

# BREVES CONSIDERAÇÕES SÔBRE OS ÊRROS EM AGRIMENSURA ÊRRO DE FECHAMENTO

Bento Ferraz de Arruda Pinto

Engenheiro Agrônomo

Nenhuma quantidade determinada pela observação pode ser medida exatamente. Entre o verdadeiro valor dessa quantidade e o seu valor obtido pela medida há sempre uma diferença a que se dá o nome de **êrro**.

Em agrimensura as quantidades medidas são os ângulos e as distâncias. Nela se consideram, pois, quer separadamente, quer em seu conjunto, êrros angulares e êrros lineares.

Quando se faz, por exemplo, o levantamento de um terreno pelo sistema de caminhamento fechado, seja para obter a sua área, seja para o conhecimento exato da sua linha perimetral, sempre aparece no final dos trabalhos topográficos uma certa diferença denominada **êrro de fechamento**. Esta diferença provém simultâneamente dos êrros angulares e dos êrros de alinhamento. Modernamente consideram-na como a resultante da ação conjugada de **êrros vetores** — assim designando certos êrros independentes que influem na posição de um mesmo ponto embora atuando em diferentes direções.

A propagação dos êrros vetores não difere praticamente da dos êrros escolares e o estudo de ambas, tendo por base as mesmas leis da teoria dos êrros, está afeto ao Cálculo das Probabilidades — do qual constitui uma das mais interessantes aplicações.

Classificam-se os êrros, em geral, em três categorias distintas, a saber :

a) Os **enganos**, mais ou menos grosseiros, motivados quase sempre pela imperícia, dessoria ou falta de cuidado do operador.

b) Os **êrros sistemáticos ou cumulativos** que alem de outras causas, podem provir das variações de temperatura ou do emprêgo de aparelhos viciados, imperfeitos ou mal ajustados.

c) Os **êrros acidentais**, inevitáveis, em tôda e qualquer medição, tendo origem nas pequenas imperfeições quer pessoais, quer instrumentais.

A êstes, exclusivamente, é que se aplicam as regras e ensinamentos da teoria dos êrros, de que nos serviremos abundantemente no decorrer dêste trabalho.

Os enganos e os êrros sistemáticos de maior vulto serão facilmente evitados ou eliminados desde que se conheçam as suas causas, — sempre suscetíveis de remoção. Todavia, os de pequena monta se confundem frequentemente com os êrros acidentais, tornando-se impossivel a sua completa eliminação.

Os êrros acidentais permanecem ainda mesmo que os outros dois sejam inteiramente afastados e nunca serão conhecidos em sua verdadeira extensão, muito embora, por meio de reiteradas observações, tanto mais efficientes quanto em maior número, possamos fixar o seu **valor provável** dentro de limites mais ou menos restritos consoante a aplicação que tivermos em vista. Tal propriedade resulta da observação dos fatos que nos levaram a admitir como verdadeiros axiomas as seguintes proposições :

1 — Os êrros acidentais demasiadamente grandes nunca se dão;

2 — Os êrros pequenos são mais frequentes do que os grandes;

3 — Os êrros positivos e os negativos, ou sejam, acima e abaixo do valor verdadeiro, são igualmente frequentes.

Nos trabalhos topográficos os êrros angulares devem ser verificados ou mesmo corrigidos logo após o serviço de campo, tendo-se em vista que a soma dos ângulos internos de um polígono qualquer é igual a tantas vezes dois ângulos retos quantos são os lados do polígono, menos dois. Os que decorrem das medidas de distância só aparecem no final da execução da planta, acrescidos, naturalmente, das imperfeições do desenho, ou então, após o cálculo das coordenadas. Nesta última hipótese, se se efetuarem os cálculos antes da correção dos êrros angulares, o erro de fechamento obtido pelo cálculo provém ao mesmo tempo das duas fontes citadas. Então, a sua distribuição criteriosa entre as latitudes e as longitudes calculadas virá corrigir indireta e simultâneamente os êrros angulares e os de alinhamento. Aliás, esta prática em nada prejudica a boa marcha do serviço, bastando que se faça anteriormente apenas a verificação dos êrros angulares.

Nesta altura ocorre-nos uma objeção: Qual será o erro permissível ou o limite máximo de tolerância para o erro de fechamento? Eis o que nos propomos a explanar nas considerações que se seguem, devendo, antes, prevenir o leitor que o erro permissível não pode ser expresso de uma forma rígida e única para todos os casos, por isso que, sendo relativo, está na dependência de circunstâncias várias entre as quais avultam a finalidade do serviço, a precisão dos aparelhos empregados, a boa ou má conformação dos terrenos, a sua praticabilidade, etc... Nem é por outro motivo que certos países adotam em seus regulamentos oficiais fórmulas diversas para a expressão do erro permissível, variando estas segundo a configuração dos terrenos — classificados entre bons, médios e maus.

Para solucionar a questão proposta, a teoria dos êrros poderá vir grandemente em auxílio do profissional da agrimensura, proporcionando-lhe os meios de avaliar com certa aproximação, não o erro verdadeiro cujo valor exato, já o dissemos, nunca será conhecido, mas o erro provável, isto é, o erro que poderia êle esperar dentro das condições técnicas do trabalho executado. Animado de tais propósitos, procurará o agrimensor, antes de tudo, determinar por si mesmo o grau de preci-

são dos seus aparelhos, ficando dest'arte habilitado a conhecer de antemão, em cada caso especial, **o seu próprio êrro provável em conexão com os instrumentos do seu próprio uso.**

Vejamos como conseguir êsse objetivo.

**I. MEDIDAS ANGULARES. Como determinar o êrro permissível ou o coeficiente de precisão das medidas angulares.** Os aparelhos destinados à medição dos ângulos já trazem, por construção, o teor de aproximação de suas leituras angulares, cabendo, apenas, ao operador, a sua escolha, conforme o fim que tiver em vista. É desnecessário acrescentar que na medição usual das propriedades rurais seria inútil o emprêgo de instrumentos de grande precisão — que os há com leitura aproximada até dois segundos de arco — porque tais aparelhos se destinam precipuamente aos trabalhos de triangulação geodésica, fora do alcante do nosso objetivo. Para os fins **collimados** em agrimensura são mais que suficientes os pequenos transitos geralmente em uso entre nós, com leitura de ângulos até um minuto de arco, com os quais se conseguem os mais apreciáveis resultados. Com êstes aparelhos os ângulos podem ser lidos no vernier até **trinta segundos** de aproximação, — valor êsse que poderá ser adotado como o êrro permissível em cada leitura angular, caso não queira o operador determinar por si mesmo, mediante leituras reiteradas de um mesmo ângulo, melhor coeficiente de aproximação.

Em um caminhamento qualquer, admitindo-se que tôdas as leituras angulares tenham sido tomadas com igual cuidado e em condições idênticas, isto é, que tenham o mesmo pêso, torna-se evidente que o êrro admissível para um só ângulo será o mesmo para todos os outros, qualquer que seja a amplitude dêsses ângulos.

Existe uma lei grandemente utilizada em "teoria dos êrros" segundo a qual: "**O êrro provável da soma ou diferença de duas ou mais quantidades é igual à raiz quadrada da soma dos êrros prováveis de cada uma das quantidades consideradas**". Esta lei, atribuída a Laplace e denominada Lei da Propagação dos Êrros, é verdadeira para tôda e qualquer quanti-

dade média, quer se trate de grandeza angular ou linear, estar ou dirigida. Além da sua aplicação no sentido direto tal como reza o enunciado supra, pode ela ser empregada também em sentido reverso para se conseguir o erro provável de uma só das parcelas quando se conhece o erro da soma de duas ou mais quantidades iguais. Em consequência, se chamarmos: **Ea** o erro da soma dos ângulos internos e **a** o coeficiente angular do erro permissível, teremos, para um triângulo:

$Ea = \sqrt{a^2 + a^2 + a^2} = a \sqrt{3}$ ; para um quadrilátero —  $Ea = \sqrt{a^2 + a^2 + a^2 + a^2} = a \sqrt{4}$  e assim por diante. Generalizando, para um polígono qualquer de **n** lados, vem

$$Ea = a \sqrt{n} \quad (1)$$

Esta fórmula é de grande importância e pode ser interpretada do seguinte modo: “O erro provável da soma dos ângulos internos de um polígono qualquer é diretamente proporcional à raiz quadrada do número de lados desse polígono”.

**Exemplo** — Admitindo-se para **a** o valor de 30” (coeficiente angular adaptável aos nossos trânsitos comuns) qual o erro que poderemos esperar na soma dos ângulos internos de um polígono de 9 lados?

Aplicando a fórmula (1) temos  $Ea = 30'' \sqrt{9} = \pm 90'' = \pm \frac{3'}{2}$

O resultado assim obtido, posto em confronto com o erro actual encontrado na verificação do serviço de campo, servirá de guia para que o mesmo seja aceito ou rejeitado.

Convém lembrar, entretanto, que as leis da teoria dos erros só se aplicam aos erros acidentais, de sorte que qualquer grande diferença verificada no confronto dos valores acima, dando motivo à rejeição do serviço, será levada à conta dos enganos ou dos erros cumulativos cujas causas devem ser procuradas e eliminadas.

Muitas vezes há grande conveniência em exprimir-se o ér-

ro angular em termos da unidade linear, isto é, em radianos. Sabendo-se que o desvio angular de um minuto, por unidade de distância, corresponde aproximadamente a 0.000291 — bastará multiplicar êsse valor numérico pelo erro angular em minutos ou fração de minuto, para obter-se o valor correspondente em radianos. Assim, se quizermos expressar em radianos o erro da soma dos ângulos internos de um polígono de  $n$  lados, teremos de modificar a fórmula (1) como adiante se vê :

$$E_a = 0,000291 \times a \sqrt{n} \quad (2)$$

ou melhor

$$E_a = 10^{-4} \times 2,91 \times a \sqrt{n} \quad (3)$$

Esta última fórmula facilita grandemente os cálculos e é aconselhável quando se possui uma tabela de ângulos com o seu equivalente em radianos.

## II. Medidas de alinhamentos. Meios de determinação do coeficiente de precisão de uma corrente ou fita métrica.

Quando se tratar da sua aplicação a um trabalho de grande importância que justifique por sua própria natureza o emprego do método dos “mínimos quadrados” e supondo que para tal fim foram eliminadas tôdas as causas de erros sistemáticos, eis como se poderá conseguir o coeficiente de precisão de uma cadeia ou fita métrica : Escolhe-se um local que reúna as condições médias do terreno a medir e toma-se aí uma distância um certo número de vezes — nunca menos de três — sempre com os mesmos auxiliares e com a mesma corrente ou fita métrica cujo coeficiente de precisão se quer determinar. Organiza-se um quadro com o rol dos resultados e tira-se a média aritmética das diversas medidas anotadas. Isto feito, procuram-se as diferenças entre a média encontrada e cada uma das  $n$  medidas ou observações. Tais diferenças que se denominam **resíduos** ou **discrepâncias**, são elevadas ao quadro e em seguida somadas para obter-se o valor de  $\sum d^2$  com o qual se entra na fórmula abaixo, preconizada pela teoria dos míni-

mos quadrados para se conseguir o valor **E** do erro provável de uma única medida ou observação. Eis a fórmula, cuja dedução, aliás, não cabe no âmbito deste trabalho: —

$$E = 0,6745 \sqrt{\frac{\sum d^2}{n-1}} \quad (*) \quad (4)$$

Conhecido assim o erro provável **E** da base medida cuja distância **l** pode ser considerada como a soma de **N** correntes iguais, de **c** metros de comprimento, a lei da propagação dos erros, já nossa conhecida e agora aplicada em sentido reverso, nos fornecerá os meios de determinar o erro provável **k** de cada corrente, ou seja, o seu **coeficiente de precisão**.

Assim, lembrando que **N** é igual a  $1 \div c$ , teremos

$$E = \sqrt{k^2 N} = k \sqrt{N} \quad (5)$$

donde

$$k = \frac{E}{\sqrt{N}} \quad (6)$$

**Aplicação.** No quadro abaixo, que dispensa maiores explicações, vê-se na segunda coluna o resultado de cinco medidas tomadas com um duplo decâmetro em uma base de 200 metros. A média aritmética das cinco medidas observadas é 200,12 ms. Na terceira coluna, encabeçada pela letra **d**, as discrepâncias. Finalmente, na última coluna, em frente a cada resíduo ou discrepância, o respectivo quadrado. Logo abaixo, o valor de  $\sum d^2$  (soma dos quadrados das discrepâncias). Com o emprego da fórmula (4) achou-se para **E** o valor de 0,035 que substituído em (6) nos deu o valor de  $k = 0,011$ .

(\*) **n** representa o número das observações

Vejamos o quadro.

	Medidas	d	d <sup>2</sup>
1	200,00	— 0,012	0,000144
2	199,95	— 0,062	0,003844
3	200,50	+ 0,038	0,001444
4	200,08	+ 0,068	0,004624
5	199,98	— 0,032	0,001024
n=5	1000,06	$\Sigma$ d <sup>2</sup> =	0,011080

$$\text{Méd. arit.} = 1000,06 \div 5 = \mathbf{200,012}$$

$$N = 200 \div 20 = 10$$

$$E = 0,6745 \sqrt{\frac{0,011080}{4}} = 0,035$$

$$k = \frac{0,035}{\sqrt{10}} = 0,011$$

$$\text{Coeficiente de precisão} = \mathbf{0,011}$$

Os dados arbitrários colhidos para o cálculo acima, apenas para servirem de guia, forneceram ao duplo decâmetro do nosso exemplo um excelente coeficiente de precisão que poderia ser adotado em quaisquer trabalhos de grande responsabilidade. Contudo, na medição das propriedades rurais as nossas pretensões devem ser mais modestas. Para determinar o coeficiente de precisão damos, a seguir, um processo mais simples e bastante prático que poderá ser usado com ótimos resultados. Escolhe-se, como anteriormente, uma distância determinada que será medida um certo número de vezes, quatro, por exemplo. Acham-se as discrepâncias entre a primeira medida e as três restantes; depois, as da segunda com as duas restantes e finalmente a da terceira com a última medida. Obtêm-se desse modo seis resíduos cuja média aritmética será o erro provável E da base escolhida. Procura-se o valor de N como no exemplo anterior e aplica-se a fórmula (6) para se ter o valor k, — coeficiente de precisão procurado. Um exemplo completo vê-se no quadro abaixo.



Observações	Medidas	Discrepâncias		
1.º	200,00			
2.º	200,15	0,15		
3.º	200,05	0,05	0,10	
4.º	199,90	0,10	0,25	0,15

$$E = (0,15 + 0,05 + 0,10 + 0,10 + 0,25 + 0,15) \div 6$$

$$E = 0,1333 \quad N = 200 \div 20 = 10$$

$$0,1333 = k \sqrt{10} \quad (\text{Eq. 5})$$

$$\therefore k = \frac{1,333}{\sqrt{10}} = 0,422 \quad (\text{Eq. 6})$$

Coefficiente de precisão = 0,04.

**Aplicação.** Se medirmos uma só vez a distância de um quilômetro com o duplo decâmetro experimentado acima, de precisão = 0,04, qual será o erro provável dessa medição ?

Solução.  $N = 1000 \div 20 = 50$

$$E = 0,04 \sqrt{50} = \pm 0,28 \quad (\text{Eq. 5})$$

De posse desses dois elementos essenciais — o **erro angular permissível** (com referência a cada instrumento) e o **coeficiente de precisão** da medida das distâncias (corrente ou fita métrica) — estamos em condições de estudar pormenorizada-mente a propagação dos erros vetores que conduzem ao erro de fechamento, o que faremos, a seguir antes de darmos por concluída a nossa tarefa.

## ANÁLISE DO ÊRRO DE FECHAMENTO

Define-se o êrro de fechamento como sendo a diferença entre a posição de uma estação qualquer do perímetro, assumida como ponto de partida, e a posição, obtida pelo cálculo, dessa mesma estação, ora considerada como ponto de chegada.

Interpretada à luz do cálculo das coordenadas, tal diferença representa a hipotenusa de um triângulo retângulo cujos catetos são respectivamente os êrros encontrados em latitudes e em longitudes. O seu valor atual nos é dado pela fórmula

$E = \sqrt{l^2 + d^2}$  na qual  $E$  representa o êrro de fechamento,  $l$  o êrro em latitudes e  $d$  o êrro em longitudes.

Encarada sob outro aspecto, pela teoria dos êrros, a diferença de fechamento pode ser considerada como a resultante da ação conjunta de êrros vetores (angulares e lineares). E o seu valor **provável**, na conformidade da conhecida lei da propagação dos êrros, vem a ser igual à raiz quadrada da soma dos quadrados dos êrros prováveis das medidas angulares e das medidas de alinhamento. Chamando  $E_f$  o êrro provável de fechamento,  $E_a$  a componente dos êrros angulares e  $E_c$  a dos êrros lineares, teremos, de acôrdo com o enunciado retro,

$$E_f = \sqrt{E_a^2 + E_c^2} \quad (7)$$

Mas, se o êrro provável de fechamento resulta da ação combinada de duas componentes diversas e independentes entre si, como discernir no seu todo a parte que provém das medidas angulares daquela que dimana das medidas de alinhamento? É o que pretendemos esclarecer nas linhas que se seguem analisando separadamente cada uma das quantidades —  $E_a$  e  $E_c$  que aparecem debaixo do radical da equação (7).

Começemos pelo elemento  $E_a$  das medidas angulares.

Devido ao êrro angular, o ponto extremo de um segmento retilíneo qualquer sofre um desvio, no sentido da sua rotação para a direita ou para a esquerda, proporcional à distância dêsse segmento. Se considerarmos, pois, um alinhamento  $AB$ ,

de comprimento  $l_1$ , o desvio provocado na posição **B** pelo erro angular  $a$  (em radianos) será :  $\pm a l_1$  ; um segundo alinhamento **BC**, de comprimento  $l_2$  ligado ao primeiro, sofrerá na sua extremidade **C** um deslocamento igual a  $\pm a l_2$  — visto que o coeficiente  $a$  do erro angular é sempre o mesmo para todos os ângulos medidos com o mesmo instrumento, em igualdade de condições. Mas o erro  $\pm a l_2$  do primeiro alinhamento influirá por sua vez no alinhamento seguinte, de sorte que, de acordo com o estabelecido pela lei da propagação dos erros, o deslocamento da extremidade **C** (esta considerada em relação à origem **A** do primeiro alinhamento) será :

$$E_c = \sqrt{a^2 l_1^2 + a^2 l_2^2} = \sqrt{a^2 (l_1^2 + l_2^2)} \quad (8)$$

Este processo repetir-se-á de modo idêntico em cada um dos alinhamentos subsequentes ligados entre si formando linha quebrada ou poligonal. Assim, se encararmos o ponto extremo de um contôrno poligonal de  $n$  lados, o seu desvio em relação ao vértice precedente será :  $\pm a l_n$  ; mas em relação ao ponto de partida da linha poligonal será dado pela equação.

$$E_n = \sqrt{a^2 (l_1^2 + \dots + l_n^2)} \quad (9)$$

Se a extremidade do último alinhamento coincidir com o ponto inicial do primeiro, como é o caso de um caminharmento fechado, a poligonal se transformará em linha perimetral de um polígono e o deslocamento  $E_n$ , provocado pelo erro angular, confundir-se-á com a primeira componente  $E_a$  da fórmula (7) do erro de fechamento.

Virá, então

$$E_a = E_n = \sqrt{a^2 (l_1^2 + l_2^2 + \dots + l_n^2)} \quad (10)$$

Elevando o quadrado, vem

$$E_a^2 = a^2 \left( l_1^2 + l_2^2 + \dots + l_n^2 \right) \quad (11)$$

Nós já vimos (eq. 5) que o erro linear de uma distância qualquer medida com a corrente, é proporcional à raiz quadrada do número N de correntes nela contidas. Vimos também que o valor de N corresponde à relação  $\frac{l}{c}$ , na qual l representa o comprimento total da linha medida e c o da própria corrente. Assim, se chamarmos k o coeficiente de precisão da corrente, o desvio da extremidade B de um alinhamento AB, de comprimento  $l_1$ , será:  $\pm k \sqrt{\frac{l_1}{c}}$ . Um segundo alinhamento BC, de comprimento  $l_2$ , terá na sua extremidade C um deslocamento igual a  $\pm k \sqrt{\frac{l_2}{c}}$ . Ligados, porém, entre si, esses dois alinhamentos, de sorte que o erro do primeiro vá influir na posição do segundo, o afastamento do ponto C será dado pela equação

$$E_c = \sqrt{k^2 \frac{l_1}{c} + k^2 \frac{l_2}{c}} = \sqrt{k^2 \left( \frac{l_1 + l_2}{c} \right)} \quad (12)$$

Fazendo igual raciocínio com respeito a cada um dos alinhamentos de uma linha quebrada de n lados, teremos o deslocamento total  $E_n$  do ponto extremo da poligonal representado pela equação

$$E_n = \sqrt{k^2 \left( \frac{l_1 + l_2 + \dots + l_n}{c} \right)} \quad (12)$$

Na hipótese de uma figura fechada, como no caso precedente, o valor  $E_n$  identificar-se-á com a segunda componente  $E_c$  do erro de fechamento (7). Mas, sendo a soma  $l_1 + l_2 + \dots + l_n$  igual ao perímetro do polígono, o seu valor será substituído por P na fórmula que segue

$$E_c = E_n = \sqrt{k^2 \frac{P}{c}} \quad (14)$$

que elevada ao quadro nos dá

$$E_c^2 = k^2 \frac{P}{c} \quad (15)$$

Substituindo na equação (7) os valores encontrados em (11) e em (15), respectivamente, teremos a fórmula do erro provável de fechamento assim constituída :

$$E_f = \sqrt{a_{aa}^2 (l_1^2 + l_2^2 + \dots + l_n^2) + k^2 \frac{P}{c}} \quad (16)$$

Tratando-se da verificação do erro de fechamento resultante da aplicação do método das coordenadas, em que as latitudes e longitudes são calculadas por via de ângulos de direção, a fórmula (16) deve ser ligeiramente modificada, como adiante se verá.

Com o fim de adaptar os dados colhidos no campo (ângulos e distâncias) ao cálculo das coordenadas, convencionou-se um sistema de eixos ortogonais no qual o eixo das abcissas, considerado como linha de referência, é traçado em direção vertical, ficando-lhe à direita a parte positiva do eixo das ordenadas. Aquêle, orientado sempre para o Norte, pode ser meridiano verdadeiro, ou magnético, ou, ainda, uma linha arbitrária tomada como falso meridiano.

Assim considerando o nosso sistema de eixos, devemos entender por **ângulo de direção** de um segmento retilíneo AB, o ângulo que êste forma na sua origem com a parte positiva do eixo das abcissas, medido sempre a partir do dito eixo, em sentido dextrorso. Por extensão, aqui o designamos pelo nome de **Azimute**, ainda mesmo que a linha de referência não seja o meridiano verdadeiro nem o magnético. Nas demonstrações que se seguem não devemos confundí-lo com os **rumos** que são azimutes reduzidos aos quadrantes para maior facilidade dos cálculos.

Em um caminhamento efetuado com o trânsito ou teodolito, no qual os ângulos **T** são medidos em cada vértice, a amplitude do azimute  $\beta_n$  de um alinhamento qualquer está na de-

pendência do azimute  $\beta_{n-1}$  do alinhamento anterior e do ângulo interno  $T_{n-1}$  compreendido entre os dois alinhamentos. O seu valor será expresso por qualquer das equações seguintes :

$$\beta_n = \beta_{n-1} + 180^\circ - T_{n-1} \quad (17)$$

ou

$$\beta_n = \beta_1 + (n-1) 180^\circ - (T_1 + T_2 + T_3 + \dots + T_{n-1}) \quad (18)$$

Resulta do exposto que, contrariamente ao que se dá com os ângulos internos, o erro provável do azimute de uma linha qualquer é sempre maior que o da linha antecedente, sendo, na verdade, igual à soma dos erros prováveis de todos os azimutes dos alinhamentos que o precedem inclusive o do alinhamento inicial, de que todos dependem.

Assim, chamando  $\beta'$  o erro provável do azimute e  $t_1, t_2, t_3 \dots t_{n-1}$  os erros permissíveis de cada um dos ângulos medidos, teremos :

$$\beta_n = \sqrt{\beta'^2 + t_1^2 + t_2^2 + t_3^2 + \dots + t_{n-1}^2} \quad (19)$$

Os valores  $t_1, t_2, t_3 \dots t_{n-1}$  são conhecidos e iguais, cada um, ao coeficiente de precisão  $a$  do instrumento empregado. O mesmo não se dá, porém, quanto ao erro  $\beta'$  do azimute da linha inicial, cujo valor não é fácil de se determinar. Para contornar a dificuldade é preciso eliminá-lo — o que facilmente se conseguirá tomando-se o primeiro alinhamento como falso meridiano. Assim procedendo, o azimute da linha inicial resultará igual a zero, tornando-se nulo também o erro correspondente. (

Dai a seguinte equação :

$$\beta_n = \sqrt{t_1^2 + t_2^2 + t_3^2 + \dots + t_{n-1}^2} \quad (20)$$

Uma vez que todos os  $t$  são iguais ao coeficiente  $a$ , vem

$$\beta'_n = \sqrt{(n-1) a^2} \quad (21)$$

Voltando à equação e nela suprimindo o primeiro alinhamento cujo erro, na parte angular, é nulo, e conservando a mesma notação, temos-a assim modificada :

$$E_f = \sqrt{(\beta'^2_2 l^2_2 + \beta'^2_3 l^2_3 + \dots + \beta'^2_n l^2_n)} + k^2 \frac{P}{c} \quad (22)$$

Mas, da equação (21) tiram-se

$$\beta'_2 = \sqrt{a^2}; \quad \beta'_3 = \sqrt{2a^2}; \quad \dots \quad \beta'_n = \sqrt{(n-1)a^2}$$

donde

$$E_f = \sqrt{(a^2 l^2_2 + 2a^2 l^2_3 + \dots + (n-1)a^2 l^2_n)} + k^2 \frac{P}{c} \quad (23)$$

ou

$$E_f = \sqrt{a^2 (l^2_2 + 2l^2_3 + \dots + (n-1) l^2_n)} + k^2 \frac{P}{c} \quad (24)$$

Estabelecidas e demonstradas que ficaram as fórmulas do erro provável de fechamento, vamos esclarecer com um exemplo completo de aplicação, que poderá servir de paradigma aos que desejarem conferir os próprios trabalhos no louvável intuito de se aproximarem, tanto quanto possível, da perfeição. A fórmula (23) é de fácil aplicação e pode ser utilizada em todos os casos que se apresentam mais frequentemente na prática, desde que se adaptem a cada caso os devidos coeficientes de precisão. Aquela é fixa; estes, com a sua articulação apropriada, é que a tornam maleável. Todavia, não é única. Os que trabalham só com a bússola poderão, nos casos mais simples, não havendo atração local da agulha, empregar a fórmula (16). Então, devem ser muito mais largos e tolerantes os coeficientes de precisão, podendo o coeficiente angular ir de 5 a 8 minutos conforme a bússola. Concomitantemente o coeficiente linear será alterado, por exemplo, para 0,90 ou 0,1 conforme o

caso, tudo a juízo do profissional, que procurará estabelecer uma certa concordância entre os coeficientes angular e linear.

**Problema** — Mediu-se um terreno de forma poligonal com um trânsito comum permitindo leitura angular até 30" de aproximação (a). As distâncias foram medidas com uma corrente de 20 ms. de comprimento, (c), perfeitamente aferida, tendo por coeficiente de precisão  $k = 0,40$ . Os ângulos internos (T) foram medidos em cada vértice e tomado o primeiro alinhamento (AB) como falso meridiano. Os rumos foram deduzidos dos respectivos azimutes, estes obtidos por intermédio dos ângulos internos, de conformidade com a fórmula (17). Empregasse, como se vê do quadro abaixo, o método das coordenadas retangulares. Deseja-se saber, pelo seu confronto com o erro provável eq. 23), se o erro de fechamento obtido pelo cálculo está dentro dos limites de tolerância.

## CÁLCULO DAS COORDENADAS

Lados	Ângulos internos	Azimutes reduzidos	Distâncias l	Latitudes		Longitudes	
				N	S	E	W
AB		N 0°	295,40	295,40			
B	79°44'30"						
BC		79°44'30"SE	315,20		55,13	310,16	
—C	124°19'0"						
CD		24°3'30"SE	218,60		199,61	89,12	
D	107°40'0"						
DE		48°16'30"SW	244,50		162,73		182,49
Ê	108°42'0"						
EA		60°25'30"NW	249,00	122,89			216,55
Â	119°35'30"						
			1322,70	418,29	418,47	399,28	399,04
	Dif=60"		P	Dif=0,18		Dif=0,24	
$\text{Erro atual de fechamento} = \sqrt{(0,18)^2 + (0,24)^2} = 0,30$							



COMPROVAÇÃO DOS RESULTADOS

A) Quanto aos ângulos internos :

$$\text{Erro atual} = 60'' \quad \text{Erro provável} = 30'' \sqrt{5} = 66'' \text{ (eq. 1)}$$

B) Quanto ao êrro de fechamento :

$$\text{Erro atual} = \sqrt{(0,18)^2 + (0,24)^2} = 0,30$$

$$\text{Erro provável} = \sqrt{0,0131 + 0,1056} = 0,34$$

Interpretação : Resultado mais que satisfatório.

VERIFICAÇÃO DOS CÁLCULOS

1. Erros angulares .

$$\begin{aligned} \text{Dados: } a &= 30'' = \frac{10^{-4}}{2} \times 1,455 \text{ radianos} \\ a &= 10'' = \frac{-8}{2} \times 2,115 \text{ radianos} \end{aligned}$$

Cálculos (eq. 23)

$$\begin{aligned} 2a \frac{1}{2} &= 10'' \times 2,115 \times (315,20) = 0,0021017 \\ 2a \frac{1}{3} &= 10'' \times 4,230 \times (218,60) = 0,0020217 \\ 3a \frac{1}{4} &= 10'' \times 6,346 \times (244,50) = 0,0037923 \\ 4a \frac{1}{5} &= 10'' \times 8,416 \times (249,00) = 0,0052463 \\ \text{Soma} & \dots \dots \frac{0,0131630}{0,0131630} \end{aligned}$$

$$E_f = \sqrt{0,0131 + 0,1056} = 0,34$$

2 Erros lineares :

$$\text{Dados : } k=0,04$$

$$k^2=0,0016$$

$$P = 1322$$

$$c = 20$$

$$P/c=66$$

Cálculo (eq. 15)

$$\frac{3}{k} \frac{P}{c} = 0,0016 \times 66 = 0,1056$$

**Conclusão** — O processo que acabamos de estudar não é o mais comumente empregado na verificação do êrro de fechamento. É costume admitir-se a priori como expressão do limite do êrro permissível para tal ou qual levantamento, uma fração da distância medida, ou melhor, uma determinada razão, v. g. de um para mil. Semelhante critério, se bem que generalizado, não nos parece de todo defensável. Com efeito, êle se fundamenta na idéia de que, num dado perimetro, todo e qualquer alinhamento medido com igual precisão deve ter necessariamente o seu limite de êrro enquadrado na mesma razão estabelecida — o que em verdade não acontece. Para comprová-lo

basta atentarmos para a equação ( 5) na qual se verifica que a propagação do erro linear se dá proporcionalmente, não à distância medida, mas à raiz quadrada dessa distância — ali expressa em correntes. Portanto, se o erro fracional da distância total do perímetro não implica, como vimos, na mesma razão de erro cada um dos alinhamentos considerados isoladamente, ainda que medidos em paridade de condições, segue-se que poderá êle interpretar, quando muito, a razão do erro médio praticado e nunca a do limite máximo do erro permissível. Aliás, esta objeção não é nossa. Encontramo-la em primeira mão no belo livro de Henry Briggs, intitulado "The Effects of Errors in Surveyig". (\*)

No método por nós estudado, o adensamento do erro provável é acompanhado passo a passo, estação por estação, até concretizar-se no erro provável de fechamento. Este, aplicado como um teste ao resultado atual, facilita, por comparação, o julgamento do serviço e acusa imediatamente a existência de qualquer engano ou erro sistemático fora do comum.

Qualquer que seja, porém, o processo empregado — atente bem o leitor — nenhum dêles exprime certeza ou exatidão matemática, porque — se esta exclui a possibilidade de erros — aquela, por sua própria natureza, não condiz com a noção de probabilidade, na qual se baseiam tôdas as questões relativas à teoria dos erros.

São Paulo, agosto de 1946.

---

(\*) H. Briggs. op. cit., Londres, 1912.