

Poligonação

Prof. Bruno Vieira Bertoncini



Poligonal

- Série de alinhamentos consecutivos, dos quais a extensão e a direção são medidas em campo. Estabelecimento de vértices → poligonação

Tipos

Abertas

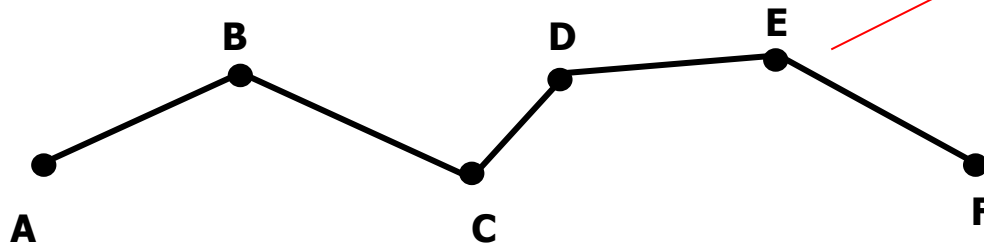
Apoiadas

Fechadas



Abertas

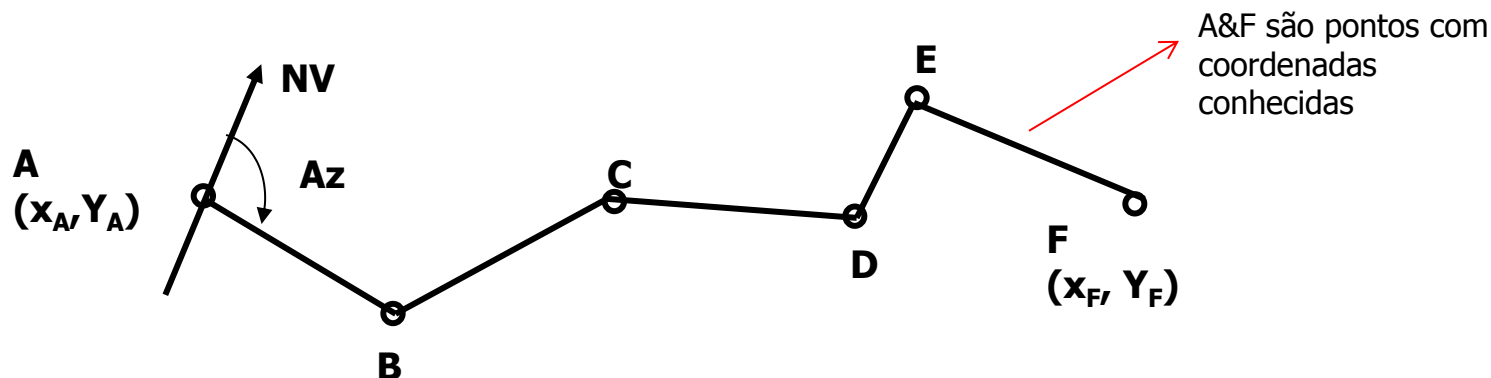
- Não retornam ao ponto de partida;
- Começam e/ou terminam em um ponto de coordenadas não-conhecidas;
- Geométrica e matematicamente abertas.



A&F são pontos com coordenadas desconhecidas
Método que deve ser evitado → não permite a verificação de ângulos e distâncias

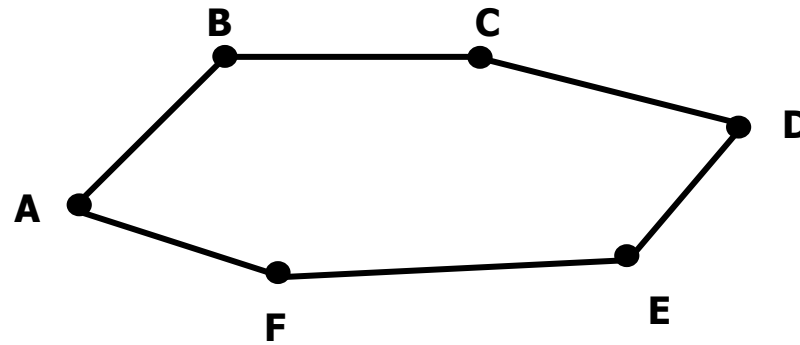
Apoiadas

- Começam em um ponto de coordenadas conhecidas e terminam em um outro ponto de coordenadas também conhecidas;
- Geometricamente abertas, mas matematicamente fechadas.



Fechadas

- Começam e terminam em um mesmo ponto;
- Forma uma figura fechada;
- Geométrica e matematicamente fechadas.



Processamento dos dados

Distância medida diretamente

- (1) Cálculo da soma dos ângulos da poligonal
- (2) Cálculo do erro angular cometido
- (3) Cálculo da tolerância para o erro de fechamento angular
- (4) Distribuição do erro angular cometido e correção dos ângulos internos ou externos lidos em campo
- (5) Cálculo dos azimutes
- (6) Cálculo das projeções (DX e DY)
- (7) Cálculo do erro de fechamento linear da tolerância admissível para o erro de fechamento linear
- (8) Distribuição do erro de fechamento linear
- (9) Cálculo das Coordenadas Totais
- (10) Desenho da Poligonal Levantada



Processamento dos dados

(1) Cálculo da soma dos ângulos externos (ou internos) da poligonal

$$\Sigma \alpha_i = 180^\circ \times (n - 2)$$

$$\Sigma \alpha_e = 180^\circ \times (n + 2)$$

$\Sigma \alpha_i$ = Somatório dos ângulos internos de uma poligonal

$\Sigma \alpha_e$ = Somatório dos ângulos externos de uma poligonal

n = Número de lados de uma poligonal



(2) Cálculo do erro angular cometido (ea)

$$\varepsilon_a = \sum \alpha_{i/e} - \sum \alpha_c$$

$\sum \alpha_c$ = Somatório dos ângulos internos ou externos de uma poligonal (determinados no campo)

(3) Cálculo da tolerância para o erro de fechamento angular (T_a)

$$T_a \leq a + b \cdot \sqrt{n}$$

$a = 0$ (poligonal fechada)

$b =$ tolerância para o erro (40" – poligonal IVP)

$n =$ número de vértices da poligonal

Para o caso da poligonal do trabalho de campo, tem-se que:

$$T_a = 40" \times \sqrt{n}$$

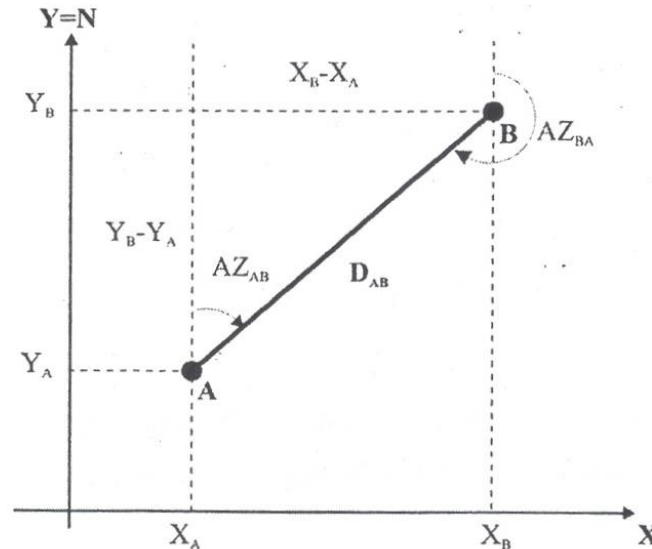
- (4) Correção angular cometido (C_a) e correção dos ângulos internos ou externos lidos em campo (α')

$$C_a = \frac{\varepsilon_a}{n}$$

$$\alpha' = \alpha \pm C_a$$

Processamento dos dados

(6) Cálculo das projeções (DX e DY)



$$\Delta X_{AB} = X_B - X_A$$

$$\Delta X_{AB} = D_{AB} \cdot \text{sen}(AZ_{AB})$$

$$X_B = X_A + D_{AB} \cdot \text{sen}(AZ_{AB})$$

$$\Delta Y_{AB} = Y_B - Y_A$$

$$\Delta Y_{AB} = D_{AB} \cdot \cos(AZ_{AB})$$

$$Y_B = Y_A + D_{AB} \cdot \cos(AZ_{AB})$$

Processamento dos dados

(7) Cálculo do erro de fechamento linear ($\mathbf{e_L}$) e da tolerância admissível para o erro de fechamento linear (T_L)

$$\varepsilon_X = \sum_i \Delta X_i \quad ; \quad \varepsilon_Y = \sum_i \Delta Y_i$$

$$\varepsilon_L = \sqrt{\varepsilon_x^2 + \varepsilon_y^2}$$

Tolerância Admissível (T_L):

$c = 0$, poligonais fechadas

$d = 0,56\text{m}$ (Poligonal IVP)

L = perímetro da poligonal (km)

$$T_p \leq c + d \sqrt{L(km)}$$

$$T_p \leq 0,56 \sqrt{L(km)}$$



(8) Distribuição do erro de fechamento linear

Proporcional aos comprimentos dos lados

$$C_{X_i} = \frac{-(\varepsilon_X)}{P} \times l_i$$

$$C_{Y_i} = \frac{-(\varepsilon_Y)}{P} \times l_i$$

Cálculo das Projeções corrigidas:

$$\Delta X'_i = \Delta X_i + C_{X_i}$$

$$\Delta Y'_i = \Delta Y_i + C_{Y_i}$$

(9) Cálculo das Coordenadas Finais

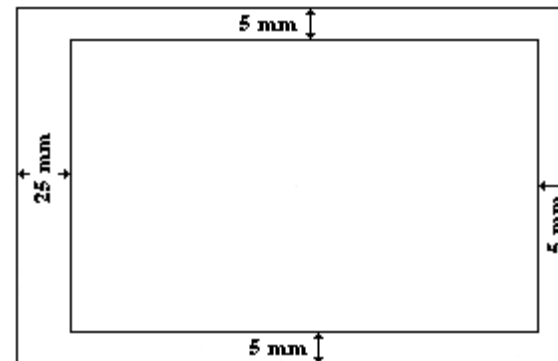
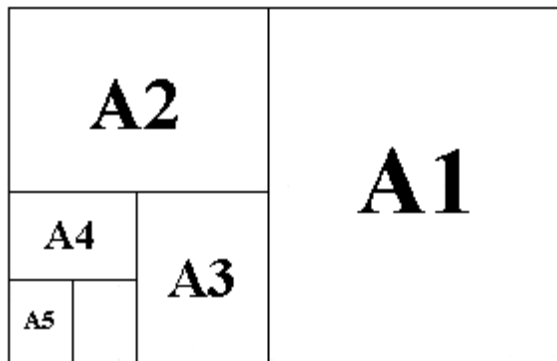
São calculadas a partir de uma coordenada inicial aplicando-se as projeções corrigidas para todos os vértices da poligonal.

$$\begin{aligned} X_i &= X_{i-1} + \Delta X'_i \\ Y_i &= Y_{i-1} + \Delta Y'_i \end{aligned}$$

Processamento dos dados

(10) Desenho da Poligonal Levantada

Formato	Tamanho(mm)	Área (m ²)
2xA0	1682x1682	2
A0	841x1189	1
A1	594x841	0,50
A2	420x594	0,25
A3	297x420	0,1250
A4	210x297	0,0625
A5	148x210	0,0313



Processamento dos dados

$$Az_v = Az_{(v-1)} + \alpha - 180^\circ$$

Do ponto em questão!

Est.	Visado	Âng. Hor. Medido (1)			Corr. Ang.		Âng. Hor. Corr. (3)			Azimute (4)		
		o	'	"	'	"	o	'	"	o	'	"
A	B	283	34	0	0	11	283	34	11	59	38	53
B	C	252	26	0	0	11	252	26	11	132	5	4
C	D	279	9	0	0	11	279	9	11	231	14	15
D	A	264	50	15	0	12	264	50	27	316	4	42
Total:		1079	59	15	0	45	1080	0	0			

Ang. Int.:

1080

0

0

ea:

0

0

-45

Tol.:

0

80

Vértices:

4

Diferença entre os valores teóricos e de campo!

$$T_a = 40'' \times \sqrt{n}$$

Est.	Visado	Azimute (4)			Dist.(m)	Projeções		Correções Lineares		Projeções corrigidas		Coordenadas Finais		Obs.
		o	'	"		Δx	Δy	Cx	Cy	Δxc	Δyc	X(E)	Y(N)	
A	B	59	38	53	116,49	100,524	58,864	-0,015	0,075	100,509	58,939	500,000	500,000	
B	C	132	5	4	100,08	74,275	-67,076	-0,013	0,065	74,262	-67,012	574,262	432,988	
C	D	231	14	15	120,86	-94,241	-75,669	-0,015	0,078	-94,256	-75,592	480,007	357,397	
D	A	316	4	42	116,05	-80,501	83,590	-0,015	0,075	-80,515	83,665	399,491	441,061	
Total:					453,48	0,057	-0,292	-0,057	0,292					

Ang. Int.:

εL:

0,298

ea:

Tol.:

0,377

$$\varepsilon_x = \sum \Delta X_i ; \quad \varepsilon_y = \sum \Delta Y_i$$

$$\varepsilon_L = \sqrt{\varepsilon_x^2 + \varepsilon_y^2}$$

$$T_p \leq 0,56 \sqrt{L(km)}$$

$$C_{X_i} = \frac{-(\varepsilon_x)}{P} \times l_i$$

$$C_{Y_i} = \frac{-(\varepsilon_y)}{P} \times l_i$$

$$\Delta X'_i = \Delta X_i + C_{X_i}$$

$$\Delta Y'_i = \Delta Y_i + C_{Y_i}$$

$$X_i = X_{i-1} + \Delta X'_i$$

$$Y_i = Y_{i-1} + \Delta Y'_i$$

