

FAKULTET TEHNIČKIH NAUKA
GEODEZIJA I GEOINFORMATIKA

INŽENJERSKA GEODEZIJA 3
- VEŽBA 5 -

NOVI SAD, 2024

Izravnanje po metodi posrednih merenja

- Gaus-Markovljev model izravnanja

$$\mathbf{v} = \mathbf{A}\mathbf{x} + \mathbf{f} \quad - \text{funkcionalni model}$$

$$\mathbf{P} = \mathbf{Q}_l^{-1}, E(\mathbf{v}) = \mathbf{0} \quad - \text{stohastički model}$$

- Funkcionalnim modelom je definisana funkcionalna (matematička) veza između merenih veličina i nepoznatih parametara modela.
- Stohastički model definiše određene pretpostavke u vezi sa merenjima.

Funkcionalni model

- Funkcije veze

$$\alpha_{i-j} + v_{\alpha_{i-j}} = \arctan\left(\frac{Y_j - Y_i}{X_j - X_i}\right) + Z_i$$

– horizontalni pravci

$$\varphi_{i-j} + v_{\varphi_{i-j}} = \arctan\left(\frac{Y_j - Y_i}{X_j - X_i}\right)$$

– orijentisani pravci

$$\beta_{j-i-k} + v_{\beta_{j-i-k}} = \arctan\left(\frac{Y_k - Y_i}{X_k - X_i}\right) - \arctan\left(\frac{Y_j - Y_i}{X_j - X_i}\right)$$

– horizontalni ugao

$$D_{i-j} + v_{D_{i-j}} = \sqrt{(Y_j - Y_i)^2 + (X_j - X_i)^2}$$

– horizontalne dužine

Funkcionalni model

- Funkcije veze linearizuju se razvojem u Tejlorov red u okolini približnih vrednosti nepoznatih parametara, nakon čega se dobijaju jednačine popravaka:

$$v_{\alpha_{i-j}} = a_{ij} \cdot dX_i + b_{ij} \cdot dY_i + a_{ji} \cdot dX_j + b_{ji} \cdot dY_j + dZ_i + f_{\alpha_{i-j}}$$

$$v_{\varphi_{i-j}} = a_{ij} \cdot dX_i + b_{ij} \cdot dY_i + a_{ji} \cdot dX_j + b_{ji} \cdot dY_j + f_{\varphi_{i-j}}$$

$$v_{\beta_{j-i-k}} = (a_{ik} - a_{ij}) \cdot dX_i + (b_{ik} - b_{ij}) \cdot dY_i + a_{ki} \cdot dX_k + b_{ki} \cdot dY_k - a_{ji} \cdot dX_j - b_{ji} \cdot dY_j + f_{\beta_{j-i-k}}$$

$$v_{D_{i-j}} = A_{ij} \cdot dX_i + B_{ij} \cdot dY_i + A_{ji} \cdot dX_j + B_{ji} \cdot dY_j + f_{D_{i-j}}$$

Funkcionalni model

- Slobodni članovi

$$f_{\alpha_{i-j}} = \alpha_{i-j}^0 - \alpha_{i-j}, \quad \alpha_{i-j}^0 = v_i^j + Z_i^0, \quad v_i^j = \arctan\left(\frac{Y_j^0 - Y_i^0}{X_j^0 - X_i^0}\right)$$

$$f_{\varphi_{i-j}} = \varphi_{i-j}^0 - \varphi_{i-j}, \quad \varphi_{i-j}^0 = v_i^j, \quad v_i^j = \arctan\left(\frac{Y_j^0 - Y_i^0}{X_j^0 - X_i^0}\right)$$

$$f_{\beta_{j-i-k}} = \beta_{j-i-k}^0 - \beta_{j-i-k}, \quad \beta_{j-i-k}^0 = v_i^k - v_i^j, \quad v_i^k = \arctan\left(\frac{Y_k^0 - Y_i^0}{X_k^0 - X_i^0}\right), \quad v_i^j = \arctan\left(\frac{Y_j^0 - Y_i^0}{X_j^0 - X_i^0}\right)$$

$$f_{D_{i-j}} = D_{i-j}^0 - D_{i-j}, \quad D_{i-j}^0 = \sqrt{(Y_j^0 - Y_i^0)^2 + (X_j^0 - X_i^0)^2}$$

$Y_i^0, Y_j^0, Y_k^0, X_i^0, X_j^0, X_k^0, Z_i^0$ - približne vrednosti nepoznatih parametara

Funkcionalni model

- Koeficijenti a_{ij} , b_{ij} , A_{ij} i B_{ij}

$$a_{ij} = \left(\frac{\partial \alpha_{i-j}}{\partial X_i} \right)_0 = \frac{\rho'' \sin v_i^j}{D_{i-j}^0}$$

$$b_{ij} = \left(\frac{\partial \alpha_{i-j}}{\partial Y_i} \right)_0 = -\frac{\rho'' \cos v_i^j}{D_{i-j}^0}$$

$$A_{ij} = \left(\frac{\partial D_{i-j}}{\partial X_i} \right)_0 = -\cos v_i^j$$

$$B_{ij} = \left(\frac{\partial D_{i-j}}{\partial Y_i} \right)_0 = -\sin v_i^j$$

Stohastički model

- Računanje standardnih devijacija pravaca, dužina i uglova

$$\begin{aligned}\sigma_{\alpha_{i-j}} &= 2'' & \sigma_{D_{i-j}} &= 2 \text{ mm} + \frac{3 \text{ mm}}{\text{km}} D_{i-j} [\text{km}] & \sigma_{\beta_{j-i-k}} &= \sigma_{\alpha_{i-j}} \sqrt{2} \\ \sigma_{\alpha_{i-j}} &= \frac{\sigma_{\alpha_{i-j}}}{\sqrt{G}}, G - \text{ broj girusa} & \sigma_{D_{i-j}} &= \frac{\sigma_{D_{i-j}}}{\sqrt{P}}, P - \text{ broj ponavljanja}\end{aligned}$$

- Homogenizacija težina

Za σ_0 usvojiti vrednost **1**!

$$P_{\alpha_{i-j}} = \frac{\sigma_0^2}{\sigma_{\alpha_{i-j}}^2} \quad P_{D_{i-j}} = \frac{\sigma_0^2}{\sigma_{D_{i-j}}^2} \quad P_{\beta_{j-i-k}} = \frac{\sigma_0^2}{\sigma_{\beta_{j-i-k}}^2}$$

Primena metoda najmanjih kvadrata (MNK)

- Sistem normalnih jednačina

$$\mathbf{N}\hat{\mathbf{x}} + \mathbf{n} = \mathbf{0}$$

$$\mathbf{N} = \mathbf{A}^T \mathbf{P} \mathbf{A}$$

$$\mathbf{n} = \mathbf{A}^T \mathbf{P} \mathbf{f}$$

- Ocena nepoznatih parametara i popravaka merenih veličina

$$\hat{\mathbf{x}} = -\mathbf{Q}_{\hat{\mathbf{x}}} \cdot \mathbf{n}, \mathbf{Q}_{\hat{\mathbf{x}}} = \mathbf{N}^{-1} \text{ ili } \mathbf{Q}_{\hat{\mathbf{x}}} = \mathbf{N}^{+}$$

$$\hat{\mathbf{v}} = \mathbf{A}\hat{\mathbf{x}} + \mathbf{f}$$

Kontrola računanja:

$$\hat{\mathbf{v}}^T \mathbf{P} \hat{\mathbf{v}} \equiv \mathbf{f}^T \mathbf{P} \mathbf{f} + \mathbf{n}^T \hat{\mathbf{x}}$$

- Ocena disperzionog koeficijenta

$$m_0^2 = \frac{\hat{\mathbf{v}}^T \mathbf{P} \hat{\mathbf{v}}}{f}$$

$f = n - u + d$, n – broj merenja, u – broj nepoznatih parametara,
 d – defekt mreže

Definisanje datuma geodetskih mreža

- Kod slobodnih geodetskih mreža matrica dizajna \mathbf{A} ima nepotpun rang $r(\mathbf{A}) = r < u$, tj. broj njenih linearno nezavisnih kolona je manji od broja nepoznatih parametara u . U tom slučaju matrica koeficijenata normalnih jednačina $\mathbf{N} = \mathbf{A}^T \mathbf{P} \mathbf{A}$ je singularna, jer je $\det(\mathbf{N}) = 0$.
- Veličina $d = u - r$ predstavlja defekt datuma geodetske mreže. Defekt datuma geodetske mreže jeste broj nedostajućih datumskih parametara.
- Datum geodetske mreže čine parametri koji definišu koordinatni sistem, odnosno parametri koji su neophodni za definisanje geodetske mreže po obliku, položaju i veličini.

Definisanje datuma geodetskih mreža

- Defekt datuma geodetske mreže zavisi od vrste merenih veličina u geodetskoj mreži.

Merene veličine	Datumski parametri			
	Translacije		Rotacija	Razmera
	t_Y	t_X	r_Z	s
Dužine	x	x	x	✓
Pravci	x	x	x	x
Uglovi	x	x	x	x
Azimuti	x	x	✓	x
GNSS 2D vektori	x	x	✓	✓

Klasičan način definisanja datuma geodetske mreže

- Kod klasičnog načina definisanja datuma fiksira se neophodan (minimalan) broj koordinata tačaka/repera mreže.

Budući da su u mreži mereni pravci, uglovi i dužine, defekt datuma geodetske mreže iznosi 3 (definisana je razmera geodetske mreže). Shodno tome, fiksiramo koordinate Y_3 i X_3 , kao i orijentisani pravac φ_{3-1} .

Matrica datumskih uslova:

$$\mathbf{R}^T = \begin{matrix} & dY_1 & dX_1 & dY_2 & dX_2 & dY_3 & dX_3 & dY_4 & dX_4 & & dZ_3 \\ \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & & & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & \dots & & 0 \\ b_{13} & a_{13} & 0 & 0 & b_{31} & a_{31} & 0 & 0 & & & 0 \end{bmatrix} & \begin{matrix} t_Y \\ t_X \\ r_Z \end{matrix} \end{matrix}$$

$$\begin{bmatrix} \mathbf{N} & \mathbf{R} \\ \mathbf{R}^T & \mathbf{0} \end{bmatrix}^{-1} = \begin{bmatrix} \mathbf{N}^- & (\mathbf{R}^-)^T \\ \mathbf{R}^- & \mathbf{0} \end{bmatrix} \quad \mathbf{Q}_{\hat{\mathbf{x}}} = \mathbf{N}^-$$

Definisanje datuma minimalnim tragom kofaktorske matrice $Q_{\hat{x}}$

- Kod ovog načina definisanja datuma sve tačke mreže koje učestvuju u definiciji datuma imaju jednak tretman.

Matrica datumskih uslova formira se na sledeći način:

$$\mathbf{B}^T = \begin{bmatrix} dY_1 & dX_1 & dY_2 & dX_2 & dY_3 & dX_3 & dY_4 & dX_4 & dZ_1 & dZ_2 \\ 1/\sqrt{m} & 0 & 1/\sqrt{m} & 0 & 1/\sqrt{m} & 0 & 1/\sqrt{m} & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1/\sqrt{m} & 0 & 1/\sqrt{m} & 0 & 1/\sqrt{m} & 0 & 1/\sqrt{m} & 0 & 0 \\ -\xi_1 & \eta_1 & -\xi_2 & \eta_2 & -\xi_3 & \eta_3 & -\xi_4 & \eta_4 & 0 & 0 \\ \eta_1 & \xi_1 & \eta_2 & \xi_2 & \eta_3 & \xi_3 & \eta_4 & \xi_4 & 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{matrix} t_Y \\ t_X \\ r_Z \\ s \end{matrix}$$

Kontrola računanja:

$$\mathbf{B}^T \mathbf{B} = \mathbf{E}.$$

$$\begin{bmatrix} \mathbf{N} & \mathbf{B} \\ \mathbf{B}^T & \mathbf{0} \end{bmatrix}^{-1} = \begin{bmatrix} \mathbf{N}^+ & (\mathbf{B}^+)^T \\ \mathbf{B}^+ & \mathbf{0} \end{bmatrix} \quad \mathbf{Q}_{\hat{x}} = \mathbf{N}^+$$

$$\xi_i = \frac{X_i - \bar{X}_0}{g}, \eta_i = \frac{Y_i - \bar{Y}_0}{g}$$

$$\bar{X}_0 = \frac{1}{m} \sum_{i=1}^m X_i, \bar{Y}_0 = \frac{1}{m} \sum_{i=1}^m Y_i$$

$$g = \sqrt{\sum_{i=1}^m (Y_i - \bar{Y}_0)^2 + \sum_{i=1}^m (X_i - \bar{X}_0)^2}$$

m – broj tačaka koje učestvuju u definiciji datuma geodetske mreže

Globlani test na grube greške

- Hipoteze

$$H_0: \sigma^2 = \sigma_0^2 \text{ protiv } H_a: \sigma^2 \neq \sigma_0^2,$$

pri čemu je $\sigma^2 = M(m_0^2)$, a M operator matematičkog očekivanja.

- Test statistika

$$T = \frac{m_0^2}{\sigma_0^2} \sim F_{1-\alpha, f, \infty}$$

Excel: $F_{1-\alpha, f, \infty} \rightarrow \text{FINV}(\alpha, f, 10000)$

Ukoliko je $T < F_{1-\alpha, f, \infty}$, nulta hipoteza se ne odbacuje, tj. nema grubih grešaka.

Ukoliko je $T \geq F_{1-\alpha, f, \infty}$, nulta hipoteza se odbacuje, pa konstatujemo da su u merenjima prisutne grube greške.

Definitivna kontrola izravnanja

Izravne koordinate:

$$\hat{Y}_i = Y_i^0 + dY_i$$

$$\hat{X}_i = X_i^0 + dX_i$$

$$\hat{Z}_i = Z_{0,i} + dZ_i$$

Merene veličine iz izravnatih koordinata:

$$\hat{\alpha}_{i-j} = \hat{v}_i^j + \hat{Z}, \quad \hat{v}_i^j = \arctan\left(\frac{\hat{Y}_j - \hat{Y}_i}{\hat{X}_j - \hat{X}_i}\right)$$

$$\hat{D}_{i-j} = \sqrt{(\hat{Y}_j - \hat{Y}_i)^2 + (\hat{X}_j - \hat{X}_i)^2}$$

$$\hat{\beta}_{i-j-k} = \hat{v}_i^k - \hat{v}_i^j$$

Kontrola izravnanja:

$$u_{\alpha_{i-j}} = \hat{\alpha}_{i-j} - \alpha_{i-j}$$

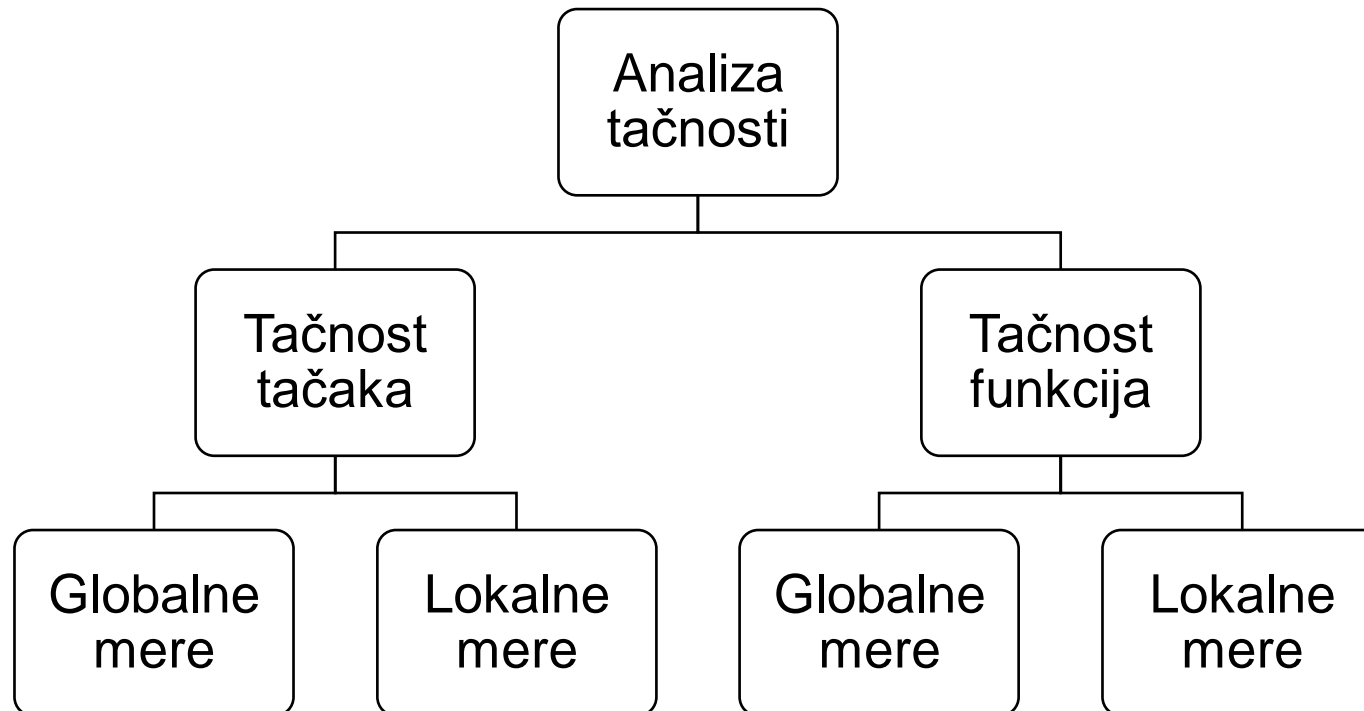
$$u_{D_{i-j}} = \hat{D}_{i-j} - D_{i-j}$$

$$u_{\beta_{i-j-k}} = \hat{\beta}_{i-j-k} - \beta_{i-j-k}$$

$$\mathbf{u} = \begin{bmatrix} \vdots \\ u_{\alpha_{i-j}} \\ \vdots \\ \vdots \\ u_{D_{i-j}} \\ \vdots \\ \vdots \\ u_{\beta_{i-j-k}} \\ \vdots \end{bmatrix} \quad \mathbf{u} - \hat{\mathbf{v}} \equiv \mathbf{0}$$

Analiza tačnosti geodetskih mreža

- Ocena tačnosti može biti globalna ako se određuje jedna vrednost kao reprezent za ceo skup veličina u geodetskoj mreži ili lokalna ocena tačnosti ako se ona odnosi na pojedine veličine.



Analiza tačnosti geodetskih mreža

- Standardne devijacije koordinata tačka

$$\hat{\sigma}_{Y_i} = \sigma_0 \sqrt{Q_{\hat{Y}_i \hat{Y}_i}}, \quad \hat{\sigma}_{X_i} = \sigma_0 \sqrt{Q_{\hat{X}_i \hat{X}_i}}$$

σ_0 - *a priori* standardna devijacija

$Q_{\hat{Y}_i \hat{Y}_i}, Q_{\hat{X}_i \hat{X}_i}$ - dijagonalni elementi kofaktorske matrice $\mathbf{Q}_{\hat{x}}$

$$\mathbf{Q}_{\hat{x}} = \begin{bmatrix} Q_{\hat{Y}_1 \hat{Y}_1} & Q_{\hat{Y}_1 \hat{X}_1} & \dots & \dots \\ Q_{\hat{X}_1 \hat{Y}_1} & Q_{\hat{X}_1 \hat{X}_1} & \ddots & \vdots \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ & & & Q_{\hat{Y}_m \hat{Y}_m} & Q_{\hat{Y}_m \hat{X}_m} \\ & & & Q_{\hat{X}_m \hat{Y}_m} & Q_{\hat{X}_m \hat{X}_m} \end{bmatrix}$$

- Standardne devijacije položaja tačka

$$\hat{\sigma}_{P_i} = \sqrt{\hat{\sigma}_{Y_i}^2 + \hat{\sigma}_{X_i}^2}$$

Analiza tačnosti geodetskih mreža

- Elementi apsolutnih elipsi grešaka

$$\lambda_{1,i} = \frac{1}{2}(Q_{\hat{X}_i\hat{X}_i} + Q_{\hat{Y}_i\hat{Y}_i} + k), \quad \lambda_{2,i} = \frac{1}{2}(Q_{\hat{X}_i\hat{X}_i} + Q_{\hat{Y}_i\hat{Y}_i} - k)$$

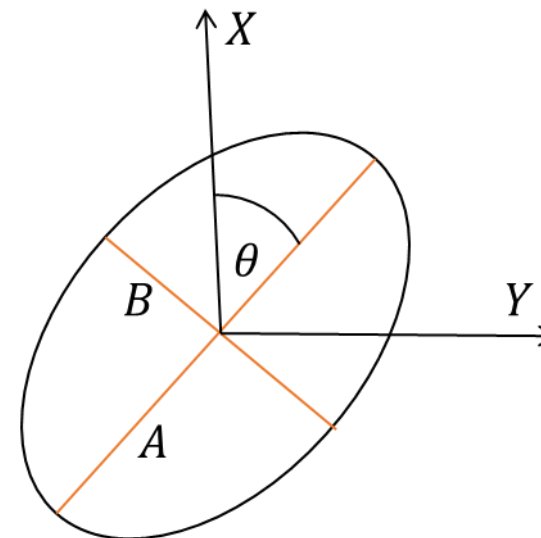
$$k = \sqrt{(Q_{\hat{X}_i\hat{X}_i} - Q_{\hat{Y}_i\hat{Y}_i})^2 + 4Q_{\hat{X}_i\hat{Y}_i}^2}$$

$$A_i = \sigma_0 \sqrt{\lambda_{1,i} \cdot \chi_{1-\alpha,f}^2}, \quad B_i = \sigma_0 \sqrt{\lambda_{2,i} \cdot \chi_{1-\alpha,f}^2}$$

$\chi_{1-\alpha,f}^2$ - kvantil χ^2 raspodele za nivo značajnosti α i broj stepeni slobode f

Za α usvojiti vrednost 0.05, broj stepeni slobode f iznosi 2 jer kod 2D mreža tačke imaju dve koord.

$\chi_{0.95,2}^2 = 5.99$, za $\alpha = 0.05$ i $f = 2$.



Excel: $\chi_{1-\alpha,f}^2 \rightarrow \text{CHIINV}(\alpha, f)$

Analiza tačnosti geodetskih mreža

$$\theta_i = \frac{1}{2} \left(\arctan \left(\frac{2Q_{\hat{X}_i\hat{Y}_i}}{Q_{\hat{X}_i\hat{X}_i} - Q_{\hat{Y}_i\hat{Y}_i}} \right) + KV \right)$$

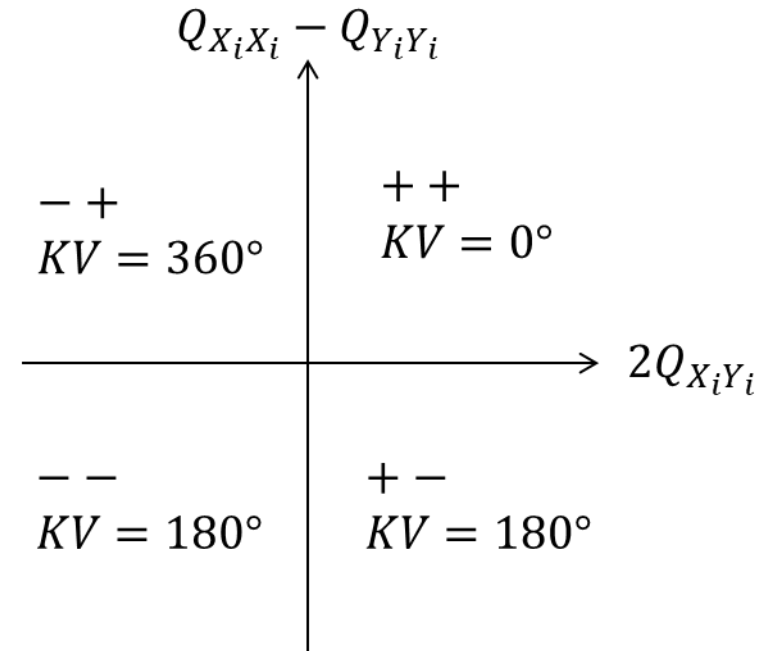
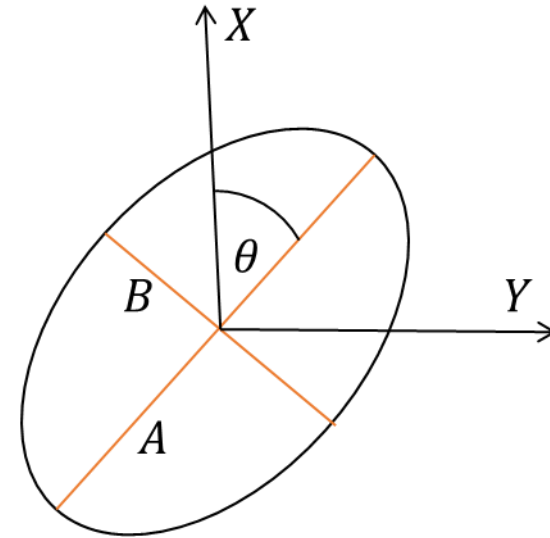
Primer:

$$2Q_{\hat{X}_i\hat{Y}_i} = -2$$

$$Q_{\hat{X}_i\hat{X}_i} - Q_{\hat{Y}_i\hat{Y}_i} = -2$$

$$KV = 180^\circ$$

$$\theta = \frac{1}{2} \left(\arctan \left(\frac{-2}{-2} \right) + KV \right) = \frac{1}{2} (45^\circ + 180^\circ)$$



Analiza tačnosti geodetskih mreža

- Standardne devijacija izravnatih merenih veličina

$$\hat{\sigma}_{l_i} = \sigma_0 \sqrt{Q_{\hat{l}_i \hat{l}_i}}$$

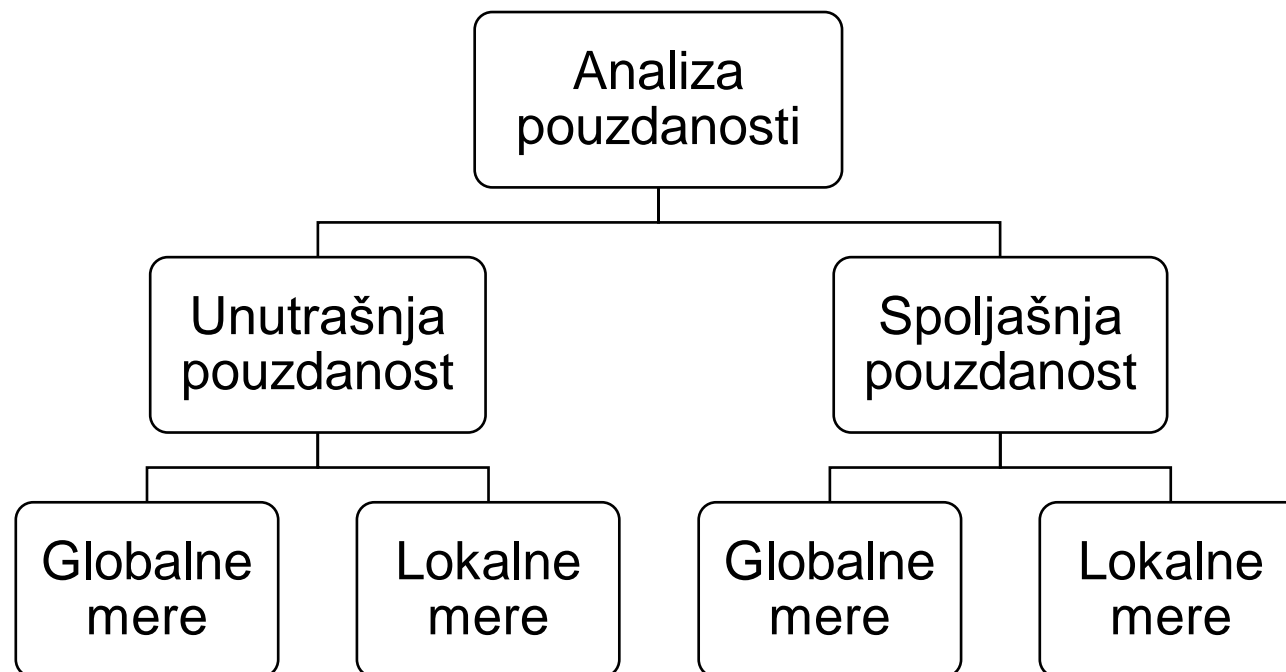
σ_0 - *a priori* standardna devijacija

$Q_{\hat{l}_i \hat{l}_i}$ - dijagonalni elementi kofaktorske matrice $\mathbf{Q}_{\hat{l}}$

$\mathbf{Q}_{\hat{l}} = \mathbf{A} \mathbf{Q}_{\hat{x}} \mathbf{A}^T$ - kofaktorska matrica izravnatih merenih veličina

Analiza pouzdanosti geodetskih mreža

- Pouzdanost geodetske mreže predstavlja kvalitet predloženog rešenja sa aspekta mogućnosti otkrivanja grubih grešaka u merenjima (unutrašnja pouzdanost), i sa aspekta uticaja neotkrivenih grubih grešaka na ocene traženih veličina (spoljašnja pouzdanost).



Unutrašnja pouzdanost geodetskih mreža

- Koeficijenti unutrašnje pouzdanosti

$\mathbf{Q}_{\hat{\mathbf{x}}} = \mathbf{A}\mathbf{Q}_{\hat{\mathbf{y}}}\mathbf{A}^T$ - kofaktorska matrica izravnatih merenih veličina

$\mathbf{Q}_{\hat{\mathbf{v}}} = \mathbf{P}^{-1} - \mathbf{Q}_{\hat{\mathbf{x}}}$ - kofaktorska matrica popravaka merenih veličina

$$r_i = Q_{\hat{v}_i\hat{v}_i} \cdot P_i$$

$Q_{\hat{v}_i\hat{v}_i}$ - i -ti dijagonalni element matrice $\mathbf{Q}_{\hat{\mathbf{v}}}$

P_i - i -ti dijagonalni element matrice težina \mathbf{P}

Kontrola:

$$\sum r_i = f,$$

$f = n - u + d$ - broj stepeni slobode.

Koeficijent r_i predstavlja uticaj grube greške i -tog opažanja na i -tu popravku.

Verovatnoća otkrivanja grube greške je veća ukoliko je koeficijent r_i veći.

$r_i < 0.3$ – nepouzdana merenje, $r_i \geq 0.3$ – pouzdano merenje

Unutrašnja pouzdanost geodetskih mreža

- Marginalna gruba greška koja se može otkriti *Data snooping* testom

$$G_i = \frac{\sigma_0 \sqrt{\lambda_0}}{P_i \sqrt{Q \hat{v}_i \hat{v}_i}}, \sqrt{\lambda_0} - \text{parametar necentralnosti}$$

$$\sqrt{\lambda_0} = t_{1-\beta_0} + t_{1-\alpha_0/2}$$

$t_{1-\beta_0}$ - kvantil studentovog rasporeda za usvojenu moć testa

$t_{1-\alpha_0/2}$ - kvantil studentovog rasporeda za usvojeni nivo značajnosti

$$\sqrt{\lambda_0} = 0.842 + 1.96 = \mathbf{2.802}, \text{ za } 1 - \beta_0 = 0.80 \text{ i } \alpha_0 = 0.05.$$

Marginalna greška G_i predstavlja vrednost grube greške koja se može otkriti *Data snooping* testom, pod pretpostavkom postojanja samo jedne grube greške.

S transformacija

- S transformacija je linearna transformacija koja omogućava datumsku transformaciju vektora $\hat{\mathbf{x}}$ i kofaktorske matrice $\mathbf{Q}_{\hat{\mathbf{x}}}$ bez ponovnog izravnjanja geodetske mreže.

$$\hat{\mathbf{x}} = \mathbf{S}\tilde{\mathbf{x}}, \quad \mathbf{Q}_{\hat{\mathbf{x}}} = \mathbf{S}\mathbf{Q}_{\tilde{\mathbf{x}}}\mathbf{S}^T$$

gde je:

$$\mathbf{S} = \mathbf{E} - \mathbf{R}(\mathbf{R}^T\mathbf{W}\mathbf{R})^{-1}\mathbf{R}^T\mathbf{W}$$

\mathbf{E} – jedinična matrica

\mathbf{W} – dijagonalna matrica pomoću koje se specificira koje tačke učestvuju u definiciji datuma

\mathbf{R} – matrica datumskih uslova

S transformacija

- Matrica datumskih uslova formira se na sledeći način:

$$\mathbf{R}^T = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 & 0 & & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 1 & & 0 & 1 \\ -\bar{X}_1 & \bar{Y}_1 & -\bar{X}_2 & \bar{Y}_2 & \cdots & -\bar{X}_m & \bar{Y}_m \\ \bar{Y}_1 & \bar{X}_1 & \bar{Y}_2 & \bar{X}_2 & & \bar{Y}_m & \bar{X}_m \end{bmatrix} \begin{matrix} t_Y \\ t_X \\ r_Z \\ s \end{matrix}$$

$$\bar{X}_i = X_i - \frac{\sum X_i}{m}$$

$$\bar{Y}_i = Y_i - \frac{\sum Y_i}{m}$$

m – broj tačaka mreže

Ocenjivanje funkcija nepoznatih parametara

- U slobodnim geodetskih mrežama, generalizovana inverzija matrice koeficijenata normalnih jednačina zavisna je od izbora datuma, pa je i ocena vektora priraštaja nepoznatih parametara zavisna od izbora datuma. Međutim, u geodetskim mrežama postoje funkcije koje su invarijantne od izbora datuma koje se nazivaju **ocenjive funkcije**.
- Potreban i dovoljan uslov ocenjivosti:

$$\mathbf{h}^T = \mathbf{h}^T \mathbf{N}^- \mathbf{N} - \text{za klasično definisan datum}$$

$$\mathbf{h}^T = \mathbf{h}^T \mathbf{N}^+ \mathbf{N} - \text{za datum definisan minimalnim tragom}$$

$$\mathbf{h}^T = \left[\left(\frac{\partial F}{\partial X_1} \right)_0 \left(\frac{\partial F}{\partial X_2} \right)_0 \cdots \left(\frac{\partial F}{\partial X_u} \right)_0 \right]$$

Funkcije za koje su ove jednakosti ispunjene su ocenjive, dok su ostale funkcije neocenjive.

Ocenjivanje funkcija nepoznatih parametara

- Standardne devijacije ocenjivih funkcija u geodetskoj mreži određuju se na sledeći način:

$$\hat{\sigma}_F = \sigma_0 \sqrt{\mathbf{h}^T \mathbf{N}^{-1} \mathbf{h}}$$

$$\hat{\sigma}_F = \sigma_0 \sqrt{\mathbf{h}^T \mathbf{N}^+ \mathbf{h}}$$