

# Poligonação

Prof. Bruno Vieira Bertoncini



UNIVERSIDADE FEDERAL DO CEARÁ



# Poligonal

---

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

Tipos

Abertas

Apoiadas

Fechadas

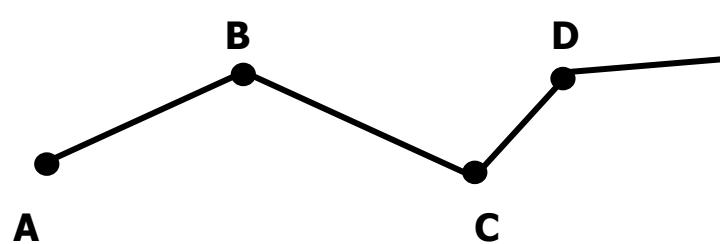


UNIVERSIDADE FEDERAL DO CEARÁ



## Abertas

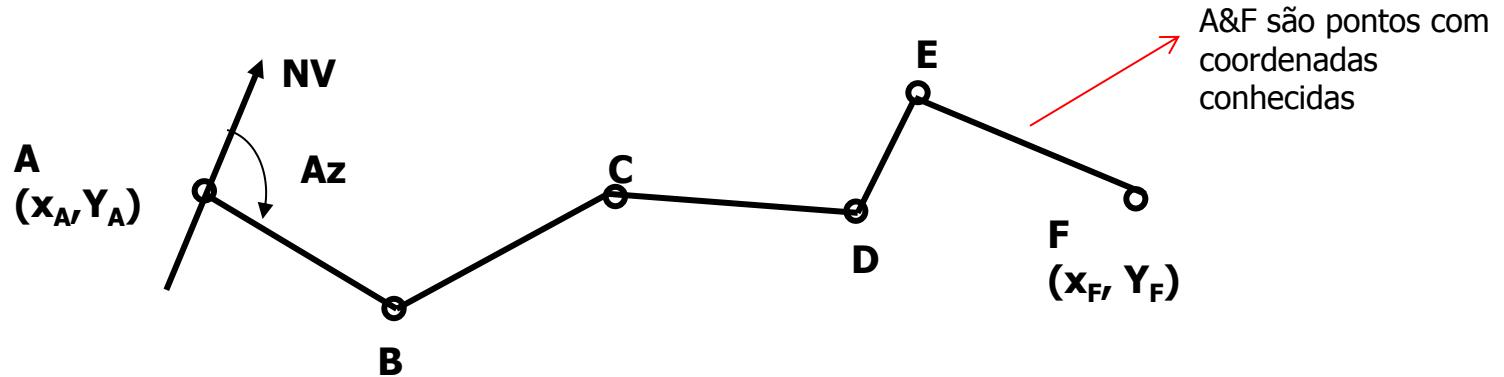
- Não retornam ao ponto de partida;
- Começam e/ou terminam em um ponto de coordenadas não-conhecidas;
- Geométrica e matematicamente abertas.



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

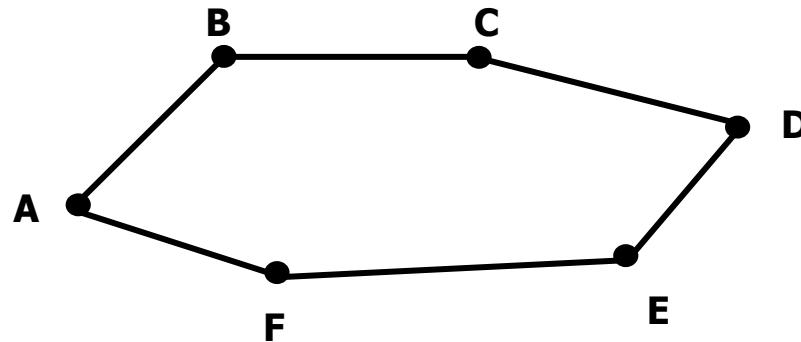
## Apoiadas

- 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

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

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

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

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

n = Número de lados de uma poligonal



## (2) Cálculo do erro angular cometido (ea)

$$\mathcal{E}_a = \sum \alpha_{i/e} - \sum \alpha_c$$

$\sum \alpha_c$  = 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:

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



# Processamento dos dados

---

(4) Correção angular cometido ( $C_a$ ) e correção dos ângulos internos ou externos lidos em campo ( $\alpha'$ )

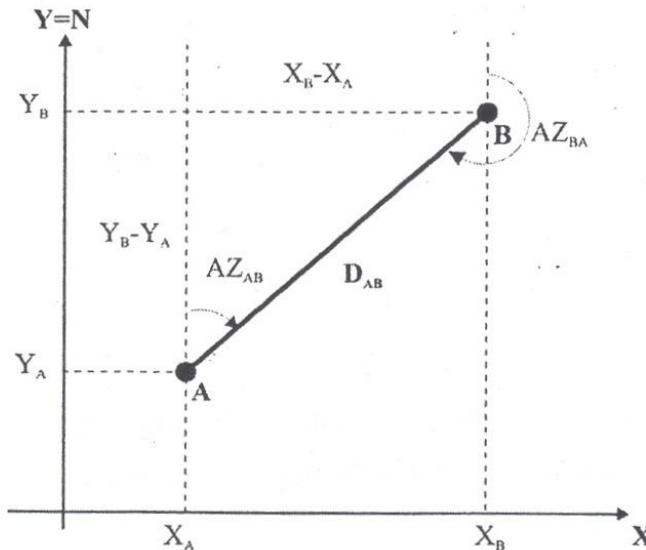
$$\mathbf{C}_a = \frac{\varepsilon_a}{n}$$

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



# Processamento dos dados

## (6) Cálculo das projeções (DX e DY)



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

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

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

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

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

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



# Processamento dos dados

---

(7) Cálculo do erro de fechamento linear ( $\epsilon_L$ ) e da tolerância admissível para o erro de fechamento linear ( $T_L$ )

$$\epsilon_X = \sum_i \Delta X_i \quad ; \quad \epsilon_Y = \sum_i \Delta Y_i$$

$$\epsilon_L = \sqrt{\epsilon_x^2 + \epsilon_y^2}$$

Tolerância Admissível ( $T_L$ ):

$c = 0$  , poligonais fechadas

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

$L$  = perímetro da poligonal (km)

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

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



## (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.

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

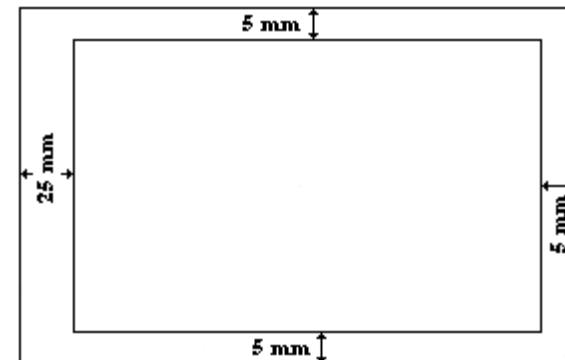
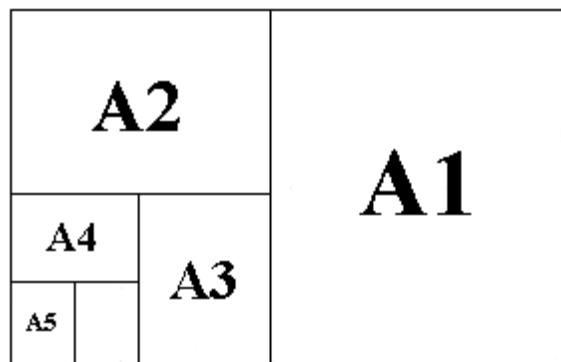
$$Y_i = Y_{i-1} + \Delta Y_i'$$



# Processamento dos dados

## (10) Desenho da Poligonal Levantada

Formato	Tamanho(mm)	Área (m <sup>2</sup> )
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

$$Az_v = Az_{(v1)} + a - 180^\circ$$

+

↓

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
<b>Total:</b>		<b>1079</b>	<b>59</b>	<b>15</b>	<b>0 45</b>	<b>1080</b>	<b>0</b>	<b>0</b>			

Ang. Int.: 1080 0 0

ea: 0 0 -45 → Diferença entre os valores teóricos e de campo!

Tol.: 80

Vértices: 4

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

Est.	Visado	Azimute (4)			Dist.(m)	Projeções		Correções Lineares		Projeções corrigidas		Coordenadas Finais		Obs.
		o	'	"		$\Delta x$	$\Delta y$	Cx	Cy	$\Delta x_c$	$\Delta y_c$	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	
<b>Total:</b>		<b>453,48</b>			<b>0,057</b>	<b>-0,292</b>	<b>-0,057</b>	<b>0,292</b>						

Ang. Int.:  $\varepsilon L$ : 0,298  
 ea: Tol.: 0,377

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

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

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

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

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

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

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

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

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

