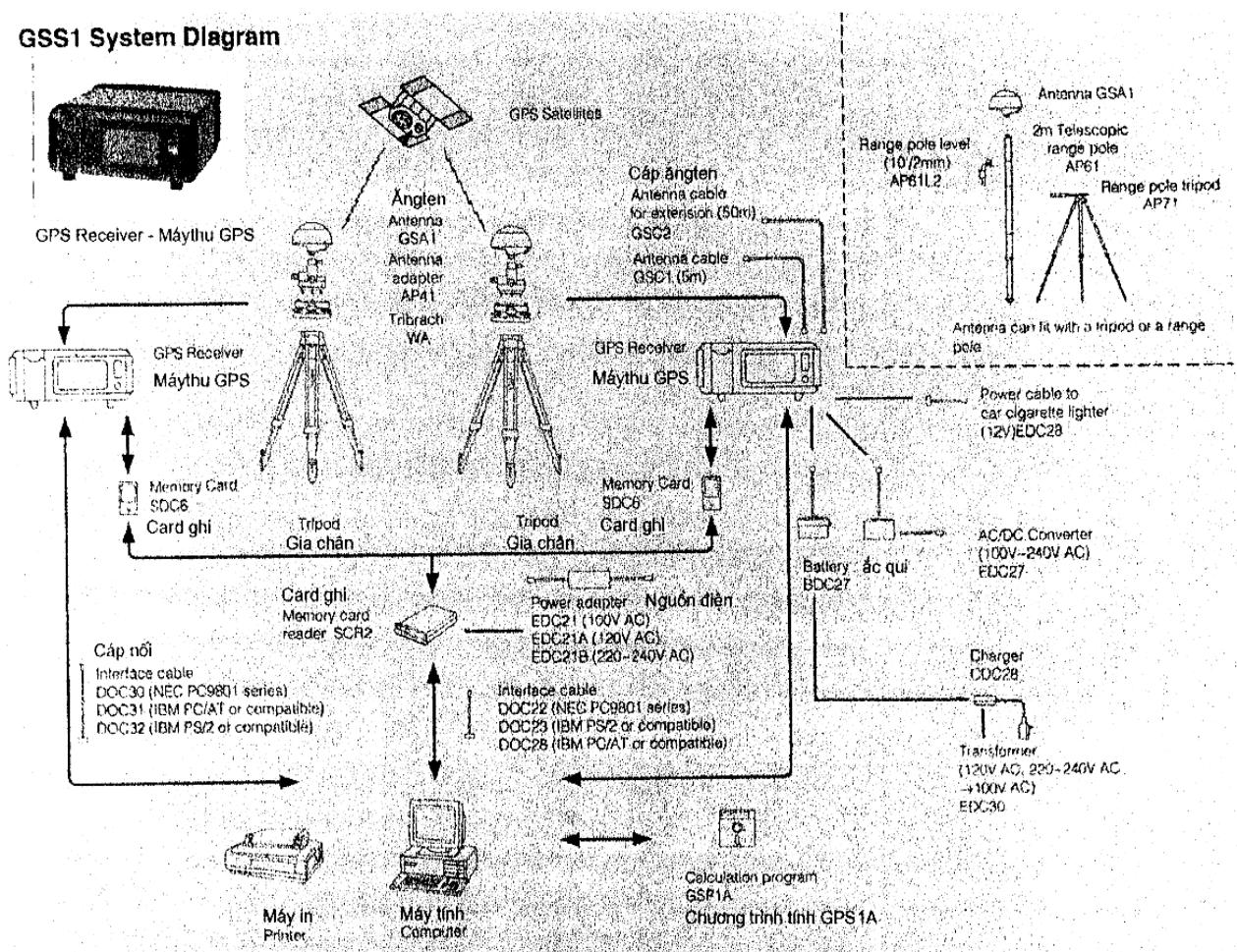
Sơ đồ d- ối đây đ- ợc sử dụng rộng rãi ở n- ớc ta là sơ đồ xử lý tự động. Sơ đồ đ- ợc tóm tắt qua sơ đồ d- ối đây:



Việc tính chuyển tọa độ giữa hệ thống WGS 84 (đo qua GPS) và các hệ thống tọa độ trắc địa đã biết khác đ- ợc thực hiện nhờ ch- ơng trình tính chuyển của bộ ch- ơng trình xử lý t- ơng ứng .

# HỆ THỐNG XỬ LÝ GPS

**GSS1 System Diagram**



## Phụ lục H

### MÁY TOÀN ĐẠC ĐIỆN TỬ

#### **H.1. Một số máy toàn đạc điện tử độ chính xác cao (tham khảo).**

Hiện nay ở n- ớc ta và trong ngành thuỷ lợi đã nhập khá nhiều máy toàn đạc điện tử có độ chính xác cao đến siêu chính xác (về góc  $m_\beta \leq 3''$ , về cạnh  $mS_s \leq 1/100.000$ ) nh- : TC 720, DTM 700, DTM 520, SET 3B v.v... của Thụy Sỹ, Nhật.

Nhìn chung các máy toàn đạc đều có một số bộ phận chính sau:

##### 1. Máy kinh vĩ định vị:

Giống nh- các máy kinh vĩ khác, nh- ng quá trình đo góc bằng, đứng, khoảng cách đ- ợc nối kết quang học với các mạch IC để chuyển qua bộ máy tính tự động bởi nguồn hòng ngoại.

2. Máy phát nguồn hòng ngoại do nguồn điện của acquy có điện thế từ 6 đến 12V. Acquy dạng khô và có bộ nạp chuyên dùng. Bộ phát quang hòng ngoại theo nguyên lý lệch pha đến mặt g- ơng và đ- ợc phản hồi. Bộ phận nhận phản hồi qua IC tính, hiển thị lên màn hình của bộ phận tính các trị số góc ngang (HAR), góc thiên đỉnh (ZA), khoảng cách hiện (D,S), tự chênh cao ( $\Delta h$ ).

3. Bộ phận máy tính nhận và tính trị số góc ngang, đứng, khoảng cách nghiêng, bằng, chênh cao, tọa độ E(y), N(x).

Kết quả là qua máy toàn đạc điện tử xác định đ- ợc các trị góc ngang với độ chính xác đến  $1''-3''$ , khoảng cách đến mm, tọa độ xác định đến cm. Trị số khoảng cách chênh nhau giữa 3 lần đo đi, đo về đạt:

$$\Delta S_s \leq 1/100.000.$$

Sau đó lấy trị trung bình.

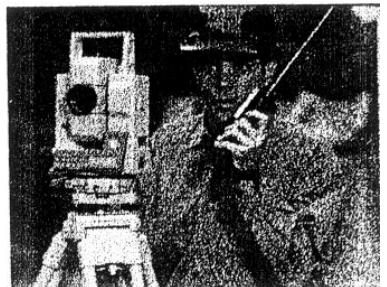
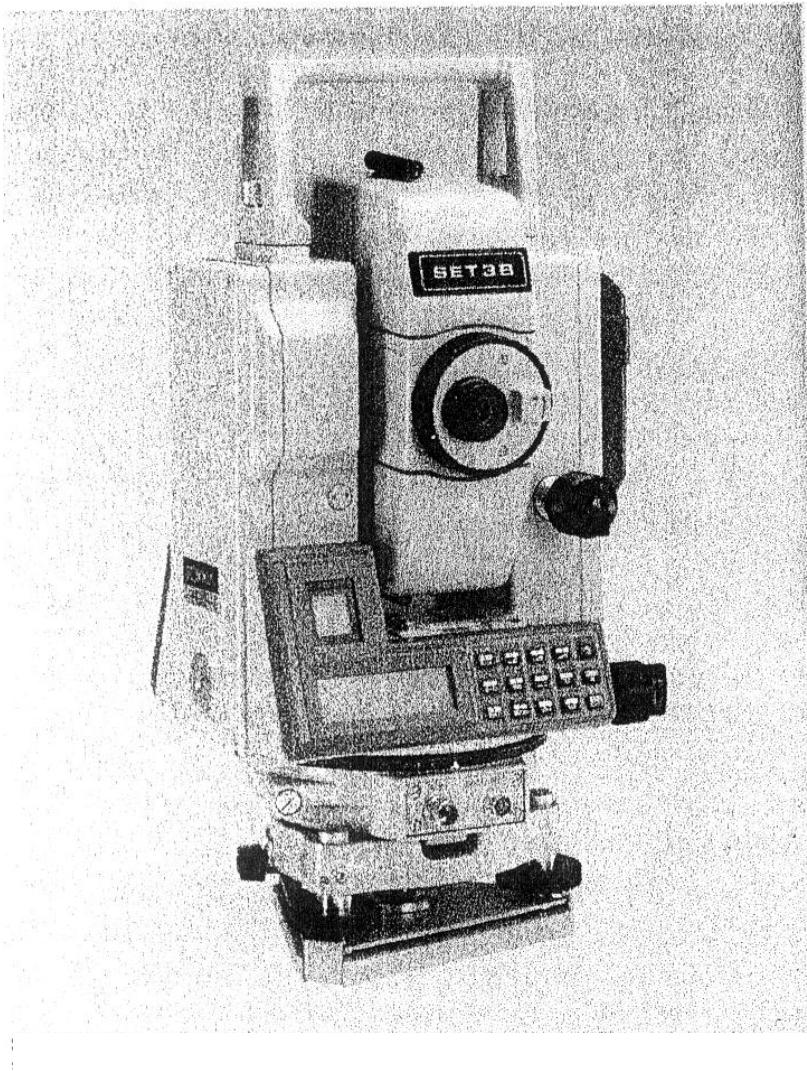
Các trị cao độ  $H_i$ , X(N), Y(E) đ- ợc ghi trên đĩa dạng SDC hoặc fieldbook, trút qua máy tính đo vẽ trực tiếp ra bản đồ địa hình, mặt cắt, tính khối l- ợn v.v... Theo các phần mềm: SDR của Nhật, SUFFER của Mỹ hoặc Autocad lan development v.v...

Cao độ xác định qua các máy toàn đạc điện tử sau khi bình sai có thể đạt thuỷ chuẩn hạng 4, phục vụ đo vẽ bình dô tỷ lệ lớn từ 1:1000 đến 1: 200

## CÁC LOẠI GỌNG VÀ GIÁ ĐỠ

Complete prism sets provided with WA tribrach						
for Total station and Azimuth base system EDM						for Telescope mounting system EDM
						
APS11	APS12	APS31	APS33	APS32	APS34	APS14
for Standard yoke mounting system EDM				for long distance range		
						
APS13	APS35	APS36		APS91		APS151
Complete range pole sets for topographic surveying				Complete mini-prism sets		Compact prism
for Total station		for Telescope mounting system EDM				
						
APS11P	APS12P	APS13P		OR1PA	PR1PF	CPS11P

## MÁY TOÀN ĐẠC ĐIỆN TỬ



Đo qua bộ đàm



Đo địa hình bằng sổ điện tử

Đo địa hình bằng sổ điện tử

SET2B, SET3B and SET4B are identical in design concept and operation differing only in performance specifications

### H.2. Kiểm nghiệm, hiệu chỉnh máy.

Mỗi máy toàn đạc điện tử đều có một số cấu tạo riêng biệt. Việc hiệu chỉnh và kiểm nghiệm cho từng loại máy đều phải tuân theo catalog kỹ thuật kèm theo. Dưới đây quy định những bối cảnh chung cho các loại máy toàn đạc điện tử hiệu chỉnh các yếu tố góc, độ dài qua bốn tuyến gốc quốc gia.

Nơi ta hiện nay có 4 bốn tuyến gốc: gần cầu Thăng Long Hà Nội, Xuân Mai Hoà Bình, Đà Lạt và Phú Thọ thành phố Hồ Chí Minh.

1. Kiểm nghiệm trị đo góc qua 1-9 tuyến gốc, qua những phương pháp đo toàn vòng với 9 vòng đo. Kết quả sai số trong phương pháp tính theo công thức:

$$m = \pm \sqrt{\frac{[pvv]}{n-1}} \leq 3''$$

Trong đó: p - trọng số đo góc

v- số hiệu chỉnh giữa trị góc đo và trị góc gốc tính từ tọa độ l- ới;

n- số lần đo.

2. Kiểm nghiệm độ dài g- ơng đo (g- ơng sào, g- ơng đơn, g- ơng kép, g- ơng 3, g- ơng chùm).

a. Kiểm nghiệm hệ thống g- ơng qua bâi kiểm nghiệm quốc gia (sai số góc đến 0.1", sai số đo cạnh đến  $ms/\sqrt{s} \leq 1/1.000.000$ ). Với các điểm chuẩn: g- ơng sào với khoảng cách  $D \leq 1000m$ , g- ơng đôi (ba) với  $D \leq 3000m$ .

b. Quá trình tiến hành nh- sau:

- Dọi tâm g- ơng và cân bằng qua giá, bợt thuỷ.

- Cân bằng và dọi chân máy qua 3 ốc chân.

- Bật nút "Starts" khởi động máy khi đã định h- ống đến g- ơng qua bộ phận ngắm kinh vĩ. Khi qua máy kêu "tí, tí" đều cùng với đèn đỏ tín hiệu, chứng tỏ máy hoạt động tốt.

- Lần l- ợt đo góc ngang, đứng, chênh cao  $\Delta h$ , khoảng cách nghiêng (D), ngang (S) ba lân với sai số trong hạn sai:

$$\beta \leq 1'' \div 3'' \text{ (tùy loại máy)}$$

$$\Delta h \leq 3mm$$

$$\Delta D/D \leq 1/100.000$$

- Đọc toạ độ E(y), N(x) của các điểm chuẩn trong l- ới gốc. So sánh với trị gốc đám bảo  $\Delta x = \Delta y \leq 0,005^m$

- Tính diện tích kiểm tra theo công thức:

$$2S = \sum x_i (y_{i+1} - y_{i-1}) = \sum y_i (x_{i-1} - x_{i+1})$$

- Tính thể tích kiểm tra theo công thức.

$$V = \int_{H_{gh}}^{H_{gh}} (b = aH^m) dH = bH_{gh} + \frac{a}{nH} \times H^{nH}$$

Trong đó :

$H_{gh}$ -cao độ giới hạn của mức thiết kế;

a, b- là hằng số.

3. Hiệu chỉnh trị đo dài

Hiệu chỉnh độ dài cạnh đo qua máy toàn đạc điện tử gồm có:

a. Hiệu chỉnh độ dài do chênh cao giữa chiều cao g- ơng đo ( $J_g$ ) và chiều cao máy ( $J_m$ ):

$$h = J_g - J_m$$

$$\delta S_1 = - \frac{h^2}{2D}$$

Trong đó :

D - Khoảng cách đọc trên máy.

b. Hiệu chỉnh độ dài do độ cao trung bình của cạnh đo với mặt n- ớc biển.

$$\delta S_2 = - D \frac{H_m}{N_m}$$

$$N_m = \frac{a}{\sqrt{1 - e^2 \sin^2 B}}$$

Trong đó :

B- Vĩ độ;

$a = 6378248\text{m}$  - bán kính trục lớn elipxoid Trái đất ;

$e = 0,006893421623$  - độ dẹt elipxoid Trái đất ;

$H_m = (H_A + H_B)/2$  - A,B là hai đầu cạnh đo.

c. Hiệu chỉnh độ dài khi chuyển về kinh tuyến giữa của l- ới chiếu GAUSS.

$$\delta S_3 = D \cdot \frac{Y_m^2}{2R^2}$$

Trong đó :

$Y_m$  - tung độ tính bằng km từ khu đo so với kinh tuyến giữa;

R - bán kính trái đất.

d. Độ dài cuối cùng của chiều dài cạnh bằng:

$$S^0 = D_{do} + \delta S_1 + \delta S_2 + \delta S_3.$$

**Phụ lục I**  
**SỔ ĐO THỦY CHUẨN LỘNG GIÁC**

**Cơ quan thực hiện**

**SỔ ĐO  
THỦY CHUẨN  
LỘNG GIÁC**

Công trình: ..... Tỉnh.....Mã l- u trũ... Trang....  
 Hạng mục (vùng): ..... Máy đo.....  
 Đơn vị thực hiện: Tổ: ..... XNKS.....  
 Điểm đặt máy: ..... Cao độ điểm đặt máy : .....  
 H- ống KT: Thứ nhất : ..... Thứ 2: .....  
 Máy đo: ..... Ng- ời đo: .....Ng- ời kiểm tra : .....

Tên điểm	Khoảng cách nghiêng	Khoảng cách bằng	Góc ngang	Góc đứng $\alpha$	Chênh cao (h)	Cao độ điểm	Ghi chú
1	2	3	4	5	6	7	8

**Phụ lục K**  
**PHẠM VI ÚNG DỤNG CỦA CÁC PHƯƠNG PHÁP (THAM KHÓO)**

**K.1. Phương pháp thuỷ chuẩn hình học.**

Phương pháp thuỷ chuẩn hình học là phương pháp có độ chính xác cao nhất và ổn định, sử dụng dễ dàng với số kinh phí mua thiết bị nhỏ nhất, là phương pháp ứng dụng thuận lợi trong các trường hợp sau:

- Vùng bằng phẳng có độ dốc  $\leq 6^{\circ}$ ;
- Vùng dân cư có thành phố đông đúc khi xác định cao độ ở dưới mặt bằng đường phố;
- Xác định cao độ các công trình xây dựng đòi hỏi độ chính xác cao như: độ lún công trình, đường bay sân bay các đường giao thông, khống chế cao độ các vùng đồng bằng v.v...;

Hạn chế trong các địa hình sau :

- Vùng đồi núi có độ dốc  $> 6^{\circ}$  đặc biệt vùng có độ dốc  $> 25^{\circ}$  thực hiện rất khó khăn và năng suất lao động rất thấp, kinh phí tốn kém;
- Chuyển cao độ lên các công trình cao: nhà cao tầng, ống khói công nghiệp, đài khí tượng v.v...;
- Vùng cây cối rậm rạp, có phóng xạ độc hại, vùng bom mìn v.v...

**K.2. Phương pháp GPS.**

Phương pháp đo cao độ qua hệ thống GPS ngày càng được sử dụng rộng rãi và năng xuất chất lượng ngày càng cao. Song kinh phí mua thiết bị ban đầu khá lớn. Phương pháp ứng dụng thuận lợi trong các trường hợp sau:

- Có thể chuyển cao độ đến khoảng cách xa từ vài km đến hàng ngàn km;
  - Vùng cây cối rậm rạp, địa hình phân chia phức tạp, không phải phát cây hoặc bố trí đồ hình chặt chẽ như các phương pháp khác;
  - Vùng sa mạc, sông, biển, phân cách địa hình nhiều, giao thông đi lại khó khăn.
- Hạn chế của phương pháp là hiện nay, do mật độ điểm trọng lực của nước ta còn thưa (dày nhất có dưới  $3\text{km} \times 3\text{km}$ ) nên độ chính xác mới đạt đến thuỷ chuẩn hạng 3. Khu vực công trình kiến trúc cao, không thể đặt máy đo.

**K.3. Phương pháp thuỷ chuẩn lợng giác chính xác cao.**

Phương pháp sử dụng thuận lợi trong các trường hợp sau:

- Chuyển cao độ từ thấp lên các công trình cao mà không phải chuyển máy lên;
- Những vùng núi, núi cao khó di lại;
- Xác định độ lún nghiêng các công trình cao tầng, ống khói, lò cao v.v...;

Hạn chế của phương pháp là độ chính xác thấp, chỉ đảm bảo thuỷ chuẩn hạng 4, kỹ thuật.