

Anamarija Maruna, univ. bacc. ing. geod. et geoinf.
 Maja Katavić, univ. bacc. ing. geod. et geoinf.
 Jasmina Antolović
 Dino Železnjak
 Filip Kovačić

- diplomski studij, Geodetski fakultet, Sveučilište u Zagrebu, Kačičeva 26, 10000 Zagreb, e-mail: amaruna@geof.hr
- diplomski studij, Geodetski fakultet, Sveučilište u Zagrebu, Kačičeva 26, 10000 Zagreb, e-mail: mkatavice@geof.hr
- prediplomski studij, Geodetski fakultet, Sveučilište u Zagrebu, Kačičeva 26, 10000 Zagreb, e-mail: jaantolovic@geof.hr
- prediplomski studij, Geodetski fakultet, Sveučilište u Zagrebu, Kačičeva 26, 10000 Zagreb, e-mail: dizeleznjak@geof.hr
- prediplomski studij, Geodetski fakultet, Sveučilište u Zagrebu, Kačičeva 26, 10000 Zagreb, e-mail: fikovacic@geof.hr



SAŽETAK: Pri izvođenju mjerjenja relativnim gravimetrom nužno je poznavati iznos vertikalnog gradijenta u svrhu redukcije ubrzanja sile teže s očitanja na visini relativnog gravimетra, na visinu točke mjerjenja. Za potrebe određivanja vertikalnog gradijenta ubrzanja sile teže korištena su dva relativna gravimetra Scintrex CG-3M: HGI-1 i HGI-2. Mjerena su provedena na apsolutnoj gravimetrijskoj točci AGT02, u parku Maksimir, u Zagrebu. Mjerena obaju gravimetara provedena su istodobno na istoj referentnoj visini, uz visinsku razliku stajališta 1,207 m, u osam ponavljanja. Nakon provedenih redukcija mjerjenja, koristeći algoritam za korelirana posredna mjerjenja, provedeno je izjednačenje po metodi najmanjih kvadrata. Na temelju izjednačenih mjerjenja, kao rezultat dobiven je iznos realnog vertikalnog gradijenta ubrzanja sile teže na točci AGT02.

KLJUČNE RIJEČI: vertikalni gradijent ubrzanja sile teže, Scintrex CG-3M, visinska razlika stajališta, korelirana mjerjenja

Determination of vertical gravity gradient

SUMMARY: Knowing the amount of vertical gradient has the purpose of reducing gravity's acceleration from the hight of relative gravimeter to the hight of observation point, and is indispensable when performing measurements with a relative gravimeter. Two Scintrex CG-3M relative gravimeters, HGI-1 and HGI-2, were used for determining the gravity's acceleration vertical gradient. Surveying was conducted on an absolute gravimetry observation point AGT02, in park Maksimir, in Zagreb. Both gravimeter's measurements were conducted simultaneously on the same reference hight, with the hight difference of surveying point 1.207 m, in eight iterations. After implementing reductions, measurments were adjusted by the method of least squares, using correlated indirect measurements algorithm. The figure of the real vertical gradient on observation point AGT02 was derived as a result based on adjusted measurements

KEYWORDS: gravity's acceleration vertical gradient, Scintrex CG-3M, height difference of the surveying point, correlated measurements

1. UVOD

U prvoj polovici dvadesetog stoljeća započinje razvoj modernih gravimetara, čime postaje moguće preciznije i točnije određivanje Zemljinog polja ubrzanja sile teže te određivanje globalnog, regionalnog ili lokalnog modela geoida nužnog za izvođenje geodetskih radova visoke točnosti. Gravimetrijske radove visoke točnosti u Republici Hrvatskoj izvodi Sektor za državnu izmjenu Državne geodetske uprave u sklopu uspostave, održavanja i kontrole polja stalnih točaka geodetske osnove te određivanja parametara Zemljinog polja sile teže. Sektor za državnu izmjenu, u sklopu osnovnih geodetskih radova, također je zadužen za praćenje i nadzor procesa uvođenja geodetskih datuma na području državne izmjere, obavljanje poslova uspostavljanja i održavanja stalne GNSS referentne mreže Republike Hrvatske (CROPOS) te vođenje i održavanje baze podataka stalnih točaka geodetske osnove. Osim osnovnih geodetskih radova Sektor obavlja poslove topografske izmjere i izrade državnih karata te izmje-re i označavanja državne granice na kopnu (URL-1).

Osnovna mreža stalnih gravimetrijskih točaka geodetske osnove Republike Hrvatske sastoji se od gravimetrijske mreže 0., I. i II. reda.

Mreža 0. reda uspostavljena je apsolutnim gravimetrijskim mjerjenjima i trenutno sadrži 6 točaka. Mreža I. i II. reda određena je relativnim gravimetrijskim mjerjenjima. Zbog promjenjivog karaktera Zemljinih fizikalnih parametara za geodetske rade visoke točnosti nužno je poznavanje njihovih što aktualnijih i točnijih iznosa (na gravimetrijskim točkama 0. reda nova apsolutna mjerena moraju se provesti najmanje jednom u 10 godina). Relativna gravimetrijska mjerena nužno je provoditi istovremeno koristeći dva gravimetra, zbog otkrivanja grubih odstupanja u njihovom radu i povećanja kvalitete mjerena. Pri planiranju relativnih mjerena također treba voditi računa o dovoljnem broju ponovljenih mjerena (barem 3) na istoj točci u toku mjernog dana, kako bi se osigurala kvalitetna kontrola i eliminacija hoda gravimetra iz mjerena. Prije i nakon mjerne kampanje relativni gravimetar neophodno je kalibrirati, a njegov rad uputno je redovito pratiti i kontrolirati.

2. VERTIKALNI GRADIJENT UBRZANJA SILE TEŽE

Zadatak gravimetrije je određivanje polja ubrzanja sile teže Ze-

mlje i drugih nebeskih tijela na temelju mjerjenja ubrzanja sile teže i gradijenta ubrzanja sile teže, opažanih na ili blizu površine Zemlje. Gradijent ubrzanja sile teže je promjena ubrzanja sile teže u prostoru, odnosno varijacija sile teže u smjeru pojedine koordinatne osi. Pored horizontalnog gradijenta ubrzanja sile teže koji leži u horizontalnoj ravnini promatrane točke, komponenta koja određuje promjenu ubrzanja sile teže s visinom je vertikalni gradijent ubrzanja sile teže čije je određivanje predmet ovog rada. Problematikom vertikalnog gradijenta bavio se Bruns (1878) koji opisuje vezu vertikalnog gradijenta s ubrzanjem sile teže i srednjom zakrivljenosti nivo plohe.

Eötvosov tenzor u kojem su članovi druge derivacije potencijala s obzirom na koordinatne osi, a jedan red čine gradijenti ubrzanja sile teže (Torge, 1989):

$$\text{grad}(\vec{g}) = \text{grad}(\text{grad}(W)) = \begin{bmatrix} W_{xx} & W_{xy} & W_{xz} \\ W_{yx} & W_{yy} & W_{yz} \\ W_{zx} & W_{zy} & W_{zz} \end{bmatrix} \quad (1)$$

Vertikalni gradijent predstavlja član na mjestu (3,3) i može se napisati kao:

$$W_{zz} = \frac{\partial^2 W}{\partial z^2} = \frac{\partial g}{\partial z} = -(W_{xx} + W_{yy}) + 2\omega^2 \quad (2)$$

Taj se tenzor može razviti u Marussijev tenzor (Marussi 1985, Hotine 1991) oblika koji opisuje geometriju polja ubrzanja sile teže i čini osnovu diferencijalne geometrije. U tim oblicima upravo je vertikalni gradijent dominantna veličina. Određivanje vertikalnog gradijenta ima veliki utjecaj na mjerjenja relativnim gravimetrom. Potreban je za redukciju mjerensih vrijednosti relativnog gravimetra, koje se odnosi na visinu gravimetra, na visinu mjerne točke, pa njegovu određivanju treba posvetiti veliku pozornost. Redukcija za visinu gravimetra imat će različite vrijednosti u ovisnosti o tome koristimo li normalnu ili realnu vrijednost vertikalnog gradijenta ubrzanja sile teže. Pri upotrebni vertikalnog gradijenta normalnog polja ubrzanja sile teže za računanje redukcije pogreška je značajna tako da je za potrebnu točnost mjerjenja važno poznavati relativni vertikalni gradijent kako bi redukcija bila ispravna. Relativni vertikalni gradijent određuje se mjerjenjem na promatranoj točci i to na osnovi relativnih mjerena na različitim visinama iste točke. Odredi se razlika očitanja ubrzanja sile teže na gravimetrima te se mjeri visina gravimetra na stajalištima pa se vertikalni gradijent dobije preko izraza:

$$\delta g = \frac{z_j - z_k}{i_j - i_k} = \frac{\Delta z_{jk}}{\Delta i_{jk}} \quad (3)$$

gdje su z_{jk} očitanja gravimetra na vertikalnim stajalištima j, k, i_{jk} referentne visine gravimetra na stajalištima j, k, Δz_{jk} razlika očitanja i Δi_{jk} razlika referentnih visina stajališta. (Hećimović, 2004) Poželjno je da visinska razlika između stajališta bude veća jer je gravimetar znatno osjetljiviji na pogreške mjerjenja pri opažanju na manjim visinskim razlikama. Pri odabiru visine stajališta uzima se u obzir i nelinearost vertikalnog gradijenta. Također, vertikalni gradijent je osjetljiv na lokalni raspored masa i nepravilno se mijenja pa treba paziti pri odabiru položaja gravimetrijske točke za njegovo određivanje. Prema SI sustavu službena jedinica za gradijent ubrzanja sile teže je recipročna vrijednost kvadrata sekunde [s^{-2}]. U literaturi se može naći kao merna jedinica Eötös [E], ali i [$m s^{-2}/m$], [$mGal/m$]. Veza između jedinica je $1 E = 10^9 s^{-2}$.

3. GRAVIMETAR SCINTREX CG-3M

Gravimetri svoj rad temelje na praćenju pomaka ravnotežnog položaja senzora (mase) u svrhu promatrana gravitacijskog polja. Na senzor djeluju suprotstavljene sile, i to ubrzanje sile teže te ciljano uzrokovana elastična sila suprotnog predznaka, koja rezultira dife-



Slika 3.1. Gravimetri Scintrex CG-3M

rencijalnim osciliranjem u ravnotežnom položaju. Osciliranje predstavlja varijaciju ubrzanja sile teže na točci na kojoj je mjerjenje izvedeno (Bašić i Markovinović, 2012). Gravimetar Scintrex CG-3M (slika 3.1.) služi za relativno određivanje ubrzanja sile teže. Mjerni senzor mu je napravljen od lijevanog kvarca. Ovim gravimetrom moguće je provesti pojedinačna mjerena (Field mod) i kontinuirana mjerena (Cycle mod).

Prilikom mjerena gravimetrom Scintrex CG-3M razlikuju se:

1. jednosekundna mjerena,
2. duljina mjerena - vremenski interval koji određuje mjeritelj, a on definira koliko dugo se prikupljuju jednosekundna mjerena,
3. epoha ponavljanja mjerena - vremenski interval koji određuje mjeritelj, a definira interval ponavljanja cijelog ciklusa mjerena koji uključuje duljinu mjerena i dodatno vrijeme potrebno za obradu i zapisivanje mjerena. Ona se javlja samo kod kontinuiranih mjerena.

Prilikom mjerena gravimetar uvijek provodi kontinuirana jednosekundna mjerena. Mjeritelj zadavanjem parametara u izborniku određuje duljinu mjerena, tj. koliko dugo će se provoditi jednosekundna mjerena koja će se zapisati u memoriju kao jedan zapis, tj. jedno mjerena. Kada se završe mjerena, čije trajanje je zadano s duljinom mjerena, gravimetru je potrebno dodatno vrijeme da na kraju mjerena izračuna konačnu vrijednost i zapiše ju u memoriju gravimetra. U modu mjerena pojedinačnih mjerena (Field mod) gravimetar ne dopušta da se započe novo mjerena dok ne izračuna i u memoriju zapiše konačnu vrijednost. Međutim, u modu kontinuiranih mjerena (Cycle mod) zadaje se poseban parametar kojim se definira epoha mjerena.

Gravimetar Scintrex CG-3M omogućuje izbacivanje grubo pogrešnih jednosekundnih mjerena. Koje mjerene je grubo pogrešno određuje se na osnovi standardnog odstupanja mjerena koja se prikupe u kalibracijskom intervalu koji zadaje mjeritelj. Mjerena koja odstupaju više od četverostrukog standardnog odstupanja se izbacuju.

Ovaj gravimetar primjenjuje sljedeće redukcije u realnom vremenu:

- korekciju mjerila očitanja gravimetra s obzirom na kalibracijsku konstantu,
- temperaturnu redukciju,
- a priori određen hod gravimetra,
- redukciju promjene nagiba gravimetra (svako jednosekundno mjerene ili jedna redukcija za cijelu epohu),
- redukciju za Zemljine plimne valove (ako se odabere),
- izbacivanje grubih jednosekundnih mjerena (ako se odabere),
- seizmički filter (ako se odabere). (Hećimović, 2002)

Gravimetar Scintrex CG-3M ima izbornik koji služi za zadavanje konstanti i parametara mjerena. Izbornik gravimetra se poslužuje pomoću tipkovnice, koja ima funkcije izbora opcija izbornika, izbora

Tablica 3.1. Tehničke specifikacije gravimetra SCINTREX CG-3M (URL-3)

Rezolucija	0.001 mGal
Radno područje	7000 m Gal-a bez resetiranja
Hod gravimetra	< 0,02 m Gal/dan
Područje automatskog kompenziranja nagiba	± 200 lučnih sekundi
Dimenzije	240 mm x 310 mm x 320 mm
Masa	11 kg, uključujući bateriju
Potrošnja energije	5 W (pri +25 °C)
Radna temperatura	od -40 °C do 45 °C temperatura, nagib instrumenta, plimni valovi, šumovi, seizmički filter šumova
Automatska kompenzacija	
Tipkovnica	14 tipki za unos naredbi, koordinata i pomoćnih naredbi
Memorija	48 kB (mogućnost pohrane 1290 mjerena)

parametara sustava, provođenja mjerena, zapisivanja podataka u memoriju, pozivanja podataka iz memorije, prebacivanja podataka u računalo te inicijalizacije gravimetra.

Najvažnije tehničke karakteristike ovog uređaja prikazane su u tablici 3.1.

4. TERENSKI RADOVI

Kako bi se odredio vertikalni gradijent, mjerena su provedena pomoću dva relativna gravimetra *Scintrex CG-3M* koja su u vlasništvu Državne geodetske uprave. Prikupljanje podataka izvršeno je u Zagrebu, u parku Maksimir, na absolutnoj gravimetrijskoj točci koja se nalazi u zvjezdarnici Geodetskog fakulteta (slika 4.1.).

4.1. PRIPREMNI RADOVI

Relativni gravimetri *Scintrex CG-3M* su visokoprecizni instrumenti, posebno osjetljivi na transportne i druge mehaničke udarce i vibraci-



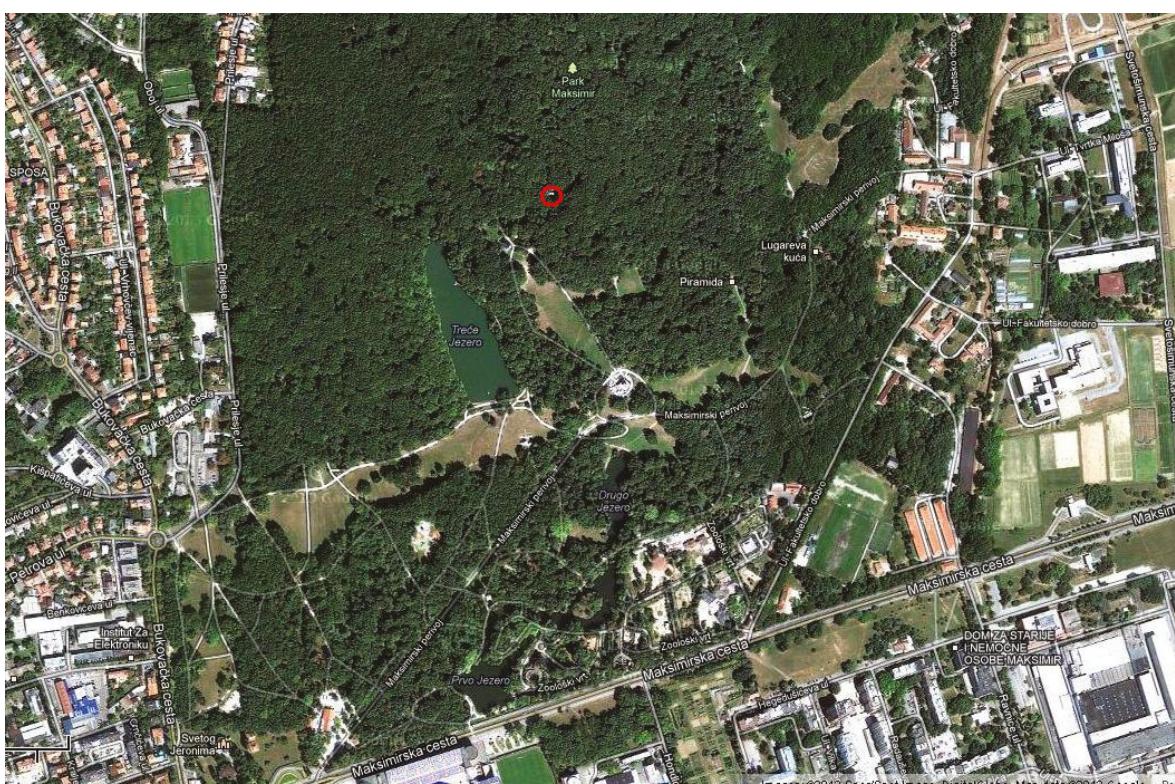
Slika 4.2. Transport instrumenata

je. Iz tog razloga posebnu smo pažnju posvetili transportu instrumenata (instrumenti su prevezeni u predviđenim Scintrex transportnim kutijama prikazanim na slici 4.2.), kao i izvršavanju mjernog postupka na gravimetrijskoj točci. Prije postavljanja gravimetara na postolja, bilo je potrebno ukloniti nečistoću s površine točke, kako ne bi došlo do pomicanja instrumenta tijekom mjernog postupka. Instrumente smo pažljivo postavili na postolja, bez nepotrebnih udaraca uzrokovanih naglim spuštanjem. Za svaki smo gravimetar definirali parametre koje smo koristili u postupku mjerena. Unesene su tako oznake za stajališta (1 i 2), kao i koordinate apsolutne gravimetrijske točke na kojoj su provedena mjerena. Pri tome valja pripomenuti kako se za točke s geodetskom duljinom istočno od Greenwicha (Hrvatska) unosi negativna vrijednost.

4.2. MJERNI POSTUPAK

Mjerni postupak s oba gravimetra obavljen je na istoj referentnoj točci, a visinska razlika između dva stajališta iznosila je 1,207 m (slika 4.3.). Nakon što smo gravimetre postavili na točku, proveli smo postupak horizontiranja. Horizontiranje se provodi pomoću podnožnih vijaka tronošca.

Nakon grubog horizontiranja koje smo izvršili pomoću dvije me-



Slika 4.1. Google Earth prikaz položaja zvjezdarnice Geodetskog fakulteta (URL-2)



Slika 4.3. Postavljanie i horizontiranje instrumenata

Tablica 4.1. Zapisník mierenia za gravimetar HGI-1

đusobno okomite libele na kućištu gravimetra, uslijedilo je fino horizontiranje pomoću digitalnih očitanja nagiba oko osi X i Y. Radi jednostavnije obrade podataka, gravimetrom treba mjeriti u vijek na istoj visini, što smo u mjernom postupku redovito provjeravali (visina gravimetra mjeri se do donjeg ruba prstena gornje ploče gravimetra). Nakon što smo oba gravimetra horizontirali, izmjerili njihove visine, orijentirali ih s obzirom na smjer sjevera, uvjerili se kako su zaštićeni od vjetra i direktnog zagrijavanja Sunca te unijeli u gravimetre broj, širinu i dužinu stajališta, pričekali smo 10 minuta da se gravimetar stabilizira od mehaničkih šokova i temperaturne promjene. Potom je uslijedilo pokretanje mjerjenja, na oba gravimetra istodobno. Paralelno smo vodili zapisnike za gravimetre HGI-1 i HGI-2 (tablica 4.1.), gdje smo bilježili njihovu visinu, vrijeme početka i kraja mjerjenja te podatak o tlaku i temperaturi koji su bili aktualni u vremenskom trenutku u kojem se odvijalo mjerjenje.

Provodili smo 15 mjerena s epohom mjerena od 70 sekundi (se-izmički smo filter isključili, u protivnom bi epoha mjerena iznosila 77 sekundi), pa se tako svakim gravimetrom izvelo mjerene u trajanju od 17,5 minuta (70 sekundi x 15), nakon čega smo prekidali mje-renja. Potom smo zamjenili mjesta gravimetrima, pa je tako HGI-2 s prvog stajališta premješten na drugo, a HGI-1 s drugog stajališta na prvo. Ponovili smo postupak horizontiranja instrumenata, nakon čega je uslijedilo čekanje od 10 minuta potrebno za stabilizaciju gra-vimetra. Mjerena smo potom pokrenuli te ih nakon 17,5 minuta pre-kinuli. Ovaj smo postupak ponovili ukupno 8 puta te tako dobili po 8 opažanja za svaki gravimetar.

Po završetku mjernog postupka gravimetre smo spremili u pripadajuće Scintrex transportne kutije te ih prevezli u prostorije Državne geodetske uprave, gdje smo obavili prebacivanje podataka iz gravimetara u računalo.

5. OBRADA PODATAKA

Gravimetar pohranjuje mjerena u internu memoriju. Da bi se po-

HGI-1 - Blok za pisanje

Datoteka Uredjivanje Formatiranje Prikaz Pomoć

|

SCINTREX V5.2 AUTOGRAV / Cycling Mode R5.31

Cycle Time: 70 Ser No: 704373.1
Line: 2. Grid: 0. Job: 1. Date: 13/04/09 Operator: 1.

GREF.: 0. mGals Tilt x sensit.: 287.7
GCAL.1: 6191.917 Tilt y sensit.: 288.8
GCAL.2: 0. Deg. Latitude: 45.83
TEMPCO.: -0.1297 mGal/mK Deg. Longitude: -16.02
drift const.: 0.1751 GMT Difference: 0. hr
drift Correction Start Time: 12:19:38 Cal.after x samples: 12
Date: 13/04/08 On-Line Tilt Corrected = "="

Station	Grav.	SD	Tilt x	Tilt y	Temp.	E.T.C.	Dur	# Rej	Time
0.	5424.856*	0.023	-1.	-3'	-0.10	0.003	60	0	07:32:01
0.	5424.857*	0.024	-1.	-4.	-0.10	0.003	60	0	07:33:11
0.	5424.849*	0.022	-1.	-4.	-0.10	0.004	60	0	07:34:21
0.	5424.850*	0.022	-2.	-5.	-0.11	0.005	60	0	07:35:31
0.	5424.850*	0.024	-2.	-6.	-0.11	0.006	60	0	07:36:41
0.	5424.845*	0.020	-2.	-6.	-0.11	0.007	60	0	07:37:51

Slika 5.1. ASCII datoteka za gravimetar HGI-1

daci mjerena mogli obraditi, moraju se prebaciti iz gravimetra u računalo. Gravimetar se s računalom spaja serijskim kabelom RS-232. Nakon prebacivanja u računalo dobije se ASCII datoteka (slika 5.1.) koja ima zaglavje s korištenim parametrima i opcijama u toku mjerenja, a u nastavku su dana mjerena.

Radi lakše obrade podatke smo iz ASCII datoteka prebacili u jednu *.exe datoteku. Postupak računanja vertikalnog gradijenta δg_0 može se podijeliti u nekoliko koraka, kako slijedi.

5.1. OSREDNJAVA VRIJEDNOSTI ZA SVAKO MJERENJE

S obzirom da za svako stajalište ima više mjerena, bilo je potrebno osrednjiti mjerena. Za svako stajalište smo uzeli skup od 15 mjerena te izračunali težinsku sredinu za pojedino stajalište. Uz mjerena dana su i njihova standardna odstupanja i vrijeme mjerena pa smo izračunali i težinsku sredinu vremena za pojedino stajalište. Zatim je bilo potrebno odrediti standardna odstupanja težinskih sredina pa smo stoga proveli izjednačenje direktnih mjerena (Feil, 1989, Rožić, 2007) za svako stajalište pojedinačno u kojem je kao prikraćena vrijednost nepoznance X_0 uzeta prethodno izračunata težinska sredina mjerena, vektor mjerena L čini skup od 15 mjerena, a matrica težina P dobivena je iz standardnih odstupanja 15 mjerena po teorijskoj definiciji težine (Feil, 1989):

$$p_i = \frac{k}{S_i^2} \quad (4)$$

(s konstantom $k=0,001 \cdot 10^{-5} \text{ ms}^{-2}$). Broj prekobrojnih mjerenja n , je 14.

Funkcijiski model iziednačenia je

$$L + v \equiv dx e + x_0 e \quad (5)$$

Jednadváceň popravčí sú

$$v \equiv dx e + x_+ e - L \quad (6)$$

Vektor prikraćenih mjerena dobiven je iz izraza:

$$ex_0 - L = -l \quad (7)$$

qdje je e vektor jedinica.

Potom je izračunat dx kao težinska sredina:

$$dx = \frac{p^t l}{e^t p}, \quad (8)$$

gdje je $p = P_e$ te se moglo izračunati izjednačenu nepoznаницу, вектор поправака и стандардно одступање:

$$x = dx e + x_0 e \quad (9)$$

$$S_x = \sqrt{\frac{v^t P v}{n_c e^t p}} \quad (10)$$

HGI-1 GRAVIMETAR

STAJALIŠTE	SREDNJE OČITANJE [10^{-5} ms^{-2}]	SREDNJE SD [10^{-5} ms^{-2}]	SREDNJE VRIJEME [hh:mm:ss]	P_i [hPa]	P_n [hPa]	δg [10^{-5} ms^{-2}]	KORIGIRANO SREDNJE OČITANJE [10^{-5} ms^{-2}]
2	5424,5580	0,000782567	8:49:16	991,0	990,6	0,0001	5424,5582
1	5424,9448	0,000694675	9:20:34	991,3	990,6	0,0002	5424,9450
2	5424,5538	0,000684422	9:53:34	991,3	990,6	0,0002	5424,5540
1	5424,9454	0,000483754	10:27:23	991,0	990,6	0,0001	5424,9455
2	5424,5530	0,000430931	10:58:28	991,1	990,6	0,0002	5424,5532
1	5424,9440	0,000782228	11:32:40	991,0	990,6	0,0001	5424,9441
2	5424,5563	0,000660803	12:00:18	990,9	990,6	0,0001	5424,5563
1	5424,9460	0,001365054	12:37:58	990,6	990,6	0,0000	5424,9460

Tablica 5.1. Korigirano srednje očitanje za gravimetar HGI-1

HGI-2 GRAVIMETAR

STAJALIŠTE	SREDNJE OČITANJE [10^{-5} ms^{-2}]	SREDNJE SD [10^{-5} ms^{-2}]	SREDNJE VRIJEME [hh:mm:ss]	P_i [hPa]	P_n [hPa]	δg [10^{-5} ms^{-2}]	KORIGIRANO SREDNJE OČITANJE [10^{-5} ms^{-2}]
1	6600,1351	0,000929357	8:48:53	991,0	990,6	0,0001	6600,1352
2	6599,7414	0,000844057	9:20:40	991,3	990,6	0,0002	6599,7417
1	6600,1284	0,000549174	9:52:48	991,3	990,6	0,0002	6600,1286
2	6599,7377	0,000876588	10:27:13	991,0	990,6	0,0001	6599,7379
1	6600,1273	0,000689036	10:58:42	991,1	990,6	0,0002	6600,1274
2	6599,7369	0,000689192	11:32:59	991,0	990,6	0,0001	6599,7370
1	6600,1253	0,000945988	11:59:14	990,9	990,6	0,0001	6600,1254
2	6599,7382	0,000958635	12:37:49	990,6	990,6	0,0000	6599,7382

Tablica 5.2. Korigirano srednje očitanje za gravimetar HGI-2

Postupak je ponovljen za svako stajalište oba gravimeta. Na pretodno izračunate težinske sredine mjerjenja primjenjuje se redukcija zbog promjene tlaka prema izrazu (12).

Formula za tlak zraka normalne atmosfere (Torge, 1989):

$$P_n = 1013,25 \times \left(1 - \frac{0,0065H}{288,15}\right)^{5,2559} \quad (\text{hPa}), \quad (11)$$

gdje je H visina stajališta, a P_i mjerena vrijednost na stajalištu te je redukcija zbog promjene tlaka (Torge, 1989):

$$\Delta g_p = 0,30 \times (P_i - P_n) \times 10^{-8} \text{ ms}^{-2} \quad (12)$$

Postupak vrijedi za oba gravimetra i iznosi srednjih vrijednosti su prikazani u tablicama 5.1. i 5.3.

5.2. RAČUNANJE RAZLIKA OPAŽANJA

Za izjednačenje svih opažanja kao mjerena uzimamo razlike korištenih srednjih očitanja između pojedinih stajališta

$$\Delta z_{i+1,i} = z_{i+1} - z_i, \quad (13)$$

gdje su z_i i z_{i+1} uzastopna korigirana srednja očitanja na različitim stajalištima. Ukupni broj razlika za oba gravimetra je 14. Kako su razlike ovisne o korištenim srednjim očitanjima (z_i i z_{i+1}), izjednačenje je provedeno po posrednim koreliranim mjerjenjima (Feil 1990, Rožić 2012).

5.3. IZJEDNAČENJE

Prvo je potrebno odrediti funkcionalni model izjednačenja, koji u našem slučaju glasi:

$$L_i + v_i = \Delta z_{i+1,i} + v_{i+1,i} = \overline{\delta g} \times (h_{i+1} - h_i) + \overline{d_k} \times (t_{i+1} - t_i), \quad (14)$$

gdje je ($h_{i+1} - h_i$) visinska razlika stajališta, a d_k parametar hoda gravimetra HGI-1 ako je $k=1$ i parametar hoda HGI-2 ako je $k=2$. Potom smo postavili jednadžbe popravaka prikazane izrazom:

$$v_{i+1,i} = \delta g \times (h_{i+1} - h_i) + d_k \times (t_{i+1} - t_i) - \Delta z_{i+1,i} \quad (15)$$

i izračunali elemente jednadžbe popravaka za matricu koeficijenata A , vektor pričaćenih mjerjenja $-l$ i matricu težina P . Vrijednosti pričaćenih nepoznаницa su:

$$\delta g_0 = 0,00 \cdot 10^{-5} \text{ s}^2, \quad d_1^0 = 0,00 \cdot 10^{-5} \text{ ms}^{-2} / \text{dan} \quad \text{i} \\ d_2^0 = 0,00 \cdot 10^{-5} \text{ ms}^{-2} / \text{dan}.$$

Matrica težina mjerjenja P je blok matrica koja se sastoji od matrica težina P^{HGI-1} i P^{HGI-2} koje se dobiju na temelju zakona o prirastu težina na funkciju (Feil, 1989),

$$(P^{HGI-i})^{-1} = A_\Delta \times (P_z^{HGI-i})^{-1} \times A_\Delta^t, \quad (16)$$

pri čemu je A_Δ matrica koeficijenata funkcija razlika očitanja, a P^{HGI-i} je dijagonalna matrica težina neovisnih očitanja koja je formirana po teorijskoj definiciji težina (s konstantom $k=0,001 \cdot 10^{-5} \text{ ms}^{-2}$).

U tablici 5.3. su prikazani spomenuti elementi jednadžbi popravaka.

Nakon definiranja potrebnih elemenata provodi se izjednačenje po sljedećem algoritmu:

$$A^t P A - A^t P l = 0, \quad (17)$$

$$Q_{xx} = (A^t P A)^{-1}, \quad (18)$$

gdje je Q_{xx} matrica kofaktora nepoznаницa,

$$x = Q_{xx} A^t P l, \quad (19)$$

HGI-2 GRAVIMETAR

STAJALIŠTE	SREDNJE OČITANJE [10^{-5} ms^{-2}]	SREDNJE SD [10^{-5} ms^{-2}]	SREDNJE VRIJEME [hh:mm:ss]	P_i [hPa]	P_n [hPa]	δg [10^{-5} ms^{-2}]	KORIGIRANO SREDNJE OČITANJE [10^{-5} ms^{-2}]
1	6600,1351	0,000929357	8:48:53	991,0	990,6	0,0001	6600,1352
2	6599,7414	0,000844057	9:20:40	991,3	990,6	0,0002	6599,7417
1	6600,1284	0,000549174	9:52:48	991,3	990,6	0,0002	6600,1286
2	6599,7377	0,000876588	10:27:13	991,0	990,6	0,0001	6599,7379
1	6600,1273	0,000689036	10:58:42	991,1	990,6	0,0002	6600,1274
2	6599,7369	0,000689192	11:32:59	991,0	990,6	0,0001	6599,7370
1	6600,1253	0,000945988	11:59:14	990,9	990,6	0,0001	6600,1254
2	6599,7382	0,000958635	12:37:49	990,6	990,6	0,0000	6599,7382

Tablica 5.3. Elementi jednadžbi popravaka

$$\bar{x} = x_0 + x, \quad (20)$$

$$v = Ax - l, \quad (21)$$

$$\bar{L} = L + v, \quad (22)$$

$$s_0 = \sqrt{\frac{v^T Pv}{n_f}}, \quad (23)$$

gdje je s_0 referentno standardno odstupanje,

$$s_{x_i} = s_0 \sqrt{q_{x_i x_i}}, \quad (24)$$

gdje je $q_{x_i x_i}$ dijagonalni element matrice Q_{xx} ,

$$s_{L_i} = s_0 \sqrt{q_{ii}}, \quad (25)$$

gdje je q_{ii} dijagonalni element matrice $Q = P^{-1}$,

$$s_{\bar{L}_i} = s_0 \sqrt{q_{ii}}, \quad (26)$$

gdje je \bar{q}_{ii} dijagonalni element matrice $\bar{Q} = A Q_{xx} A^T$

Sve potrebne kontrole tijekom izjednačenja su zadovoljene, a dobivene izjednačene nepoznanice i njihova standardna odstupanja su:

$$\begin{aligned} \delta g &= -0,322977 \cdot 10^{-5} \text{ s}^2, d_1 = -0,015397 \cdot 10^{-5} \text{ ms}^{-2}/\text{dan} \text{ i} \\ d_2 &= -0,0435228 \cdot 10^{-5} \text{ ms}^{-2}/\text{dan} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} S_{\delta g} &= 0,0008 \cdot 10^{-5} \text{ s}^2, S_{d1} = 0,01454611 \cdot 10^{-5} \text{ ms}^{-2}/\text{dan} \text{ i} \\ S_{d2} &= 0,01568489 \cdot 10^{-5} \text{ ms}^{-2}/\text{dan} \end{aligned}$$

6. REZULTATI

Cilj ove radionice je ostvaren. Određen je realni vertikalni gradijent ubrzanja sile teže koji iznosi $\delta g = -0,322977 \cdot 10^{-5} \text{ s}^2$. Kao što je ranije rečeno, ubrzanje sile teže mijenja se prvenstveno s promjenom visine te se stoga i u većini slučajeva određuje dominantna vertikalna komponenta gradijenta ubrzanja sile teže. Važnost (realnog) vertikalnog gradijenta je višestruka: samo određivanje promjena ubrzanja pri promjeni visine radi redukcije očitanja relativnih gravimetara (koja se odnose na referentnu točku gravimетra) na visinu točke mjerjenja – promjena visine od 3 mm uzrokuje promjenu ubrzanja sile teže od približno $0,01 \mu\text{ms}^{-2}$, a to je ujedno i rezolucija očitanja relativnih gravimetara s kojima smo obavljali mjerjenja; određivanje srednje završnjene nivo-plohe (Torge, 1989):

$$J = \frac{1}{2g} (W_{xx} + W_{yy}); \quad (27)$$

njegova derivacija (promjena promjene sile teže) koristi se u gravimetrijskoj literaturi primjenjene geofizike za interpretaciju rasporeda masa u pripovršinskim slojevima Zemlje (Torge, 1989):

$$W_{zzz} = \frac{\partial^3 W}{\partial z^3} = \frac{\partial^2 g}{\partial^2 z}. \quad (28)$$

Nakon što smo odredili realni vertikalni gradijent ubrzanja sile teže na točci Maksimir, usporedili smo ga sa standardnom vrijednosti vertikalnog gradijenta koja se koristi pri redukciji zbog visine instrumenta i koja iznosi $-0,3086 \cdot 10^{-5} \text{ s}^2$ (Torge 1989). Razlika u vrijednosti redukcije (kad je visina instrumenta 0,260 m) kada koristimo realni vertikalni gradijent i kad koristimo standardnu vrijednost je $0,0037 \cdot 10^{-5} \text{ s}^2$. Iz priloženog se vidi da za ispravno određivanje redukcije za visinu instrumenta trebamo koristiti realni vertikalni gradijent ubrzanja sile teže.

7. ZAKLJUČAK

U ovom radu prikazan je potpuni postupak određivanja vertikalnog gradijenta ubrzanja sile teže pomoću metode relativne gravimetrije. Potreba određivanja realne vrijednosti vertikalnog gradijenta ubrzanja sile teže je primarna jer se ona znatno razlikuje od normalne vrijednosti (koju možemo izračunati koristeći parametre nivo-elipsoida), što dalje uzrokuje i razliku u redukciji visine. Primjena vertikalnog gradijenta je višestruka, no kako su instrumenti za određivanje ubrzanja sile teže veoma skupi i u RH ih ima malo na raspolaganju, to je gravimetrija kod nas dosta ograničena. Samo mjerjenje obavljeno je na apsolutnoj gravimetrijskoj točci „Zagreb – Maksimir“. Ovisno o potrebi za koju se određuje, točnost određivanja vertikalnog gradijenta varira, a pritom prvenstveno ovisi o međusobnoj razlici visina gravimetara, broju stajališta te odabiru (lokaciji) stajališta (zbog mikroseizmike). U ovom slučaju mjerjenje je izvedeno na dvije visine (stajališta), s međusobnom visinskom razlikom od 1,2 metra.

ZAHVALJE

Zahvaljujemo se Državnoj geodetskoj upravi i posebno svim članovima Sektora za državnu izmjerenju na ustupljenim instrumentima i sveukupnoj pomoći oko ovog rada.

Zahvaljujemo se Ivanu Maloviću, dipl. ing. geod., a posebno mr.sc. Mariji Repanić, dipl. ing. geod. koja nam je strpljivo i predano pomagala u svim dijelovima ove radionice.

LITERATURA

- › Bašić, T., Markovinović, D. (2012): Zemljini plimni valovi u geofizici, Geofizička geodezija, materijali s predavanja, Sveučilište u Zagrebu, Geodetski fakultet, Zagreb.
- › Bruns, H. (1878): Die Figur der Erde. Publ. Königl. Preuß. Geod. Inst., Berlin 1878.
- › Feil, L. (1989): Teorija pogrešaka i račun izjednačenja – prvi dio, Sveučilište u Zagrebu, Geodetski fakultet, Zagreb.
- › Feil, L. (1990): Teorija pogrešaka i račun izjednačenja – drugi dio, Sveučilište u Zagrebu, Geodetski fakultet, Zagreb, str. 5-16, 23-27.
- › Hećimović, Ž. (2004): Određivanje vertikalnog gradijenta ubrzanja sile teže relativnim Scintrex gravimetrima HGI-1 i HGI-2, Geodetski list, god. 58(81), broj 1, str. 35-50.
- › Hećimović, Ž. (2002): Naputak za praćenje rada Scintrex CG-3M gravimetra.
- › Hećimović, Ž. (2002): Naputak za terenski rad s Scintrex CG-3M gravimetrom.
- › Hotine, M. (1991): Differential Geodesy. Springer Verlag, Berlin, Heidelberg, New York, Tokyo 1991.
- › Marussi, A. (1985): Intrinsic Geodesy. Springer Verlag, Berlin, Heidelberg, New York, Tokyo 1985.
- › Rožić, N. (2007): Računska obrada geodetskih mjerjenja, Sveučilište u Zagrebu, Geodetski fakultet, Zagreb.
- › Rožić, N. (2012): Posebni algoritmi obrade geodetskih mjerjenja, materijali s predavanja, Sveučilište u Zagrebu, Geodetski fakultet, Zagreb.
- › Torge, W. (1989): Gravimetry, de Gruyter, Berlin-New York.
- › URL-1: Državna geodetska uprava, Pravilnik o načinu izvođenja osnovnih geodetskih radova, [Internet], <raspoloživo na: http://www.dgu.hr/UserDocs/Images/Pravilnik_o_nacinu_izvodjenja_osnovnih_geodetskih_radova.pdf [pristupljeno 17.4.2013.]
- › URL-2: Google Maps, [Internet], <raspoloživo na: <http://maps.google.hr> [pristupljeno 17.4.2013.]
- › URL-3: ScintrexLtd, [Internet], <<http://scintrexltd.com>, Scintrex CG-3/3M Autograv automated gravity meter, uputstva za uporabu, [pristupljeno 16.4.2013.] ☺