



فصل ۳

دانش فنی، اصول، قواعد، قوانین و مقررات

در ذیل فهرستی از عناوین فعالیت‌های مهم در پروژه‌ها به‌عنوان ابزاری کمکی برای مسئولان و مجریان پروژه‌ها ارائه شده است. لازم به‌ذکر است براساس شرایط و نوع قرارداد هر پروژه ممکن است رعایت برخی از این آیتم‌ها ضرورت نداشته باشد. ضمناً این فعالیت‌ها به‌طور معمول در حوزه وظایف مدیران پروژه‌ها تعریف می‌گردند؛ لکن با توجه به دیدگاه شرکت‌ها و نیز چارت سازمانی هر پروژه ممکن است در پست‌های شغلی مختلف تقسیم گردند.

- مطالعه و بررسی اسناد و مستندات پیمان قرارداد، قبل و بعد از ابلاغ پیمان
- مطالعه و بررسی نقشه‌ها، قبل و بعد از ابلاغ پیمان
- پیگیری تهیه ضمانت‌نامه اقساط پیش‌پرداخت‌ها و ارائه به کارفرما
- پیگیری تهیه ضمانت انجام تعهدات و ارائه به کارفرما
- بازدید از محل پروژه و سایت کارگاه قبل از تحویل زمین
- بررسی امکانات محلی نظیر ماشین‌آلات، نیروی انسانی، منابع و معادن محلی
- بررسی شرایط اقلیمی منطقه
- بررسی اجاره بهای زمین، مسکن، خودرو و...
- تحویل زمین پروژه و سایت تجهیز کارگاه
- انتخاب منابع قرضه، معادن شن و ماسه و...
- فراهم نمودن مقدمات اعزام و استقرار پرسنل و ماشین‌آلات آماده به کار
- ارسال کانکس‌های موقت به محل پروژه جهت شروع تجهیز کارگاه
- ارائه پلان تجهیز کارگاه به مشاور و اخذ تأییدیه آن
- آغاز عملیات ساخت انبار سرپوشیده و روباز
- آغاز عملیات اجرایی ساخت و تجهیز کارگاه شامل: ■ کانکس یا ساختمان‌ها، ■ منابع آب و سوخت، ■ تعمیرگاه ماشین‌آلات ■ پست برق (برق شبکه یا موتور برق)، ■ ساخت و تأمین تأسیسات آب و فاضلاب، ■ تأسیسات برق، ■ تأسیسات مخابرات، ■ ساخت و راه‌اندازی سنگ‌شکن، ■ ماسه‌شور، ■ بچینگ پلانت، ■ تأمین سیلوهای سیمان، ■ ساخت کارگاه‌های آهن‌گری، نجاری، سکوها و...
- بررسی برنامه زمان‌بندی تفصیلی
- بررسی هیستوگرام‌های منابع پروژه و ریزفعالیت‌های پروژه و تعیین درصد وزنی و مالی منابع پروژه (WBS)
- ارائه برنامه زمان‌بندی پروژه به مشاور و اخذ تأییدیه آن
- اخذ تسهیلات اعطایی کارفرما
- اخذ مجوزهای محلی جهت استفاده از شبکه برق، آب، بهره‌برداری از منابع قرضه و معادن
- اخذ حواله‌جات و تسهیلات دریافت سیمان و سوخت و... از مراجع و نهادهای سازمان‌های دولتی و غیردولتی
- پیگیری تهیه بیمه‌نامه تمام‌خطر پروژه و ارائه به کارفرما
- پیگیری تهیه بیمه‌نامه ماشین‌آلات
- پیگیری تهیه بیمه‌نامه مسئولیت مدنی با شخص ثالث یا بدون شخص ثالث
- تهیه چارت سازمانی پروژه

- چیدمان نفرات مورد نیاز و استخدام و به کارگیری آنها
- معرفی نفرات کلیدی به مشاور و کارفرما و در صورت نیاز تأیید صلاحیت آنها از کارفرما
- تقسیم مسئولیت‌ها میان کلیه عوامل اجرایی با بهره‌گیری از نیروهای واجد شرایط با در نظر گرفتن امکان بهره‌وری بیشتر
- بررسی رفع معارض احتمالی پروژه (تملك اراضی کشاورزی، مسکونی، دولتی و...) دکل‌های برق، شبکه‌های مختلف تأسیسات شهری و محلی، انبار مصالح و اجناس دپو شده متعلق به کارفرما و یا مردم محلی در محدوده اجرای پروژه و اعلام به مشاور و کارفرما و پیگیری مستمر آنها
- تأمین و تدارک مصالح اصلی پروژه شامل سیمان، میلگرد و... با در نظر گرفتن بار مالی زیاد آنها و ضرورت پیگیری از مرکز یا کارخانه‌های مربوطه
- عقد قرارداد با پیمانکاران جزء و فروشندگان
- اخذ تأییدیه صلاحیت پیمانکاران جزء و فروشندگان از کارفرما در صورت لزوم
- تدارک ماشین‌آلات مورد نیاز پروژه با اولویت ماشین‌آلات در تملك شرکت، خرید یا اجاره
- بررسی روش‌های اجرایی و ارائه Quality Plan پروژه
- اعلام Quality Plan پروژه به مشاور و اخذ تأییدیه آن
- انتخاب و معرفی آزمایشگاه‌های واجد شرایط به مشاور و کارفرما
- اخذ تأییدیه صلاحیت آزمایشگاه‌های واجد شرایط از کارفرما (در صورتی که هزینه انجام آزمایشات در تعهدات پیمانکار باشد)
- پیاده نمودن سیستم مدیریت کنترل پروژه
- پیاده‌سازی سیستم اداری و پرسنلی
- پیاده‌سازی سیستم تعمیر و نگهداری ماشین‌آلات سبک و سنگین
- سیستم مالی، هزینه کردن، تنخواه و صندوق، پشتیبانی و خرید کالا
- پیاده نمودن سیستم انبارداری، تدارکات و حمل
- پیاده نمودن سیستم QC/QA مطابق با نیاز کارفرما
- پیاده نمودن سیستم ایمنی، حفاظت و بهداشت (HSE)
- کنترل فعالیت‌های مربوط به برنامه‌های زمان‌بندی و به‌هنگام نمودن آنها
- کنترل مصالح ورودی به کارگاه انبار و...
- کنترل صورت وضعیت کارکردهای شرکت و پیمانکاران جزء
- کنترل تأخیرات به‌وجود آمده و مستندسازی آنها
- پیگیری ادعاها
- کنترل هزینه‌ها و مقایسه هزینه‌های واقعی با هزینه‌های پیش‌بینی شده (آیتم‌های ضررده) و همچنین پرداخت حقوق
- کنترل صورت مجالس، دستور کارها، چک‌لیست‌ها و پیگیری اخذ مصوبات آنها از مشاور و یا کارفرما
- کنترل وظایف دفتر فنی در حوزه مستندسازی، گزارشات، مکاتبات
- کنترل عملیات اجرایی، بازبینی و یا اصلاح روش‌های اجرایی
- کنترل کمی و کیفی عملیات اجرایی
- کنترل عوامل مختلف در منابع انسانی به جهت بررسی راندمان و بهره‌وری آنها در بخش‌های مختلف پروژه
- تشکیل جلسات هماهنگی با نظارت مشاور و کارفرما و اخذ صورت جلسات مورد نیاز پروژه
- پیگیری مستمر در خصوص مصوبات جلسات با کارفرما و مشاور
- پیگیری مطالبات مالی پروژه از ذی‌حسابی کارفرما

- شرکت در جلسات هماهنگی و مستمر سرپرست کارگاه با گروه‌های اجرایی و پیمانکاران جزء
- بررسی مشکلات مختلف پروژه از قبیل مشکلات قراردادی، اجرایی، حوادث قهریه، معارض موجود، نبود و یا عدم تأمین به‌موقع مصالح و مطالبات مالی پروژه و... که ناشی از عدم قصور پیمانکار است
- تهیه و تنظیم ادعاهای شرکت در ارتباط با مشکلات ناشی از عدم قصور پیمانکار و پیگیری آنها
- ارائه راهکارهای پیشنهادی برای حل مشکلات ایجاد شده در مسیر انجام پروژه
- بررسی امکان ایجاد روش‌های مهندسی ارزش، تهیه برآوردهای مالی و زمانی و ارائه طرح توجیهی به کارفرما و مشاور جهت جایگزینی با روش‌های موجود
- بررسی و تأمین امکانات و تسهیلات رفاهی، آموزشی و چندرسانه‌ای برای پرسنل کارگاه (در حد امکانات کارگاه)
- بررسی افزایش ۲۵ درصد مقادیر پروژه و کارهای جدید
- ارائه برآورد و آنالیز قیمت‌های جدید به مشاور و پیگیری اخذ مصوبات آنها
- بررسی لزوم تشکیل کمیسیون طبقه‌بندی خاک جهت تعیین درصد سنگ عملیات خاکی و سنگی
- پیگیری تشکیل کمیسیون پیش راه‌اندازی و اخذ مصوبه ابلاغ آن
- پیگیری تشکیل کمیسیون رفع نواقص و اخذ مصوبه ابلاغ آن
- پیگیری تشکیل کمیسیون تحویل موقت و اخذ مصوبه ابلاغ آن
- پیگیری تشکیل کمیسیون تحویل قطعی و اخذ مصوبات ابلاغ آن
- ارسال صورت وضعیت قطعی و جمع‌آوری کلیه مستندات جهت دفاع از ادعاها تا حصول نتیجه و پیگیری مصوبه آن
- پیگیری استرداد ضمانت‌نامه و سایر سپرده‌ها

مشخصات سه نوع دستگاه جوشکاری ۳۰۰ آمپری

مشخصات	مونور ژنراتور	یکسوکنده	ترانسفورماتور
مقدار متوسط بارده در بار کامل (درصد)	۶۰	۶۵	۸۵
توان ورودی متوسط بدون بار (وات)	۲۸۵۰	۱۰۵۰	۶۰۰
ایمنی	بسیار خوب	خوب	متعارف
تناسب و تطابق با الکترودهای مختلف	خوب	خوب	خیلی کم
هر سه الکتروده (در شرایط مساوی)	استاندارد	استاندارد	صرفه‌جویانه
تغییرات شدید جریان خروجی با ولتاژ ورودی	خیلی کم	خیلی زیاد	زیاد
تغییرات شدید به علت گرم شدن	خیلی زیاد	کم	خیلی کم
انحراف قوس	زیاد	متوسط	کم
صدا	زیاد	کم	کم
عمر	خوب	مطالعه نشده	خیلی خوب
کیفیت جوش	خوب	خوب	خوب
هزینه نگهداری	خیلی زیاد	مطالعه نشده	خیلی کم

جوشکاری قوس الکتریکی با الکتروده روکش دار (SMAW)



شکل ۱- الکترودهای روکش دار

در حال حاضر متداول ترین روش جوشکاری در کارگاه‌های متعارف ساختمانی روش SMAW می‌باشد. در این روش که موسوم به روش دستی می‌باشد از الکترودهای روکش دار استفاده می‌گردد. انواع الکترودهای مورد استفاده در این روش شامل روتیلی معمولی، روتیلی پودر آهن دار، سلولزی و کم هیدروژن می‌باشند و به ترتیب الکترودهای E۶۰۱۲، E۶۰۱۴، E۶۰۱۰ و E۷۰۱۸ نمونه‌هایی متناظر با هر یک از الکترودهای مذکور می‌باشد. الکترودها در قطرهای ۲/۲۵، ۳/۲۵، ۴ و ۵ میلی‌متر تولید می‌شوند. به‌طور معمول در اجرای سازه‌های فولادی قطر الکترودهای مصرفی با توجه به ضخامت قطعه، شکاف ریشه اتصال، وضعیت جوشکاری، بعد جوش و میزان مهارت جوشکار تعیین می‌گردد.

جدول مشخصات جوش ساختمانی و فلز مبنای سازگار با آن

گروه	فلز مبنا	روش جوشکاری			
		جوش با الکتروده (SMAW)	جوش زیر پودری (SAW)	جوش تحت حفاظ گاز (GMAW)	جوش با فلوس مغزی (FCAW)
I	ST37(Fy 2400)	AWS A5.1 یا A5.5 E60XX یا E70XX	AWS A5.17 یا AWS A5.23 F6X یا S7X_EXXX	AWS A5.18 E70S_X یا E70U_X	AWS A5.20 E60T_X
II	ST52(Fy=3600)	AWS A5.5. E70XX A5.1	AWS A5.17 یا AWS A5.23 S7X_EXXX	AWS A5.18 _ E70S_X یا E70U_1	AWS A5.20 E70T_X (E70T_2 و E70T_3 استثنا)



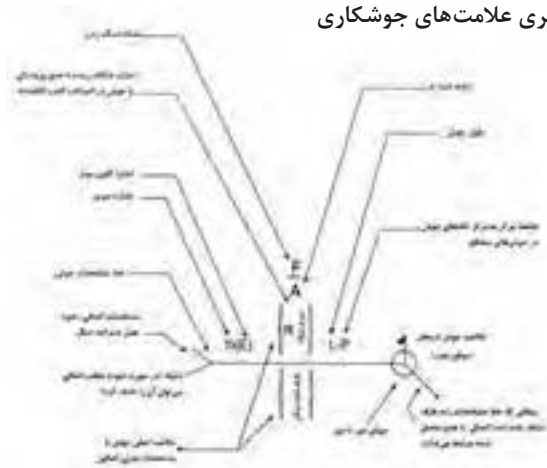
شکل ۲- جوشکاری با الکترودهای روکش دار

جوش پشت یا پشت بند	گوشه	کام یا انگشترانه	شبیاری						
			ساده	جناغی	نیم جناغی	لاله‌ای	نیم لاله‌ای	جناغی گرد	نیم جناغی گرد

علائم تکمیلی جوش

جوش دور تا دور	جوش در محل (موقع نصب)	شکل سطح جوش	
		تخت	محدب

محل قراردادی جاگیری علامت‌های جوشکاری



تذکر

اندازه، علامت، طول جوش و فاصله تکه‌های آن باید به همین ترتیب از چپ و راست روی خط مشخصات نوشته شود.

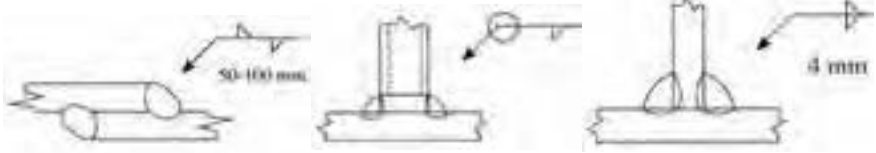
جهت خط مشخصات یا محل پیکان تغییری در این قاعده ایجاد نمی‌کند.

ساق قائم جوش‌های باید در طرف چپ قرار گیرد.

جوش‌های طرف نشانه پیکان و طرف دیگر دارای یک اندازه می‌باشند، مگر اینکه خلاف آن ذکر شده باشد.

برای دیگر علائم اساسی به کتاب علائم قراردادی اتصالات در ساختمان‌های فلزی یا نشریات AWS مراجعه کنید.

جوش‌های گوشه

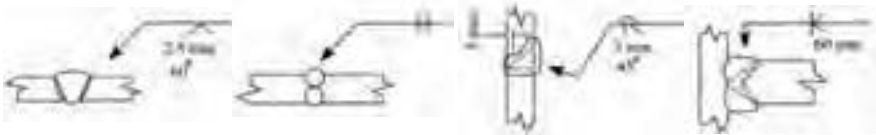


تصویر نشان‌دهنده این است که جوش‌ها یکی در میان بوده، تکه‌های جوش ۵ سانتی متری هستند و به فاصله مرکز به مرکز ۱۰ سانتی متری قرار دارند.

تصویر نشانگر آن است که جوش دور تا دور می‌باشد.

تصویر نشانگر این است که عدد نماینده اندازه ساق جوش، وقتی جوش‌های دو طرف یکی باشند، تنها در یک طرف گذارده می‌شود.

جوش‌های شیاری



تصویر نشانگر جوش شیاری ساده با جوشکاری از دوطرف جناغی با زاویه پخی ۶۰ درجه و شکاف ریشه ۲/۵ میلی‌متر می‌باشد.

تصویر نشانگر جوش شیاری ساده با جوشکاری از دوطرف جناغی با زاویه پخی ۶۰ درجه می‌باشد.

تصویر نشانگر جوش نیم‌جناغی با شکاف ریشه ۳ میلی‌متر و با پخ ۴۵ درجه در قطعه بالایی و استفاده از جوش پشت‌بند می‌باشد.

تصویر نشانگر جوش شیاری نیم‌جناغی دوطرفه می‌باشد.

عیوب جوش و پیچیدگی اعضای جوشی

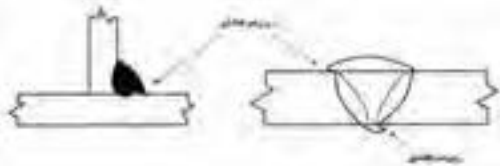
به منظور دستیابی به یک جوش با کیفیت، متغیرهای جوشکاری باید به درستی انتخاب شده و به کار گرفته شود. برخی از این متغیرها شامل نوع الکتروود متناسب با فلز پایه از نظر نوع روکش و فلز پرکننده، تکنیک جوشکاری، وضعیت جوشکاری، ساختار اتصال و مشخصه‌های الکتریکی شامل قطبیت، آمپراژ و ولتاژ است. به طور خلاصه عیوب اصلی جوش به قرار ذیل می‌باشند:

۱ روی هم افتادگی (Overlap)

تعریف: نقصی در کنار یا ریشه جوش که به علت جاری شدن فلز بر روی سطح فلز پایه و یا پاس جوش قبلی ایجاد می‌شود بدون اینکه ذوب و اتصال مناسب با آن ایجاد شود. این عیب می‌تواند اثری مانند بریدگی کناره جوش داشته باشد و یک منطقه تمرکز تنش ناشی از عدم یکنواختی در جوش ایجاد شود.

علت:

- سرعت حرکت کم جوشکاری
- زاویه نادرست الکتروود



■ استفاده از الکتروود با قطر بالا

■ آمپراژ خیلی کم

۲ بریدگی کنار جوش (Undercut)

تعریف: شباری است غیریکنواخت به صورت کنگره‌ای در کنار یا ریشه جوش و یا لبه فلز پایه که ضمن کاهش سطح مقطع فلز پایه می‌تواند موجب ایجاد تمرکز تنش و یک منطقه مستعد برای ترک شود.

علت:

■ آمپراژ زیاد

■ طول قوس بلند

■ حرکت موجی زیاد الکتروود

■ سرعت حرکت بسیار زیاد جوشکاری

■ زاویه الکتروود خیلی به سطح اتصال متمایل بوده است

■ سرباره با ویسکوزیته زیاد

۳ آخال‌های سربار (Slag inclusion)

تعریف: به هر ماده غیرفلزی که در یک اتصال جوش باقی بماند، آخال‌های سرباره می‌گویند. این آخال‌ها می‌توانند در مقطع جوش نقاط ضعیفی ایجاد کنند. آخال‌های سرباره استحکام سطح مقطع جوش را کاهش داده و یک منطقه مستعد ترک ایجاد می‌کنند.

علت:

■ پاک نشدن مناسب سرباره از پاس‌های

قبلی

■ آمپراژ ناکافی

■ زاویه یا اندازه نادرست الکتروود

■ آماده‌سازی نادرست.

۴ ذوب ناقص (Lack of fusion, LOF)

تعریف: عدم اتصال بین فلز جوش و فلز پایه یا بین لایه‌های جوش که اتصال جوش را ضعیف کرده و یک منطقه مستعد ایجاد ترک خستگی ایجاد می‌شود.

علت:

■ استفاده از الکتروودهای کوچک برای فولاد ضخیم و سرد

■ آمپراژ ناکافی

■ زاویه الکتروود نامناسب

■ سرعت حرکت بسیار زیاد

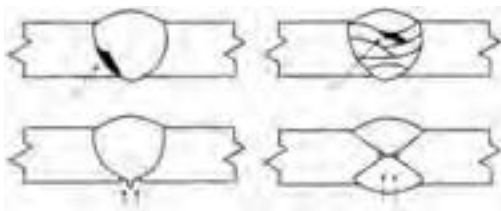
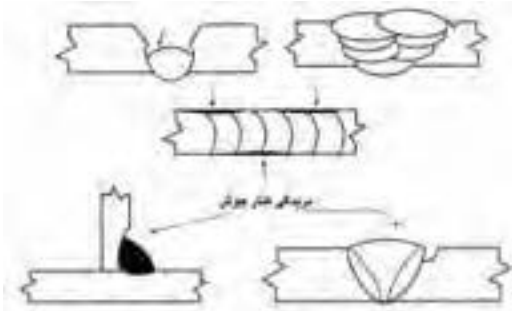
جوشکاری

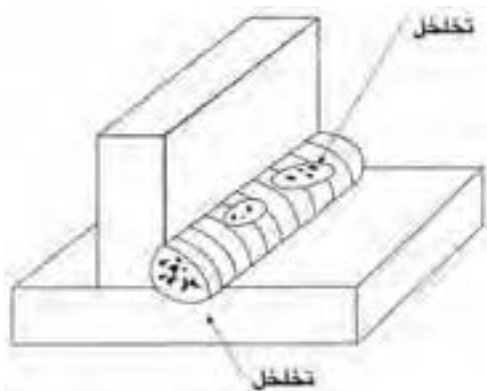
■ سطح آلوده (پوسته نورد،

لکه، روغن و ...)

۵ تخلخل (Porosity)

تعریف: تخلخل سوراخ یا حفره‌ای است که به صورت داخلی یا خارجی در جوش دیده می‌شود که به نام‌های «مک لوله‌ای»، «مک سطحی» یا «سوراخ‌های گرمی» نیز شناخته می‌شود که موجب





کاهش استحکام اتصال جوشی می‌شود. تخلخل سطحی به اتمسفر خورنده اجازه می‌دهد که فلز جوش را مورد حمله قرار دهد و موجب خوردگی آن شود.

علت:

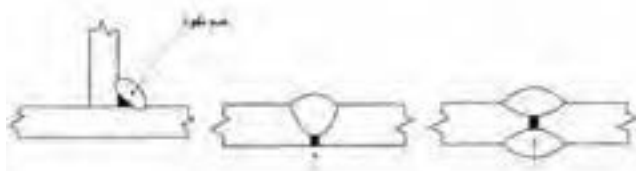
- سطح فلز پایه مرطوب و یا آلوده مثل آلودگی‌های روغن، غبار، لکه یا زنگار
- مرطوب بودن و یا شکستگی روپوش الکترود
- محافظت گازی ناکافی از قوس الکتریکی و حوضچه مذاب

■ وجود مقادیر بالای گوگرد و فسفر در فلزات پایه.

۶ عدم نفوذ (نفوذ ناقص) (Lack of penetration, LOP)

تعریف: عدم نفوذ کامل فلز جوش در ریشه اتصال که موجب ضعف اتصال جوشی و ایجاد یک منطقه مستعد ترک خستگی می‌شود.

علت:

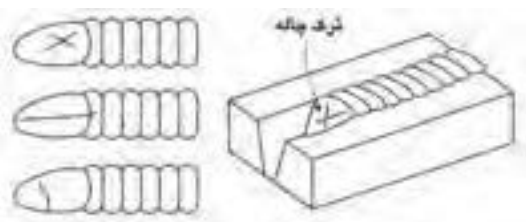


- آمپرژ بسیار پایین
- فاصله ریشه ناکافی
- استفاده از الکترود با قطر بالا در پاس ریشه
- سرعت حرکت زیاد

جوشکاری

۷ چاله جوش (Crater)

چاله جوش، حوضچه‌هایی است که در انتهای جوش اتفاق می‌افتد و با ترک‌هایی از مرکز حوضچه به اطراف همراه است که گاهی به این ترک، ترک ستاره‌ای نیز گفته می‌شود. ترک چاله جوش، ترک انقباضی بوده و معمولاً از قطع ناگهانی قوس ناشی می‌شود. ترک چاله جوش معمولاً به سه صورت طولی، عرضی و ستاره‌ای دیده می‌شود.



۸ پاشش (ترشح) یا جرقه زیاد (Spatter)

تعریف: قطرات مذاب که از منطقه قوس به اطراف پراکنده می‌شوند و در صورت قرار گرفتن در محل درز جوش می‌تواند باعث عدم ذوب فلز پایه شوند.

علت:

- آمپرژ زیاد
- طول قوس بلند
- استفاده از الکترود مرطوب
- وزش قوس.

۹ ترک در جوش (Crack)

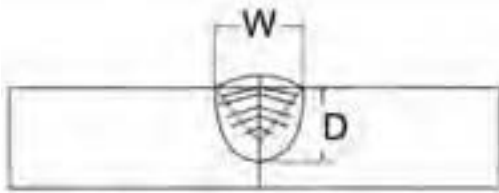


ترک مرکزی ناشی از جدایش و تفکیک

به دو نوع ترک گرم و ترک سرد تقسیم‌بندی می‌شوند. ترک‌های گرم، ترک‌هایی هستند که در دماهای بالا رخ می‌دهند و ترک‌های سرد ترک‌هایی هستند که بعد از اینکه جوش به دمای محیط رسیده، رخ می‌دهد. بیشتر ترک‌ها در اثر تنش‌های کششی ناشی از انقباض جوش ایجاد می‌شوند.

■ الف) ترک به صورت خط مرکزی (طولی): علت ترک مرکزی یکی از سه پدیده زیر است:

الف) ۱ ترکی که ناشی از جدایش و تفکیک است:

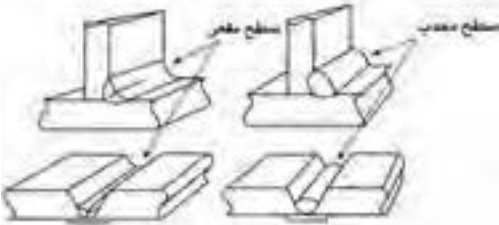


ترک مرکزی مربوط به شکل گرده جوش

جوش هدایت شده و باعث جدایش و در نتیجه ترک در مرکز جوش شود.

۲ ترکی که مربوط به شکل گرده جوش است: این نوع ترک بیشتر در جوش‌های تک‌پاسه اتفاق می‌افتد. اگر یک پاس جوش دارای عمق بیشتری نسبت به عرض آن باشد و یا اینکه پهنای جوش زیاد ولی عمق نفوذ خیلی کم باشد، این نوع ترک اتفاق می‌افتد. توصیه می‌شود که نسبت پهنای جوش به عمق آن ۱ به ۱ یا ۱/۴ به ۱ باشد تا از ایجاد این ترک جلوگیری شود.

۳ ترکی که مربوط به شرایط سطحی جوش است:



ترک مرکزی مربوط به شرایط سطحی جوش

جوش‌هایی با سطح مقعر ایجاد شود، تنش‌های ناشی از انقباض‌های داخلی کم می‌شود که سطح جوش تحت کشش قرار گرفته و موجب ایجاد ترک در خط مرکزی شود.

ب) ترک عرضی: ترک عرضی، ترک

مقاطع نیز نامیده می‌شود. ترکی است که در جهت عمود بر طول جوش ایجاد می‌شود. این نوع ترک، از انواعی است که اغلب در جوشکاری با آن مواجه می‌شویم و معمولاً در جوشی که دارای استحکام بالاتری در مقایسه با فلز پایه باشد و دارای چقرمگی کمی است دیده می‌شود. این نوع ترک با نفوذ زیاد هیدروژن به منطقه جوش و افزایش تنش‌های پسماند و سرد شدن سریع جوش، تشدید می‌شود.

ج) ترک منطقه متأثر از حرارت جوش: این نوع ترک به صورت طولی در کنار نوار جوش روی فلز پایه اتفاق



ترک عرضی

می افتد و زمانی رخ می دهد که سه شرط زیر در محل اتصال برقرار باشد:
 ۱- نفوذ هیدروژن زیاد در منطقه جوش، ۲- افزایش تنش های پسماند، ۳- ترد شدن منطقه جوش
 (در اثر سرد شدن سریع جوش، وجود کربن زیاد در فلز پایه).

سطح مقطع کابل متناسب با شدت جریان مصرفی

شدت جریان حداکثر (آمپر)	سطح مقطع کابل (میلی متر مربع)
۲۰۰	۲۵
۳۰۰	۵۰
۴۵۰	۷۰
۶۰۰	۹۵

نمونه فرم مشخصات فنی روند جوشکاری

ملاک اجرای عملیات جوشکاری دستورالعمل جوش (WPS) است. یک بازرس می‌تواند دستورالعمل جوشکاری (WPS) مربوط به سازه فلزی موردنظر را تهیه و تدوین کند یا اینکه دستورالعمل جوشکاری توسط یک مهندس جوش تدوین و تأیید شده باشد و بازرس با در دست داشتن دستورالعمل مربوطه تمامی بندهای دستورالعمل را در شروع کار به اپراتور و کارشناسان پروژه توضیح داده و سپس مطابق آن کنترل‌های لازم را اعمال نماید.

مشخصات فنی روند جوشکاری (WPS)

پیش‌نیازها		تاریخ تأیید صلاحیت								
تاریخ آزمون	تاریخ آزمون	تاریخ آزمون	تاریخ آزمون							
فرم بوده	تایید کننده	فرم بوده	تایید کننده							
فرمان جوشکاری	جوشکاری منس	جوشکاری منس	جوشکاری منس							
شماره PQIR بنیادین	جوشکاری خودکار	جوشکاری نیمه خودکار	جوشکاری نیمه خودکار							
مشخصات آبیاری		مشخصات جوشکاری								
نوع اتصال	جوش یکطرفه	نوع اتصال	جوش دوطرفه							
نوع مواد پیشنهادی	پوشش دارد	نوع مواد پیشنهادی	پوشش ندارد							
نخاله جوش از بنیاد انجام می‌شود	سرمه خودکار	نخاله جوش از بنیاد انجام می‌شود	سرمه خودکار							
روش نخاله جوش از بنیاد	اندازه پستی ریشه	روش نخاله جوش از بنیاد	اندازه پستی ریشه							
اندازه شکافت ریشه	نوع سازه اتصالات و اندازه‌ها	اندازه شکافت ریشه	نوع سازه اتصالات و اندازه‌ها							
زاویه سازه		زاویه سازه								
مشخصات فلز پایه		مشخصات فلز پرکننده								
مشخصات فلز پایه	جوش مستقیم	مشخصات فلز پرکننده	مشخصات فلز پرکننده							
نوع و رده فلز پایه	جوش عکس	مشخصات فلز پرکننده	مشخصات فلز پرکننده							
سختی فلز پایه	جوش یک رده	مشخصات فلز پرکننده	مشخصات فلز پرکننده							
	جوش چند رده	مشخصات فلز پرکننده	مشخصات فلز پرکننده							
	روش اندازه‌گیری بین پاس‌ها	مشخصات فلز پرکننده	مشخصات فلز پرکننده							
پیش‌گرمایش		روش جوشکاری								
حداقل برجه حرارت پیش‌گرمایش	روش جوشکاری	حداقل برجه حرارت پیش‌گرمایش	روش جوشکاری							
فاصله جراثیم بین جوش‌ها		فاصله جراثیم بین جوش‌ها								
حداکثر		حداکثر								
جداول اتصال		روش جوشکاری								
نوع اتصال	سورتمت هر گره	فاصله	جرمیان		تعمیر	روش جوشکاری	فرم پرکننده	فرمان	تاریخ آزمون	شماره جوش
			نوع و فاصله	ظرف						

الف) حداقل اندازه و بعد جوش شیاری

در جوش شیاری نفوذ کامل معادل ضخامت ورق نازک تر و در جوش شیاری با نفوذ نسبی تحت شرایط زیر قابل قبول است:



ضخامت ورق (میلی متر)	بعد جوش (میلی متر)
۳ - ۵	۲
۵ - ۶	۳
۶ - ۱۲	۵
۱۲ - ۲۰	۶
۲۰ - ۳۸	۸
۳۸ - ۵۷	۱۰

شکل ۳- ابزار اندازه گیری بعد جوش

ب) بازرسی بعد و اندازه جوش گوشه

- ۱ بعد مؤثر گلوی جوش گوشه، کوتاه ترین فاصله از ریشه تا سطح هندسی تئوریک مقطع جوش است. در شکل های ۵ - ۱۴ تا ۵ - ۱۶ گلوی مؤثر در چندین حالت نشان داده شده است.
 - ۲ حداکثر اندازه جوش گوشه در صورتی که ضخامت قطعه مساوی یا کوچک تر از ۷ میلی متر است، مساوی ضخامت قطعه می باشد.
 - ۳ در صورتی که ضخامت قطعه بزرگ تر از ۷ میلی متر باشد، حداکثر اندازه جوش گوشه ۲ میلی متر کوچک تر از ضخامت قطعه است.
- حداقل اندازه جوش گوشه طبق استاندارد:

ضخامت ورق (میلی متر)	بعد جوش (میلی متر)
کمتر یا مساوی ۶	۳
۶ - ۱۲	۵
۱۲ - ۲۰	۶
بزرگ تر از ۲۰	۸

ج) جوش انگشخانه و کام

- ۱ حدافل قطر سوراخ جوش انگشخانه نباید کمتر از ضخامت ورق به علاوه ۸ میلی متر باشد. حداکثر قطر مساوی حدافل قطر به علاوه ۳ میلی متر است.
- ۲ حدافل فاصله مرکز به مرکز سوراخ‌های جوش انگشخانه ۴ برابر قطر سوراخ می باشد.
- ۳ طول شکاف جوش کام نباید بیش از ۱۰ برابر ضخامت ورقی باشد که در آن ایجاد می شود. عرض شکاف نباید کمتر از ضخامت ورق به علاوه ۸ میلی متر باشد. حداکثر عرض مساوی، حدافل عرض به علاوه ۳ میلی متر است.
- ۴ انتهای شکاف باید به صورت نیم‌دایره و یا در صورت گوشه‌دار بودن، دارای گردی با شعاع حدافل ضخامت ورق باشد.
- ۵ حدافل فاصله محور به محور شکاف‌ها در امتداد عرضی، چهار برابر عرض شکاف و حدافل فاصله مرکز به مرکز شکاف‌ها در امتداد طولی، مساوی دو برابر طول شکاف است.
- ۶ در صورتی که ضخامت ورق مساوی و یا کوچک‌تر از ۱۶ میلی متر باشد تمام ضخامت سوراخ و یا شکاف باید با جوش پر شود. در صورتی که ضخامت ورق بزرگ‌تر از ۱۶ میلی متر باشد ضخامت جوش مساوی نصف ضخامت ورق و یا ۱۶ میلی متر (هر کدام که بزرگ‌تر است) می باشد.

بازرسی پیچیدگی و تغییر شکل‌های ناشی از جوشکاری

یکی از موارد بازرسی بعد از جوشکاری کنترل میزان پیچیدگی در سازه موردنظر است که باید پیچیدگی چه در طول یا عرض و یا پیچیدگی‌های زاویه در حد مجاز طبق استاندارد AWS D۱.۱ باشد.

بازرسی عملیات پس گرم کردن و تنش زدایی

در صورتی که در دستورالعمل جوشکاری انجام عملیات حرارتی الزام شده باشد بازرسی باید درجه حرارت و زمان عملیات حرارتی و نحوه سرد شدن و نتایج پس از عملیات حرارتی را بر روی اتصال، کنترل و ثبت نماید.

آزمایش‌های غیر مخرب

این بازرسی‌ها پس از اتمام جوشکاری علاوه بر بازرسی چشمی صورت می‌گیرد که شامل آزمایش مایع نافذ PT ذرات مغناطیسی MT و پرتونگاری RT است که به‌طور خلاصه کاربرد و ویژگی هر کدام از روش‌های فوق در زیر آمده است:

الف) بازرسی چشمی (VT)

ب) آزمایش مایع نافذ (PT)

ج) آزمایش ذرات مغناطیسی (MT)

د) آزمایش فراصوتی (UT)

ه) آزمایش پرتونگاری (RT)



شکل ۴- ابزار بازرسی چشمی

بازرسی چشمی: اولین مرحله در آزمایش یک قطعه، بازرسی چشمی است. بازرسی با چشم غیر مسلح فقط عیب‌های نسبتاً بزرگی را که به سطح قطعه می‌رسند نمایان خواهد کرد. با به کار بردن لوازمی مثل ذره بین و چراغ قوه می‌توان کارایی بازرسی چشمی را افزایش داد. بازرسی چشمی نیازمند دیدی قوی و ورزیده و تجربه طولانی همراه اطلاعات و دانش و حضور ذهن می‌باشد.

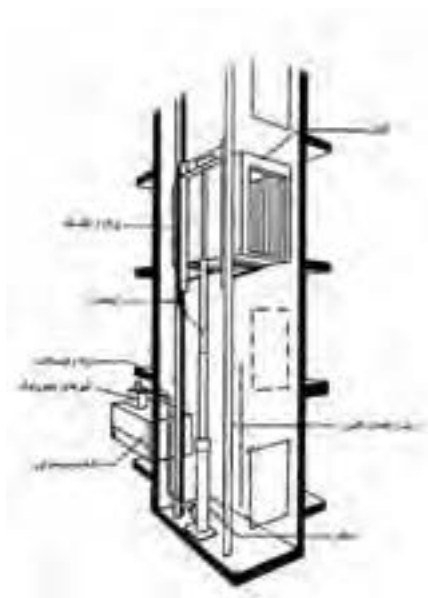
منتخبی از مشخصات کاربردی آسانسورها

آسانسور

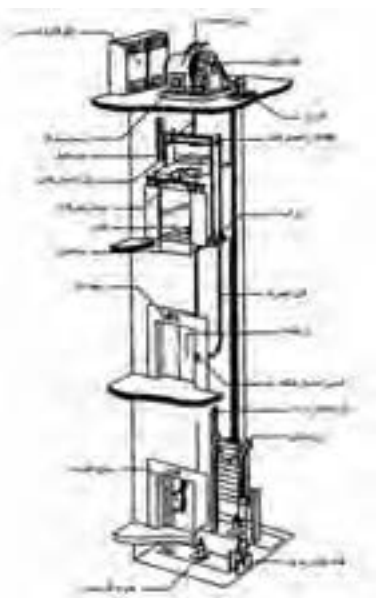
وسیله‌ای است متشکل از کابین و معمولاً وزنه تعادل و اجزای دیگر که با روش‌های مختلفی مسافر (نفر) یا بار یا هر دو را در مسیر بین طبقات ساختمان جابه‌جا می‌کند.

آسانسور کششی: آسانسوری است که حرکت آن بر اثر اصطکاک بین سیم بکسل و شیار فلکه کشش، به‌هنگام چرخش آن، توسط سیستم محرکه انجام می‌شود. (شکل ۵)

آسانسور هیدرولیکی: در این نوع آسانسور عامل حرکت کابین، سیلندر و پیستون هیدرولیکی است و ممکن است وزنه تعادل نیز داشته باشد و معمولاً برای ارتفاعات کم و سرعت‌های کم کاربرد دارد. (شکل ۶)



شکل ۶- آسانسور هیدرولیکی



شکل ۵- آسانسور کششی

بالاسری

فاصله قائم بین کف بالاترین توقف تا زیر سقف چاه آسانسور را بالاسری گویند. این فاصله برای جلوگیری از برخورد تعمیرکاران یا اجزای فوقانی کابین با سقف چاه پیش‌بینی می‌شود و اندازه آن متناسب با نوع و سرعت آسانسور از جدول‌های استاندارد به دست می‌آید.

تابلو کنترل آسانسور

مجموعه‌ای شامل مدارهای فرمان و قدرت که وظیفه کنترل حرکت کابین و پاسخگویی به احضار را به عهده دارد. قسمت فرمان در انواع قدیمی از رله‌های متعدد و در انواع جدید عموماً از ریزپردازنده‌ها و سایر قطعات الکترونیکی ساخته می‌شود.

تراز طبقه شدن

منظور هم‌تراز شدن کف کابین با کف تمام شده طبقه در محل ورودی به آسانسور است.

سیستم اضافه بار

در برخی آسانسورها برای جلوگیری از اضافه بار حسگری را به شیوه‌های مختلف تعبیه می‌کنند تا هنگام سوار شدن مسافر یا گذاشتن بار بیش از ظرفیت پیش‌بینی شده در کابین، ضمن اعلام خبر از حرکت آسانسور تا تخلیه بار اضافی جلوگیری شود.

سیستم ترمز ایمنی (سیستم پاراشوت)

سیستم مکانیکی که ترجیحاً در قسمت زیرین یا بالای چهارچوب (یوک) کابین و وزنه تعادل (در صورت لزوم) قرار می‌گیرد و در مواقع اضطراری با افزایش غیرعادی سرعت، فعال شده و سبب توقف کابین یا وزنه تعادل به وسیله قفل شدن کابین یا وزنه تعادل به ریل‌ها می‌شود، ترمزهای ایمنی به سه دسته تقسیم می‌شوند:

■ آنی یا لحظه‌ای برای سرعت‌های تا $0/63$ متر بر ثانیه

■ آنی با ضربه‌گیر برای سرعت‌های تا 1 متر بر ثانیه

■ تدریجی برای سرعت‌هایی که بیشتر یا مساوی یک متر بر ثانیه می‌باشند.

چاه: فضایی است که ریل‌ها و برخی تجهیزات آسانسور در آن نصب می‌شوند و کابین و وزنه تعادل در این مکان حرکت می‌نمایند. معمولاً با دیوارها، درهای طبقات و درها و دریچه‌های اضطراری محصور می‌گردد، در آسانسورهای نما باز قسمتی از دیوارها ممکن است محصور نباشد.

چاهک

فاصله قائم بین کف پایین‌ترین توقف تا کف چاه آسانسور (به ابعاد چاه آسانسور) را چاهک می‌گویند. این اندازه مانند بالاسری از اهمیت زیادی برخوردار است و از جدول‌های استاندارد، متناسب با نوع و سرعت آسانسور انتخاب می‌شود.

درهای طبقات

درهایی هستند که در محل ورودی طبقات به کابین قرار می‌گیرند، درهای طبقات انواع مختلف دارند مانند درهای تلسکوپ (یک طرف بازشو)، درهای سانترال (وسط بازشو)، درهای آکاردئونی، درهای لولایی و ... انتخاب نوع و اندازه بازشوی درهای طبقات متناسب با نوع کاربری و مطابق با استانداردها و ضوابط مربوط صورت می‌گیرد.

درب کابین

درب است که در ورودی کابین قرار گرفته و معمولاً به‌طور خودکار باز و بسته می‌شود. سیستم محرکه باز و بسته کردن درهای خودکار طبقات معمولاً روی درب کابین وجود دارد و هنگامی که در طبقه موردنظر توقف می‌کند هم‌زمان با باز شدن یا بسته شدن درب کابین، درب خودکار طبقه نیز باز یا بسته می‌شود.

ریل های راهنما

اجزای فلزی با مقطع T هستند که برای هدایت کابین یا وزنه تعادل (در صورت وجود) به کار می‌روند.

زنجیر جبران (سیم بکسل جبران)

در ساختمان‌های مرتفع وقتی که کابین در بالا و یا پایین‌ترین طبقه قرار می‌گیرد مجموع وزن سیم بکسل‌ها که مقدار قابل ملاحظه‌ای است به یک سمت فلکه کششی منتقل می‌شود و مشکلاتی مانند سرخوردن روی فلکه کشش، گرم شدن موتور، مصرف انرژی زیاد را به وجود می‌آورد. برای جلوگیری از این موارد، سیم بکسل یا زنجیری، هم‌وزن سیم بکسل‌ها، از تیر پایین یوک کابین به تیر پایین وزنه تعادل متصل می‌شود که اضافه وزن به وجود آمده به وسیله سیم بکسل‌ها را جبران نماید و به آن سیم بکسل یا زنجیر جبران می‌گویند.

سرعت نامی

حداکثر سرعت کابین هنگام حرکت عادی را سرعت نامی می‌گویند.

سیستم‌های فراخوانی آسانسور

نحوه پاسخ به احضار مسافری در آسانسور با توجه به نوع کاربری ساختمان می‌تواند متفاوت باشد و انتخاب صحیح سیستم کنترل اهمیت زیادی دارد.

انواع مرسوم سیستم‌های فراخوانی به شرح زیر می‌باشد:

۱ ساده (پوش با تن): در این نوع، آسانسور به اولین احضار پاسخ داده و تا انجام این فرمان، احضارهای بعدی بی‌تأثیر است. این سیستم که ساده‌ترین است برای مکان‌های کم ترافیک، آسانسورهای باربر و بیماربر (مخصوص حمل تخت یا برانکارد) با تعداد طبقات کم مناسب است. دکمه احضار در طبقات، تکی است.

۲ جمع کن روبه پایین (کالکتیو دان): در این نوع، آسانسور در حین حرکت از بالا به پایین به کلیه احضارها پاسخ می‌دهد و برای ساختمان‌های مسکونی و پرجمعیت و ساختمان‌های اداری که در طبقات آن شرکت‌های مستقل از هم قرار دارند و کم ترافیک هستند مناسب می‌باشد، دکمه احضار در طبقات، تکی است.

۳ جمع کن روبه بالا (کالکتیو آپ): شبیه جمع کن روبه پایین است و به احضارهای از پایین به بالا پاسخ می‌دهد و برای ساختمان‌های کم ترافیک که طبقه اصلی در بالا و سایر طبقات در پایین است مناسب می‌باشد. دکمه احضار در طبقات، تکی است.

۴ جمع کن انتخابی (کالکتیو سلکتیو): در این نوع، آسانسور به احضارهای در جهت حرکت کابین پاسخ داده و در نتیجه از توقف‌های غیرضروری در پاسخ به احضارهایی که خلاف جهت حرکت کابین است جلوگیری به عمل می‌آید. در هر طبقه دو دکمه با علامت بالا و پایین (به غیر از طبقات انتهایی بالا و پایین که یک دکمه می‌باشد)، وجود دارد. این نوع کنترل برای ساختمان‌های اداری پر ترافیک توصیه می‌شود.

۵ فراخوانی گروهی: اگر کنترل به صورت دوتایی، سه تایی یا بیشتر باشد دو، سه یا چند آسانسور با یک فرمان کنترل شده و نزدیک‌ترین کابین هم‌جهت به احضار پاسخ می‌دهد. در این سیستم زمان انتظار مسافری حداقل خواهد بود و برای برج‌های مرتفع، هتل‌ها و مؤسسات بزرگ که از چند دستگاه آسانسور نزدیک به هم استفاده می‌نمایند مناسب می‌باشد.

سطح مفید کابین

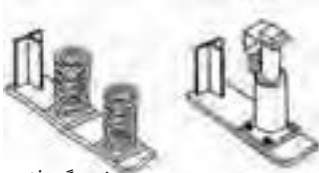
سطح مفیدی است که برای ایستادن مسافر و یا گذاشتن بار به کار گرفته می‌شود و مقدار آن متناسب با ظرفیت بار یا مسافر محاسبه می‌شود.

شیر اطمینان

شیر هیدرولیکی است که هنگام سقوط یا افزایش ناگهانی سرعت در آسانسورهای هیدرولیک به کار می‌رود و هنگام افزایش جریان روغن بیش از حد مجاز، بسته شده و از سقوط یا افزایش سرعت کابین جلوگیری می‌نماید.

ضربه‌گیر (بافر)

وسیله‌ای ارتجاعی است که برای جلوگیری از اصابت کنترل نشده کابین و یا وزنه تعادل به کف چاهک به کار می‌رود و طوری طراحی و انتخاب می‌شود که قسمتی از انرژی جنبشی کابین را مستهلک کند. ضربه‌گیر لاستیکی تا سرعت یک متر در ثانیه ضربه‌گیر فنر حلقوی تا سرعت $1/6$ متر بر ثانیه و ضربه‌گیر هیدرولیک برای هر سرعتی قابل استفاده است. (شکل ۷) باید توجه داشت که ضربه‌گیر برای متوقف کردن کابین در سقوط آزاد طراحی نشده است.



شکل ۷- ضربه‌گیر (بافر)
ضربه‌گیر هیدرولیک ضربه‌گیر فنری

طبقه اصلی ورودی

منظور طبقه‌ای است که ورودی افراد پیاده به ساختمان از آن طریق انجام می‌شود و معمولاً هم‌تراز خیابان است. چنانچه در ساختمانی دسترسی‌های اصلی مختلفی به یک آسانسور وجود داشته باشد پایین‌ترین آنها طبقه اصلی محسوب می‌شود.

طول مسیر حرکت

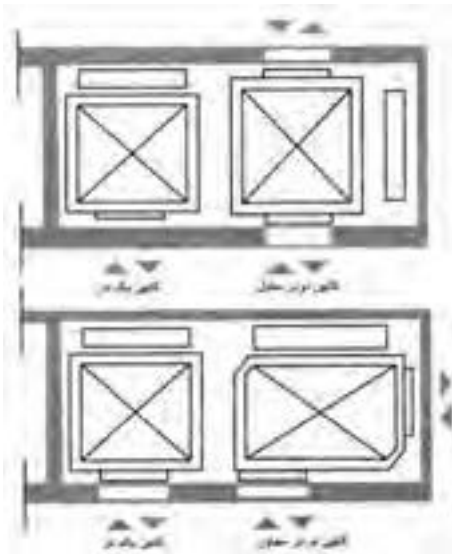
ارتفاع بین کف طبقه اصلی و ورودی تا کف بالاترین طبقه توقف آسانسور طول مسیر حرکت نامیده می‌شود.

کابین

جزئی از آسانسور است که مسافر، بار یا هر دو را در خود جای می‌دهد. کابین دارای کف برای ایستادن، دیوارهایی برای حفاظت مسافری یا بار، سقف و معمولاً دارای در می‌باشد.

کابین دو در

کابینی است که دو در دارد، در صورتی که این دو در، در دو ضلع روبه‌رو باشند کابین دو در روبه‌رو و در صورتی که در دو ضلع مجاور باشند کابین دو در مجاور نامیده می‌شود (شکل ۸)



شکل ۸- پلان

کلید آتش نشان

کلیدی است که در مواقع ضروری، توسط آتش نشان فعال شده و کنترل آسانسور فقط توسط آتش نشان (راهبر داخل کابین) صورت می گیرد و به سایر احضارها پاسخ داده نمی شود تا کارایی آسانسور با حذف توقف های غیر ضروری بیشتر شود.

کنترل کننده مکانیکی سرعت (گاورنر)

وسيله ای مکانیکی است که از طریق سیم بکسل یا زنجیر به سیستم ترمز ایمنی (پاراشوت) کابین یا وزنه تعادل (در صورت وجود) وصل است تا در موقع افزایش سرعت از حد تعیین شده توسط استانداردهای معتبر قفل کرده و ضمن فرمان قطع برق موتور آسانسور، سیستم ترمز ایمنی را فعال نماید.

موتورخانه

فضایی است که موتور گیربکس یا سیستم رانش آسانسور و تابلو کنترل و غیره را در خود جای می دهد و ابعاد آن به ازای ظرفیت های مختلف در جدول های استاندارد قید شده است. در برخی سیستم ها موتورخانه در بالا یا کنار چاه آسانسور حذف و سیستم رانش آسانسور به داخل چاه آسانسور منتقل شده است.

نگهدارنده ریل ها

رابطی است که ریل ها را به سازه و دیواره چاه آسانسور متصل می کند و برای اتصال آن از بست مخصوص و پیچ و مهره استفاده می شود.

وزنه تعادل

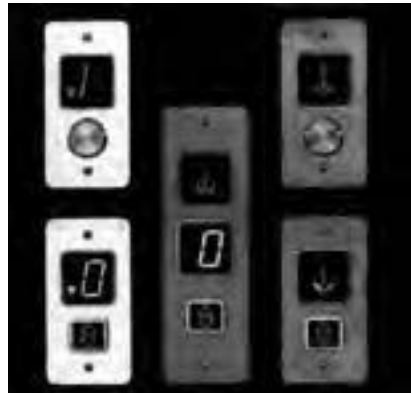
وزنه یا ترکیبی از وزنه ها است که برای متعادل کردن وزن کابین و بخشی از ظرفیت آسانسور به کار می رود.

یوک کابین

قاب نگهدارنده ای است که کف کابین، ترمزهای ایمنی، کفشک ها و سیم بکسل ها به آن متصل می شوند.



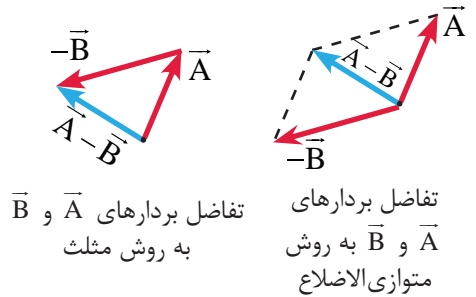
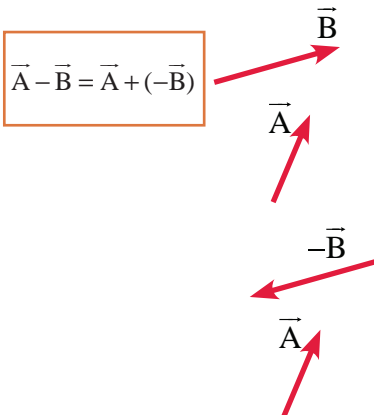
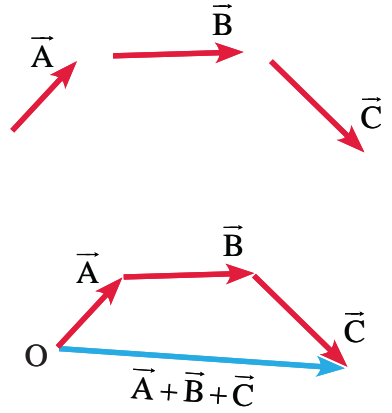
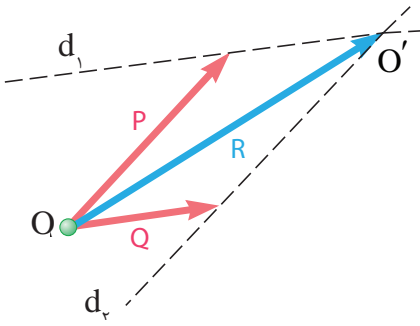
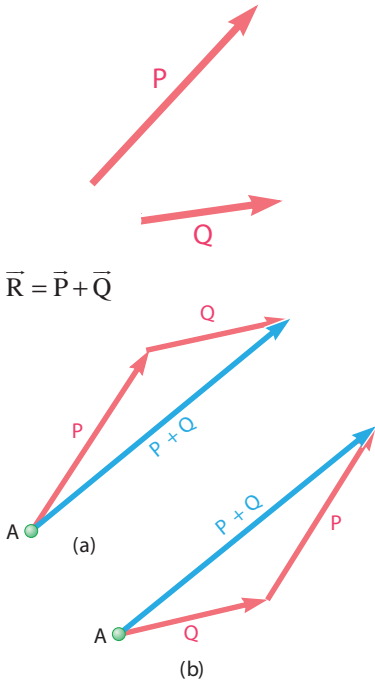
شکل ۱۱- تصویری از آسانسور اکسپوز

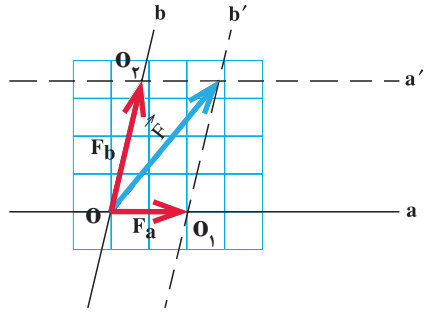
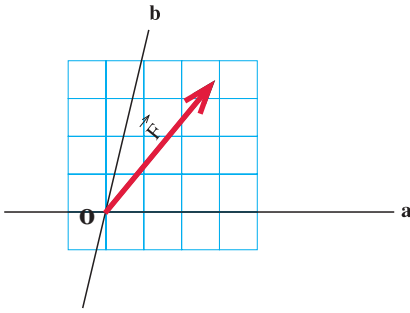


شکل ۹- انواعی از پوش پاتن

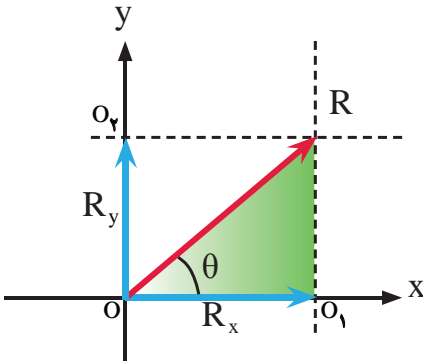


شکل ۱۰- تصویری از بالابر معلولین





اندازه یا مقدار مؤلفه‌های R_x و R_y با استفاده از روابط مثلثاتی در مثلث رنگ شده شکل روبه‌رو به شکل زیر محاسبه می‌شوند:

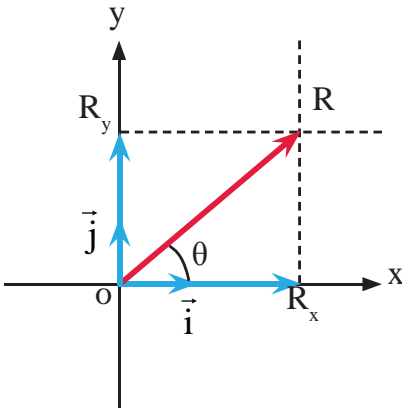


$$\cos \theta = \frac{R_x}{R} \Rightarrow R_x = R \cdot \cos \theta$$

$$\sin \theta = \frac{R_y}{R} \Rightarrow R_y = R \cdot \sin \theta$$

نمایش برداری یک بردار در دستگاه مختصات دکارتی

$$\vec{R} = R_x \vec{i} + R_y \vec{j}$$



که در رابطه فوق R_x مؤلفه \vec{R} روی محور x و R_y مؤلفه \vec{R} روی محور y می‌باشد. مقدار گشتاور حول یک محور عبارت است از حاصل ضرب نیرو (F) در کوتاه‌ترین فاصله نیرو یا امتداد آن تا محور مورد نظر (d). گشتاور را با M نمایش می‌دهند و رابطه آن به صورت زیر نوشته می‌شود:

$$M = F \cdot d$$

شرط تعادل نقطه مادی آن است که برآیند نیروهای وارد بر آن صفر باشد یعنی:

$$\sum \vec{F} = 0 \Rightarrow \begin{cases} \sum \vec{F}_x = 0 \\ \sum \vec{F}_y = 0 \end{cases}$$

شرایط تعادل جسم صلب عبارت است از:

$$\begin{cases} \sum F_x = 0 \\ \sum F_y = 0 \\ \sum M = 0 \end{cases}$$

مراحل تحلیل خرپا در این روش عبارت است از:

- ۱ محاسبه عکس‌العمل‌های تکیه‌گاهی ←
- ۲ ترسیم پیکر آزاد هر گره ←
- ۳ اعمال شرایط تعادل هر گره (نقطهٔ مادی) یعنی: $\begin{cases} \sum F_x = 0 \\ \sum F_y = 0 \end{cases}$ ←
- ۴ حل معادلات تشکیل‌شده و محاسبهٔ مجهولات موردنظر

گشتاور اول سطح (ممان استاتیکی)

حاصل ضرب مساحت در فاصلهٔ مرکز آن تا محور موردنظر.

گشتاور اول (ممان استاتیکی) سطوح مرکب

$$Q_x = \sum_{i=1}^n A_i \bar{y}_i$$

$$Q_y = \sum_{i=1}^n A_i \bar{x}_i$$

مرکز سطح سطوح مرکب

$$\bar{x} = \frac{\sum A_i \bar{x}_i}{\sum A_i}$$

$$\bar{y} = \frac{\sum A_i \bar{y}_i}{\sum A_i}$$

ممان اینرسی یک سطح نسبت به محورهایی که موازی با محورهای مرکزی آن سطح می‌باشند، برابر است با ممان اینرسی آن سطح نسبت به محورهای مرکزی به اضافه حاصل ضرب مساحت در مجذور فاصله محور موردنظر تا مرکز سطح.

یعنی:

$$I_X = I_{X_G} + Ad_y^2$$

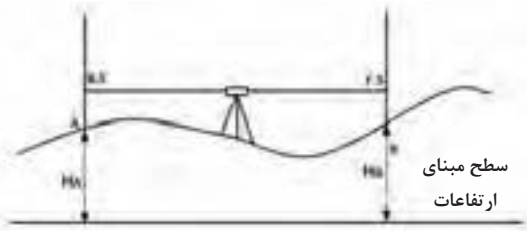
$$I_Y = I_{Y_G} + Ad_x^2$$

$$H_B + F.S = H_A + B.S$$

$$H_B - H_A = B.S - F.S$$

$$\Delta H_{AB} = B.S - F.S$$

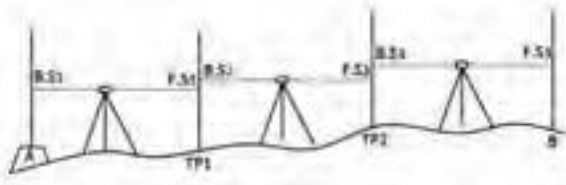
$$H_B = H_A + \Delta H_{AB}$$



شکل ترازبایی هندسی

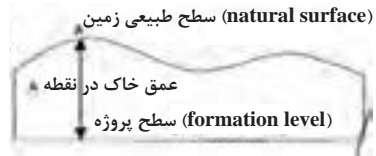
$$\Delta H_{AB} = \sum B.S - \sum F.S$$

$$H_B = H_A + \Delta H_{AB}$$



شکل ترازبایی تدریجی

ارتفاع پروژه - ارتفاع زمین = عمق خاک
یا
 $hi = Hi - Hp$

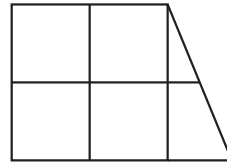


به عبارتی حجم کل از رابطهٔ تعمیم یافتهٔ زیر قابل محاسبه می‌باشد:

$$V = A \times 1/4 (\sum h_1 + 2\sum h_2 + 3\sum h_3 + 4\sum h_4) + \sum R$$

$\sum h_1$: مجموع عمق خاک گوشه‌هایی که در یک مربع مشترک‌اند.
 $\sum h_2$: مجموع عمق خاک گوشه‌هایی که در دو مربع مشترک‌اند.
 $\sum h_3$: مجموع عمق خاک گوشه‌هایی که در سه مربع مشترک‌اند.
 $\sum h_4$: مجموع عمق خاک گوشه‌هایی که در چهار مربع مشترک‌اند.
 $\sum R$: مجموع حجم‌های اشکال مثلثی و دوزنقه‌ای شکل.

V مثلث = $A \times (h_1 + h_2 + h_3) / 3$
 V دوزنقه = $A \times (h_1 + h_2 + h_3 + h_4) / 4$
 که در این حالت باید ابتدا مساحت (A) هر مثلث و یا دوزنقه را از روی اضلاع زمینی دقیقاً محاسبه نموده و در روابط بالا قرار داد.



(اختلاف ارتفاع دو نقطه) / (اختلاف ارتفاع نقطه پایین‌تر با ارتفاع منحنی) × فاصله دو نقطه = فاصله منحنی از نقطه ارتفاع پایین‌تر

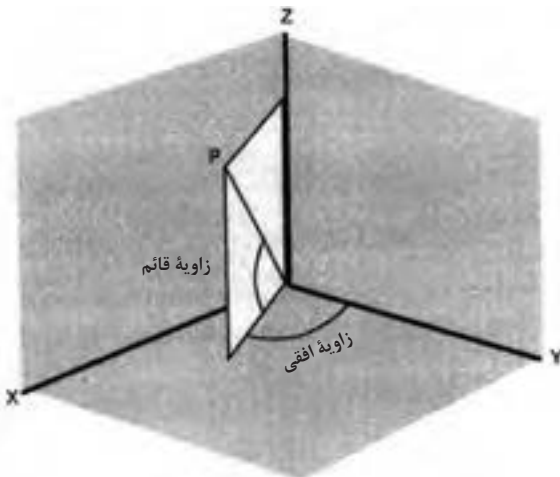
ارتفاع معلوم نقطه آخر - ارتفاع به دست آمده برای نقطه آخر = خطای بست تراز یابی
 $e_L = h' - h$

■ مقدار مجاز خطای بست تراز یابی از رابطه زیر به دست می آید:

$$e_{\max} = 12\sqrt{k}$$

■ مقدار تصحیح از رابطه زیر به دست می آید:

$$c = \frac{-e_L}{n}$$



شکل ۱۲- زاویه افقی و قائم

خط قائم محل



شکل ۱۳- زاویه شیب و زینتی

بین زاویه شیب و زینتی رابطه زیر برقرار است:

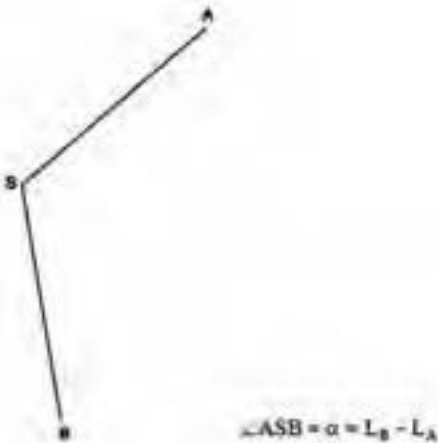
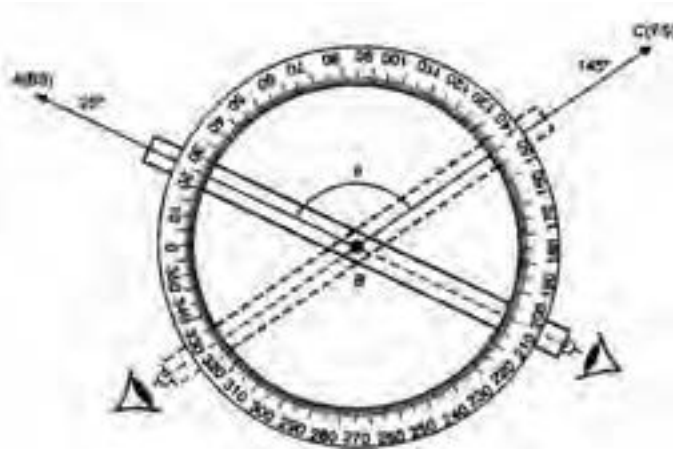
$$Z = 90^\circ - \alpha$$

بین واحدهای زاویه رابطه زیر برقرار می باشد که از آن می توان برای تبدیل آنها به هم استفاده نمود.

$$\frac{D}{360} = \frac{G}{400} = \frac{R}{2\pi} \Rightarrow \frac{D}{180} = \frac{G}{200} = \frac{R}{\pi}$$

$$\frac{D}{9} = \frac{G}{10}$$

که در آن D ، G و R به ترتیب مقادیر عددی زاویه برحسب درجه، گراد و رادیان می باشد.



محاسبه زاویه افقی به روش کوپل

ایستگاه	نقاط نشانه روی	حالت دایره به چپ	حالت دایره به راست	میانگین	زاویه	کروکی
S	A	L_A	R_A	$X = \frac{L_A + (R_A \pm 200)}{2}$	$\angle ASB = Y - X$	
	B	L_B	R_B	$Y = \frac{L_B + (R_B \pm 200)}{2}$		

اندازه گیری زاویه قائم به روش کوپل

$$Z_{OA} = \frac{ZL + (360 - ZR)}{2}$$

■ در استادیومتری از رابطه زیر برای محاسبه فاصله افقی استفاده می شود:

$$D_h = 100 \cdot S \cdot \cos^2 \alpha$$

که در آن S همان اختلاف بین اعداد تار بالا و تار پایین می باشد و α زاویه شیب امتداد خط نشانه روی دوربین است.

■ در روش پارالاکتیک از رابطه زیر فاصله افقی را می توان محاسبه کرد:

$$D_h = \frac{L}{\gamma} \cot\left(\frac{\alpha}{\gamma}\right)$$

که در آن L طول شاخص پارالاکتیک و α زاویه افقی دو سر شاخص پارالاکتیک می باشد.
 ■ در صورتی که ژیزمان امتدادی چون AB معلوم فرض شود (G_{AB}) ژیزمان معکوس آن را به صورت ژیزمان BA خوانده و به شکل (G_{BA}) نشان می دهیم که مقدار آن از رابطه زیر قابل محاسبه است:

$$G_{BA} = G_{AB} \pm 180^\circ$$

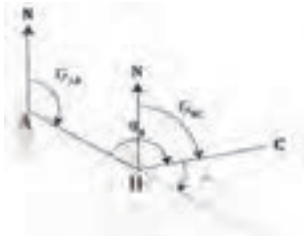
که در این رابطه، چنانچه G_{AB} کوچک تر از 180° باشد، از علامت + و در صورتی که G_{AB} مساوی و یا بزرگ تر از 180° باشد، از علامت - استفاده می شود.

■ به کوچک ترین زاویه ای که هر امتداد با محور Y می سازد، زاویه حامل آن امتداد می گویند که با V نمایش داده می شود. برای محاسبه زاویه حامل از رابطه روبه رو استفاده می شود:

$$V_{AB} = \tan^{-1} \left| \frac{\Delta X_{AB}}{\Delta Y_{AB}} \right|$$

■ جدول صفحه بعد ارتباط بین ژیزمان و زاویه حامل را در چهار ربع مختصاتی نشان می دهد:

رابطه ژیزمان و زاویه حامل	ربع مختصات
$G_{AB} = V_{AB}$	ربع اول
$G_{AB} = 180^\circ - V_{AB}$	ربع دوم
$G_{AB} = 180^\circ + V_{AB}$	ربع سوم
$G_{AB} = 360^\circ - V_{AB}$	ربع چهارم



■ برای انتقال ژیزمان و به عبارتی برای محاسبه ژیزمان یک امتداد از روی ژیزمان امتداد قبل، مطابق شکل زیر کافی است که ابتدا زاویه انحراف Δ را محاسبه کرده و سپس از رابطه زیر مقدار ژیزمان امتداد را مشخص کرد.

G_{AB} = معلوم

$$\left. \begin{aligned} G_{BC} &= G_{AB} - \Delta \\ \Delta &= 180^\circ (20^\circ \text{grad}) - \alpha_B \end{aligned} \right\} G_{BC} = G_{AB} - (180^\circ - \alpha_B) = G_{AB} + \alpha_B - 180^\circ$$

■ ژیزمان یک امتداد را می توان از رابطه زیر به دست آورد:

$$G = \pm 180^\circ (\text{زاویه به راست رأس} + \text{امتداد قبلی} - \text{امتداد بعدی})$$

■ با استفاده از رابطه زیر می توان ΔX و ΔY کلیه امتدادها را محاسبه کرد:

$$\begin{cases} \Delta X_i = L_i \times \sin G_i \\ \Delta Y_i = L_i \times \cos G_i \end{cases}$$

■ پس از محاسبه ΔX و ΔY ها با استفاده از روابط کلی زیر مختصات نقاط رئوس پیمایش را محاسبه می کنیم. به عنوان مثال برای نقطه B داریم:

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

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

■ مجموع زوایای یک چندضلعی در فضای ایده آل و بدون خطای ریاضی از رابطه زیر به دست می آید:

$$\text{جمع زوایای داخلی} = (n-2) \times 180^\circ$$

$$\text{جمع زوایای خارجی} = (n+2) \times 180^\circ$$

■ مقدار خطای بست زاویه ای در یک پیمایش بسته از رابطه زیر محاسبه می شود:

$$e_a = \sum a_i - (n \pm 2) \times 180^\circ$$

■ مقدار مجاز خطای بست زاویه ای در یک پیمایش بسته از رابطه زیر محاسبه می شود:

$$e_{MAX} = \pm 2 / 5 \times d_\alpha \times \sqrt{\frac{n}{m}}$$

■ مقدار تصحیح برای زوایا از رابطه زیر به دست می آید:

$$C = \frac{-e_{\alpha}}{n}$$

■ خطای بست موضعی (خطای بست طولی) از رابطه زیر محاسبه می شود:

$$e_{X,Y} = \sqrt{(\sum \Delta X_i^2 + \sum \Delta Y_i^2)}$$

■ خطای نسبی بست (دقت پیمایش) از رابطه زیر محاسبه می شود:

$$e_s = \frac{e_{X,Y}}{\sum L_i}$$

■ تعدیل برای هر ضلع در دو جهت X و Y اعمال می شود و مقدار آن از رابطه زیر به دست می آید:

$$\begin{cases} C_X = \frac{-L_i}{\sum L} \times \sum \Delta X \\ C_Y = \frac{-L_i}{\sum L} \times \sum \Delta Y \end{cases}$$

که با مقادیر ΔX و ΔY جمع شده و مقادیر تعدیل شده آنها به دست می آید:

$$\Delta X \text{ تصحیح نشده} + C_X = \Delta X \text{ تصحیح شده}$$

$$\Delta Y \text{ تصحیح نشده} + C_Y = \Delta Y \text{ تصحیح شده}$$

■ در روش تاکنومتری فاصله افقی و اختلاف ارتفاع از روش روابط زیر محاسبه می شوند:

$$D_h = 100 \cdot S \cdot (\cos \alpha)^2$$

$$\Delta h = 100 \cdot S \cdot \sin \alpha \cdot \cos \alpha + h_i - T \quad (\Delta h = D_h \cdot \tan \alpha + h_i - T)$$