

URČENÍ AZIMUTU GYROTEODOLITEM

Stanovisko	situace			
Pozorovatel				
Zapsal				
Počasi				
Datum				
Přístroj				
Torzní konstanta C				
Přístrojová konstanta				
Generátor				
Motor zapnut:	vypnut:			

URČENÍ NULOVÉ TORZNÍ POLOHY

před pozorováním				po pozorování				poznámka	
a ₁				a ₁					
a ₂				a ₂					
a ₃				a ₃					
a ₄			A' ₁	a ₄		A' ₂	A ₀		
T				T			ΔN = A ₀ ·C		

URČENÍ PŘÍSTROJOVÉHO AZIMUTU

čas	ΔT		vratná poloha				mezistředy			přístrojový azimut	
:	min	sec	n ₁							N ₁	
:			n ₂							N ₂	
:			n ₃							N stř.	
:			n ₄							ΔN	
:										N ₀	

MĚŘENÉ SMĚRY A URČENÍ AZIMUTŮ SMĚRŮ

Směr						Směr					
I ₁					M ₁	I ₂				M ₂	
II ₁					N ₀	II ₂				N ₀	
M' ₁					M ₁ -N ₀	M' ₂				M ₂ -N ₀	
I ₁					+Δ	I ₂				+Δ	
II ₁					A ₁	II ₂				A ₂	
M'' ₁					c	M'' ₂					
směrník					σ	směrník					σ

URČENÍ AZIMUTU GYROTEODOLITEM

Stanovisko	situace			
Pozorovatel				
Zapsal				
Počasi				
Datum				
Přístroj				
Torzní konstanta C				
Přístrojová konstanta				
Generátor				
Motor zapnut:	vypnut:			

URČENÍ NULOVÉ TORZNÍ POLOHY

před pozorováním				po pozorování				poznámka	
a ₁				a ₁					
a ₂				a ₂					
a ₃				a ₃					
a ₄			A' ₁	a ₄		A' ₂	A ₀		
T				T			ΔN = A ₀ ·C		

URČENÍ PŘÍSTROJOVÉHO AZIMUTU

čas	ΔT		vratná poloha				mezistředy			přístrojový azimut	
:	min	sec	n ₁							N ₁	
:			n ₂							N ₂	
:			n ₃							N stř.	
:			n ₄							ΔN	
:										N ₀	

MĚŘENÉ SMĚRY A URČENÍ AZIMUTŮ SMĚRŮ

Směr						Směr					
I ₁					M ₁	I ₂				M ₂	
II ₁					N ₀	II ₂				N ₀	
M' ₁					M ₁ -N ₀	M' ₂				M ₂ -N ₀	
I ₁					+Δ	I ₂				+Δ	
II ₁					A ₁	II ₂				A ₂	
M'' ₁					c	M'' ₂					
směrník					σ	směrník					σ