

武汉大学学报(信息科学版) Geomatics and Information Science of Wuhan University ISSN 1671-8860,CN 42-1676/TN

## 《武汉大学学报(信息科学版)》网络首发论文

题目:	联合 GNSS 基准站和地表质量负荷数据的区域高程参考框架动态维持						
作者:	蒋涛,朱照荣,党亚民,张锡越,杨强						
DOI:	10.13203/j.whugis20240070						
收稿日期:	2024-06-13						
网络首发日期:	2024-07-17						
引用格式:	蒋涛,朱照荣,党亚民,张锡越,杨强.联合 GNSS 基准站和地表质量负荷						
	数据的区域高程参考框架动态维持[J/OL]. 武汉大学学报(信息科学版).						
	https://doi.org/10.13203/j.whugis20240070						



# www.cnki.net

网络首发:在编辑部工作流程中,稿件从录用到出版要经历录用定稿、排版定稿、整期汇编定稿等阶段。录用定稿指内容已经确定,且通过同行评议、主编终审同意刊用的稿件。排版定稿指录用定稿按照期刊特定版式(包括网络呈现版式)排版后的稿件,可暂不确定出版年、卷、期和页码。整期汇编定稿指出版年、卷、期、页码均已确定的印刷或数字出版的整期汇编稿件。录用定稿网络首发稿件内容必须符合《出版管理条例》和《期刊出版管理规定》的有关规定;学术研究成果具有创新性、科学性和先进性,符合编辑部对刊文的录用要求,不存在学术不端行为及其他侵权行为;稿件内容应基本符合国家有关书刊编辑、出版的技术标准,正确使用和统一规范语言文字、符号、数字、外文字母、法定计量单位及地图标注等。为确保录用定稿网络首发的严肃性,录用定稿一经发布,不得修改论文题目、作者、机构名称和学术内容,只可基于编辑规范进行少量文字的修改。

出版确认:纸质期刊编辑部通过与《中国学术期刊(光盘版)》电子杂志社有限公司签约,在《中国 学术期刊(网络版)》出版传播平台上创办与纸质期刊内容一致的网络版,以单篇或整期出版形式,在印刷 出版之前刊发论文的录用定稿、排版定稿、整期汇编定稿。因为《中国学术期刊(网络版)》是国家新闻出 版广电总局批准的网络连续型出版物(ISSN 2096-4188, CN 11-6037/Z),所以签约期刊的网络版上网络首 发论文视为正式出版。

## **DOI:**10.13203/j.whugis20240070

## 引用格式:

蒋涛,朱照荣,党亚民,等. 联合 GNSS 基准站和地表质量负荷数据的区域高程参考框架动态维持[J].武汉大学学报(信息科学版),2024,DOI: 10.13203/j.whugis20240070(JIANG Tao, ZHU Zhaorong, DANG Yamin, et al. Dynamic maintenance of regional height reference frame based on GNSS reference stations and surface mass loading data [J].Geomatics and Information Science of Wuhan University,2024,DOI: 10.13203/j.whugis20240070)

## 联合 GNSS 基准站和地表质量负荷数据的区域高程参考框架动

## 态维持

### 蒋涛 1,2 朱照荣 3 党亚民 1,2 张锡越 3 杨强 1,2

1 中国测绘科学研究院,北京,100830
 2 测绘科学与地球空间信息技术自然资源部重点实验室,北京,100830
 3 北京市测绘设计研究院,北京,100038

**摘要:**为降低区域高程参考框架维持的工作量和成本、提升其现势性,提出了一种以 GNSS 基准站作为核心结点对区域高程参考框架进行动态维持的方法,利用基准站数据和地表质量负荷数据(陆地水储量、海底压力和大气压)确定测站的正常高变化,对测站正常高进行动态修正。利用北京市沉降区 5 个 GNSS 基准站超过 8 年的 GNSS 数据、地表质量负荷数据及多期水准网数据对该方法进行验证,结果表明:多年 GNSS 与地表质量负荷数据联合确定的正常高变化精度优于 11 mm,大部分测站精度优于 5 mm,正常高变化的 1 个月外推误差最大为 13 mm。采用移去一恢复法和质量负荷格林函数积分方法,由地表质量负荷数据推算基准站高程异常变化并进行相应改正,能显著提升正常高变化确定精度。优选具有长期连续观测、数据质量良好的 GNSS 基准站,能够实现区域高程参考框架动态维持。

关键词: GNSS 基准站; 高程参考框架; 地面沉降; 地表质量负荷

## Dynamic maintenance of regional height reference frame based on

## **GNSS** reference stations and surface mass loading data

JIANG Tao<sup>1, 2</sup> ZHU Zhaorong<sup>3</sup> DANG Yamin<sup>1, 2</sup> ZHANG Xiyue<sup>3</sup> YANG Qiang<sup>1, 2</sup> 1 Chinese Academy of Surveying and Mapping, Beijing 100830, China 2 Key Laboratory of Surveying and Mapping Science and Geospatial Information Technology of MNR, Beijing 100830, China 3 Beijing Institute of Surveying and Mapping, Beijing 100038, China

<sup>1</sup> 收稿日期: 2024-06-13

**项目资助:**国家自然科学基金(42074020);中国测绘科学研究院基本科研业务费项目。

第一作者: 蒋涛, 博士, 研究员, 研究方向为重力场与垂直基准。jiangtao@casm.ac.cn

Abstract: Objectives Regional height reference frame is usually maintained by geodetic leveling network, however, leveling observation is characterized by heavy workload, high cost and low efficiency, which makes the height reference frame quite difficult to maintain, especially in the area of land subsidence. We present a method to dynamically maintain the regional height reference frame based on the combination of GNSS reference station and surface mass loading data aiming to reduce the workload and cost and improve the timeliness. Methods In this method, GNSS reference stations are selected as the core nodes of the regional height reference frame, GNSS observations and surface mass loading data (land water storage, sea level height and atmospheric pressure) are used to determine the normal height changes and then update the normal heights at these core stations. The normal height change is composed of change in geodetic height and height anomaly. The GNSS reference stations are taken as the core nodes of height control network, geodetic height changes of these stations are obtained by GNSS coordinate time series analysis using least squares method. Height anomaly changes at these stations are computed using the remove-restore method and local Green's function integration based on surface mass loading data. Results The method is validated using GNSS observations over 8 years at 5 reference stations, surface mass loading data and multi-session geodetic leveling data in the subsidence area of Beijing. The numerical results demonstrate that the accuracy of the normal height changes determined from the combination of GNSS data and surface mass loading data is better than 11 mm, with most stations achieving accuracy better than 5 mm. The maximum extrapolation error for one month of normal height changes is 13 mm. Conclusions By applying the height anomaly change corrections that derived from the surface mass loading data using the remove-compute-restore technique and the Green's function integral method, the accuracy of normal height changes can be significantly improved. By selecting the GNSS reference stations with longterm continuous observations and good data quality as the core stations, the dynamic maintenance of regional height reference frame can be realized. **Key words:** GNSS reference station; height reference frame; land subsidence; surface mass loading

高程参考框架是高程基准的具体实现,目前我国的高程参考框架主要依靠各 个等级的水准网进行维持并实现高程传递<sup>[1-2]</sup>,另外一种重要的高程测定模式是 全球导航卫星系统(Global Navigation Satellite System, GNSS)结合高精度似大地 水准面模型测定待求点的正常高。随着似大地水准面模型精度和分辨率的持续提 升,GNSS结合似大地水准面模型有望逐步取代基于水准网的高程传递模式<sup>[3-4]</sup>。 然而,现阶段由水准网构成的高程控制网在高程参考框架维持和工程应用服务中 仍然不可或缺,由于地下水开采、城市建设、矿产资源开发和地壳运动等多方面 因素的影响,我国许多地区出现了不同程度的地面沉降,造成区域高程控制网成 果难以反映实际情况,严重制约了高程参考框架的现势性和应用服务能力,有必要对高程参考框架进行定期维持更新,以确保其现势性<sup>[2, 5-6]</sup>。

高程控制网复测工作量大、成本高、观测周期长,尤其是在地面沉降频发、显著的地区,高程参考框架维持难度较大。我国已初步建立国家和多个区域(省市级)卫星导航定位连续运行基准站网(Continuously Operating Reference Station, CORS),且仍在持续建设、完善之中。GNSS基准站网集成了GNSS、通信、气象数据采集等技术,它是GNSS实现高精度定位、导航与授时服务的网络化综合系统,也是建立坐标框架、监测地壳运动等科学和工程应用的重要基础设施。GNSS基准站数据产品主要包括:基准站地心坐标及速度、地球自转参数、跟踪站观测数据、精密星历、卫星钟差、气象参数、电离层模型、基准站坐标时间序列等。利用GNSS基准站数据能以毫米级精度全天候、连续监测地表点位的三维位置变化<sup>[7-8]</sup>。若能以基准站作为结点实现区域高程参考框架的动态维持,能够缩短水准联测距离、减少水准网复测周期,从而降低高程参考框架维持的工作量和成本,具有重要工程实用价值。

目前,利用完善的 GNSS 坐标时间序列分析技术,能对基准站大地高的线性和非线性运动进行精准建模,获取高精度大地高变化<sup>[9-19]</sup>。我国高程系统采用正常高系统,大地高变化不等同于正常高变化,似大地水准面并不是一成不变的,陆地水文、大气压和非潮汐海洋变化等地表质量迁移和冰期均衡调整(GIA)、构造性隆升、沉降以及地震等地球动力过程会引起不同程度和范围的似大地水准面变化<sup>[20]</sup>,其中陆地水文、大气压和非潮汐海洋变化为年内周期变化的主要贡献,GIA等地球动力过程主要表现为长期性趋势,仅在南极、格林兰岛和北美北部需要考虑,其它地区量级很小,无需考虑<sup>[21]</sup>。基于 GRACE 月重力场模型的研究结果表明,在 5~10 年的时间尺度上,欧洲、北美地区的大地水准面变化量级可达1 厘米以上<sup>[21,22-26]</sup>。在当前精度水平上,一般认为似大地水准面变化等同于大地水准面变化。因此,要利用 GNSS 数据对测站的正常高进行高精度动态维持,理论上应考虑似大地水准面(高程异常)变化。

本文提出一种基于 GNSS 基准站数据的高程参考框架动态维持方法,以基准 站作为区域高程控制网的核心结点,利用 GNSS 数据和地表质量负荷数据确定 测站的正常高变化,对测站正常高进行动态修正。利用北京市沉降区 5 个 GNSS 基准站的多年观测数据和多期水准测量数据,对高程参考框架动态维持方法进行 验证。

#### 1 基本原理

利用 GNSS 基准站数据对高程参考框架进行动态维持的基本原理是将基准 站作为高程控制网的核心结点,利用 GNSS 数据解算坐标时间序列,对大地高进 行时间序列分析得到测站的大地高变化,利用陆地水储量、海底压力和大气压等 地表质量负荷数据推算得到测站的似大地水准面(高程异常)变化,两者结合得 到测站的正常高变化,对利用水准测量手段测定的某个历元时刻的测站正常高进 行动态修正,得到待求历元时刻的测站正常高。

根据两个历元时刻 t1、t2 的基准站大地高变化和高程异常变化,即可计算相应的正常高变化

$$\Delta H(t_1, t_2) = \Delta h(t_1, t_2) - \Delta \zeta \ (t_1, t_2) \tag{1}$$

式中: ΔH 为测站在时刻 t<sub>2</sub>相对于时刻 t<sub>1</sub>的正常高变化, Δh、Δζ分别相应的大 地高变化和高程异常变化。对基准站大地高进行时间序列分析可以得到测站的大 地高变化。根据地表质量负荷形变理论,利用地表质量负荷数据(陆地水储量、 海底压力和大气压)能够推算测站的高程异常变化。

设时刻 t1 的基准站正常高是利用水准测量测定、经水准网平差计算得到的正常高,则时刻 t2 经动态修正后的 GNSS 基准站正常高为

 $H(t_2) = H(t_1) + \Delta H(t_1, t_2)$  (2) 若经动态修正后,基准站正常高的精度足够高,那么在该基准站的一定距离范围 内,以该站作为高程起算点,进行水准联测能够得到待求点位的正常高。对于一 个由 GNSS 基准站网覆盖的区域,依靠每个基准站经动态修正后的正常高,能够 实现区域内高程参考框架的动态维持,这对地面沉降显著区域具有重要应用价值。 欲测定区域内高程控制点的最新高程,从邻近的 GNSS 基准站联测即可得到,而 不需要跨越数百千米、从沉降区域以外的稳定高程控制点起测,将显著降低地面 沉降区域的高程参考框架维持成本和耗费时间。

## 2 方法和数据

## 2.1 GNSS 基准站大地高时间序列分析方法

对 GNSS 基准站大地高进行时间序列分析的目的是为了获取表征大地高变 化特征的拟合参数,根据拟合参数重构计算得到大地高时间序列。结合以往研究 <sup>[10-11, 15]</sup>,基准站大地高时间序列采用如下函数模型来描述:

$$h(t_i) = a + bt_i + \sum_{m=1}^{M} A_m sin(2\pi f_m t_i + \varphi_m) + \sum_{j=1}^{J} O_j H(t_i - \tau_j) + v_i$$
(3)

式中, $t_i$ 为坐标序列周解的历元时刻; $h(t_i)$ 为大地高;a为常数项,b为线性 速度项; $A_m 和 \varphi_m$ 是频率为 $f_m$ 的周期信号的振幅和相位; $O_j$ 是因各种原因造成的 第j个阶跃式大地高突变, $\tau_j$ 为发生大地高突变的历元时刻,H为 Heaviside 阶梯 函数,发生突变前H值为0,发生突变后H值为1; $v_i$ 表示残余误差。

采用以上拟合模型对基准站大地高进行时间序列分析得到常数项、线性项和 周期项等拟合参数,根据拟合参数即可内插或外推给定两个时刻的大地高变化  $\Delta h(t_1, t_2) = h(t_2) - h(t_1)$  (4)

式中: $t_1$ 、 $t_2$ 为给定的两个时刻, $h(t_1)$ 、 $h(t_2)$ 分别为在这两个时刻由拟合参数重构计算得到的大地高。

#### 2.2 似大地水准面变化推算方法

对于我国绝大部分地区,似大地水准面变化的贡献分量主要包括陆地水储量 变化(含地下水变化)、非潮汐海洋负荷变化和大气压变化。借鉴静态似大地水 准面确定中的移去—恢复法,似大地水准面变化可划分为远区贡献和近区贡献。 利用全球分布的质量元变化,进行球谐展开得到负荷球谐系数,结合负荷勒夫数进行球谐综合计算,可以得到全球范围质量元变化对待求点似大地水准面变化的远区贡献,即参考高程异常变化。由待求点一定范围内的地表质量元变化,结合全球质量元变化球谐展开模型,采用移去—计算—恢复法和质量负荷格林函数积分,求得待求点处频谱信息更为精细的似大地水准面变化。

#### 2.2.1 全球地表质量负荷形变场的球谐分析与综合

其中海底压力数据对应的是非潮汐海洋负荷。

地球表层陆地水储量、非潮汐海洋和大气压变化引起的地表质量负荷变化可用等效水高变化表示,地面点 $(r, \theta, \lambda)$ 处等效水高变化 $\Delta h_w$ 可表示为规格化负荷球谐级数:

 $\Delta h_w(r,\theta,\lambda) = r \sum_{n=1}^{\infty} \sum_{m=0}^{n} [\Delta C_{nm}^w cosm\lambda + \Delta S_{nm}^w sinm\lambda] \bar{P}_{nm}(cos\theta)$  (5) 式中:  $(r,\theta,\lambda)$ 为该点的地心距离、余纬度和经度, $\Delta C_{nm}^w, \Delta S_{nm}^w$ 为n阶m次规格化 负荷球谐系数, $\bar{P}_{nm}(cos\theta)$ 为完全规格化缔合勒让德函数。利用全球分布的陆地 水储量、海底压力和大气压等地表质量负荷变化数据,按照式(5)进行球谐分 析,一般展开至 180~360 阶次,可得到各类数据对应的负荷球谐系数 $\Delta C_{nm}^w, \Delta S_{nm}^w$ ,

由地表质量负荷形变理论可知<sup>[27]</sup>,由地表质量负荷变化引起的地表及其外 部点位的高程异常变化Δζ为:

$$\begin{cases} \Delta \zeta = \frac{GM}{\gamma r} \sum_{n=2}^{\infty} \left(\frac{a}{r}\right)^n (1+k_n) \sum_{m=0}^n (\Delta \bar{C}_{nm} cosm\lambda + \Delta \bar{S}_{nm} sinm\lambda) \bar{P}_{nm} (cos\theta) \\ \Delta \bar{C}_{nm} = \frac{3}{2n+1} \frac{\rho_w}{\rho_e} \Delta C_{nm}^w \\ \Delta \bar{S}_{nm} = \frac{3}{2n+1} \frac{\rho_w}{\rho_e} \Delta S_{nm}^w \end{cases}$$
(6)

式中: G为万有引力常数, M为地球总质量,  $\rho_w$ 为水的密度,  $\rho_e$ 为地壳平均密度, a为地球长半轴半径,  $\gamma$ 为正常重力,  $k_n$ 为n阶位负荷勒夫数。利用负荷球谐系数  $\Delta C_{nm}^w$ ,  $\Delta S_{nm}^w$ , 按照式(6)进行球谐综合计算, 即可得到地表待求点的参考高程 异常变化。

#### 2.2.2 区域地表质量负荷引起的似大地水准面变化

单位质量在地表某点引起的引力位,即引力位直接影响为[27]:

$$U_D(\psi) = \frac{ga}{M} \sum_n P_n(\cos\psi) \tag{7}$$

式中,g为重力值, $\bar{P}_{nm}(cos\psi)$ 为完全规格化缔合勒让德函数, $\psi$ 为计算点( $r, \theta, \lambda$ ) 与流动点( $r', \theta', \lambda'$ )间的球面角距。

单位质量对固体地球产生负荷,地球因负荷产生形变,引起的引力位变化,即引力位间接影响为<sup>[27]</sup>:

$$U_{I}(\psi) = \frac{ga}{M} \sum_{n} k_{n} P_{n}(\cos\psi)$$
(8)

则单位质量引起的引力位总变化为直接影响和间接影响之和,结合 Bruns 公式,得到单位质量引起的似大地水准面变化,即似大地水准面对应的格林函数为

[28]

$$U(\psi) = U_D(\psi) + U_I(\psi) = \frac{a}{M} \left[ \frac{1}{2sin(\psi/2)} + \sum_n k_n P_n(cos\psi) \right]$$
(9)

已知地表质量负荷引起的等效水高变化Δ*h*<sub>w</sub>,则似大地水准面变化Δζ为等效 水高变化与格林函数的空间卷积:

$$\Delta \zeta = \rho_w \int_{S} \Delta h_w U(\psi) dS \tag{10}$$

式中: dS为流动积分面元,积分半径一般取 200~300 千米。

采用移去—恢复法和质量负荷格林函数积分,分别利用陆地水储量、海底压 力和大气压数据推算得到各负荷分量引起的 GNSS 基准站高程异常变化,再求 和计算,即可得到总负荷引起的高程异常变化:

$$\Delta \zeta_T = \Delta \zeta_{Lnd} + \Delta \zeta_{Air} + \Delta \zeta_{0cn} \tag{11}$$

式中, $\Delta \zeta_T$ 为总负荷高程异常变化, $\Delta \zeta_{Lnd}$ 为陆地水负荷引起的高程异常变化, $\Delta \zeta_{Air}$ 为大气压负荷引起的高程异常变化, $\Delta \zeta_{ocn}$ 为海底压力变化引起的高程异常变化。

#### 2.3 数据

为验证利用 GNSS 基准站数据维持高程参考框架的可行性和精度,考虑 GNSS 数据质量及完整度,选取北京市沉降区的5个 GNSS 基准站,这5个基准 站均具备多期水准测量获取的正常高成果,可对由 GNSS 数据结合地表质量负 荷数据(陆地水储量、海底压力和大气压数据)确定的正常高变化进行外部检核。



## 2.3.1 GNSS 基准站数据

图 1 GNSS 基准站(红色三角点)和地面气象观测站(黄色圆点)分布 Fig 1. Distribution of GNSS reference stations (red triangle) and ground meteorological observation stations (yellow dot)

5个 GNSS 基准站分别为 XIJI(西集)、NLSH(牛栏山)、CHPN(昌平)、 CHAO(朝阳)和 DSQI(东三旗)站,采用的是 GPS 数据,测站分布见图 1中 的红色三角点,各基准站的 GNSS 数据时间段及水准联测时间见表 1。综合考虑 测站分布和观测数据质量等因素,选取我国及周边的 12 个 IGS 跟踪站 (International GNSS Service)作为基准站网的基线解算基准,分别是 AIRA、 BADG、BJFS、PIMO、DAEJ、POL2、SHAO、TCMS、HYDE、TIXI、URUM 和YSSK。为保证周边 IGS 站与全球框架的一致性,首先利用 92 个全球 IGS 站, 采用全球数据处理策略进行整体处理,获取周边 IGS 站在 ITRF2014 框架中的瞬 时历元坐标,平面精度达 2-3 mm,高程精度达 5 mm。再将 5 个基准站与周边 IGS 站联网解算,得到单日松弛解,基线解算采用 GAMIT 10.70 版软件。网平差 采用 GLOBK 5.12 版软件,采用拟稳基准方法进行整网平差,得到 5 个基准站在 ITRF2014 框架下的三维坐标周解,历元归算至与水准测量时刻一致,站坐标的 平均中误差在东、北方向为 3 mm、高程方向为 5 mm。

Tab. 1 Time period of GNSS reference station data and its leveling measurement								
GNSS 基准站	GNSS 数据时间段	水准联测时间						
XIJI NLSH	2012.01.01-2021.06.30	2012、2016-2021年,共7期水 准复测						
CHPN		2016-2021年,共6期水准复测						
CHAO	2016.01.01-2021.06.30							
DSQI		2017-2021年,共5期水准复测						

表 1 GNSS 基准站数据时间段及水准联测时间

#### 2.3.2 地表质量负荷数据

地表质量负荷数据的时间段为 2012 年 1 月至 2021 年 6 月。陆地水文数据采 用全球陆地数据同化系统(Global Land Data Assimilation System, GLDAS)的 Noah 模型数据产品(https://disc.gsfc.nasa.gov/),选取降雨量、土壤水分蒸发和 蒸腾、地表径流以及地下水径流等参数,根据水平衡方程计算得到全球陆地水储 量变化(含地下水变化),数据覆盖范围为经度[-179.875°~179.875°]、纬度[ -59.875°~89.875°],数据格网间隔为 0.25°×0.25°,时间间隔 1 个月。

海底压力数据采用美国喷气推进实验室海洋环流与气候同化项目 (Estimating the Circulation and Climate of the Ocean, ECCO)发布的全球海底压力 (Ocean Bottom Pressure, OBP)再分析产品中的近实时 Kalman 滤波数据版本 kf080 (https://ecco.jpl.nasa.gov/drive/files/NearRealTime/KalmanFilter)。该数据基于麻省 理工学院(MIT)海洋 GCM 原始方程的并行版本,利用卡尔曼滤波方法同化了 海面高异常数据和原位温度剖面。数据覆盖范围为经度[-179.5°~179.5°]、纬度 [-79.5°~78.5°],数据格网经度间隔为 1°,纬度间隔在赤道±20°范围以外为 1°, 在赤道±20°范围内逐渐减小至 0.3°,时间间隔 12 小时。

全球大气压数据采用欧洲中期天气预报中心(European Centre for Medium-Range Weather Forecasts, ECMWF) 全球大气压模型(https://apps.ecmwf.int/datasets/data/interim-full-moda/),数据覆盖范围为[-180°~180°]、纬度[-90°~90°],格网间隔为0.125°×0.125°,时间间隔1个月。北京市及周边地区的大气压数据采用国家气象信息中心发布的中国地面气象观测历史数据集(月值),包括258个地面气象观测站的地面大气压观测数据,站点分布见图1(黄色圆点)。

#### 2.3.3 水准网数据

北京市高程参考框架以水准网来维持,水准网以北京市玉渊潭水准原点为基 准点,每年复测一次,北京市沉降区复测水准路线长度约 1100 千米,其中一等 水准路线约 600 千米,二等水准路线约 500 千米。水准网的结点包含以上 5 个 GNSS 基准站(XIJI、NLSH、CHPN、CHAO 和 DSQI),其中 XIJI、NLSH 站 具备 2012、2016 至 2021 年共 7 年的水准联测数据;CHPN、CHAO 站具备 2016 至 2021 年共 6 年的水准联测数据;DSQI 站具备 2017 至 2021 年共 5 年的水准 联测数据(表 1)。采用相同的策略对多期水准网观测数据进行处理,包括水准 标尺长度改正、水准面不平行改正、重力异常改正、固体潮改正和海潮负荷改正, 按照间接平差法进行平差计算,分别得到多期水准网中 5 个 GNSS 基准站的平 差后正常高。

## 3 结果与分析

## 3.1 基于 GNSS 基准站数据的大地高变化

对 5 个 GNSS 基准站大地高周解进行时间序列分析:

- (1) 以基准站的大地高为观测值,按照式(3)组成观测方程,采用最小二 乘方法求解得到常数项、线性项和周期项参数;
- (2)利用拟合参数结合时间信息重构大地高时间序列,将其作为粗差探测的参考值,按3倍残差标准差,探测并剔除原始时间序列中的粗差,迭代探测直至得到大地高时间序列;
- (3)依据式(3)对大地高时间序列重新进行拟合估计,得到拟合系数,结 合时间信息重构计算得到大地高时间序列。

图 2 给出了 5 个 GNSS 基准站的大地高时间序列分析与重构结果,图中红 色散点为扣除了线性项的原始大地高非线性变化时间序列(取值范围由左竖轴 表示),黑色曲线为利用周期项参数重构计算的非线性变化时间序列(取值范 围由左竖轴表示),蓝色斜线为原始大地高线性速率项(取值范围由右竖轴表 示),为便于绘图展示,仅绘制了其线性速率项,对其常数项进行了平移。5 个基准站的粗差剔除比例分别为:XIJI(3.2%)、NLSH(2.4%)、CHPN

(3%)、CHAO(2.9%)、DSQI(2.4%)。可以看出,重构的GNSS大地高时间序列可较好地剔除粗差、平滑高频噪声,并内插填补数据中断,能很好地反映大地高周期性运动。





图 2 GNSS 基准站的大地高时间序列分析与重构结果

Fig. 2 Analysis and reconstruction results of geodetic height time series at GNSS reference stations

## 3.2 基于地表质量负荷数据的 GNSS 基准站高程异常变化

分别将陆地水储量、海底压力和大气压数据转换为相应的等效水高格网数据, 将前三个月的等效水高平均值作为基准数据,求取每个月相对于该基准值的地表 质量负荷变化(全球和区域等效水高变化格网数据)。利用式(5)对每个月的 全球负荷变化格网进行球谐分析展开得到360阶次负荷变化球谐系数模型,根据 式(5)进行球谐综合计算得到数据点的参考等效水高,并按照式(6)进行球谐 综合计算得到负荷变化引起的 GNSS 基准站参考高程异常变化。采用移去—恢 复法,从负荷变化数据中移去参考等效水高,得到残余负荷变化,按质量负荷格 林函数积分公式(式9和式10)计算基准站的残余高程异常变化(积分半径选 取3°),再恢复基准站参考高程异常变化,分别得到陆地水储量、非潮汐海洋和 大气压负荷变化对应的高程异常变化。将三种负荷变化引起的高程异常变化求和, 即可得到总负荷引起的高程异常变化。

图 3 给出了研究区域内利用 GLDAS 数据计算的由陆地水储量变化引起的高程异常变化,图 4 为利用 EIGEN-6C4 重力场模型计算的区域高程异常,5 个 GNSS 基准站的高程异常变化统计信息见表 2,由于似大地水准面主要是长波占优特性,5 个基准站的最大测站间距约为 120 千米,各测站的高程异常变化量级很接近,图 5 给出了昌平 CHPN 站的高程异常变化时间序列,时间段为 2012 年 1 月至 2021 年 6 月。由图 5 可知,地表质量总负荷引起的高程异常呈明显的季节性变化,一般是 1 月至 5 月高程异常呈下降趋势,在 4 月至 5 月达到最小值;6 月至 12 月高程异常呈上升趋势,在 11 月至 12 月达到最大值;对于同一测站,每年存在一定差异。高程异常的变化量级在-7 mm~5.5 mm 之间,主要来源于陆地水储量变化的贡献,图 3 中的区域分布结果与图 5 中的昌平 CHPN 站结果具有一致性。对于高精度的 GNSS 基准站正常高变化确定,引入高程异常变化改正是有必要的。

Tab. 2 Statistics	Tab. 2 Statistics of height anomaly changes at GNSS reference stations (mm)						
GNSS 基准站	最大值	最小值	平均值	标准差			
XIJI	5.2	-6.9	-1.0	3.4			
NLSH	5.5	-6.3	-0.5	3.2			
CHPN	5.5	-6.5	-0.6	3.3			
CHAO	5.3	-6.6	-0.8	3.3			
DSQI	5.4	-6.4	-0.5	3.2			

表 2 GNSS 基准站的高程异常变化统计(mm)



图 3 陆地水储量变化引起的区域高程异常变化 Fig. 3 Regional height anomaly changes caused by land water storage variations



Fig. 4 Regional height anomalies based on Earth gravity field model EIGEN-6C4



loading

## 3.3 GNSS 基准站正常高变化确定与验证

根据两期水准测量中 GNSS 基准站的水准观测时刻,利用基准站大地高时间 序列分析得到的线性速度项和非线性变化周期项参数,结合利用陆地水储量、海 底压力和大气压变化等数据推算的高程异常变化,按照式(1)计算得到两期观 测时刻对应的基准站正常高变化。将利用 GNSS 基准站数据确定的正常高变化 与水准测量正常高变化进行比较,两者为不同观测技术得到的结果,相互独立, 属于"双盲"检核,可以验证基准站正常高变化的精度。

表 3-7 分别为 5 个 GNSS 基准站的正常高变化精度验证结果,其中 XIJI、 NLSH 站的正常高变化以 2012 年为基准时刻,CHPN、CHAO 站以 2016 年为基 准时刻,DSQI 站以 2017 年为基准时刻。表中各参数定义如下:

Δh: GNSS 数据确定的大地高变化;

ΔH: 联合 GNSS 和地表质量负荷数据确定的正常高变化;

ΔH<sub>L</sub>:水准测量正常高变化;

 $\sigma_{\Delta H_L}$ :水准测量正常高变化中误差,由两期水准测量正常高的中误差按照误差传播定律估算;

 $\Delta h - \Delta H_L$ : GNSS 大地高变化与水准测量正常高变化的差异;

 $\Delta H - \Delta H_L$ : 联合 GNSS 和地表质量负荷数据确定的正常高变化与水准测量 正常高变化的差异;

*I*: 施加高程异常改正后的正常高变化精度提升幅度

Tab. 3 Accuracy validation of normal height changes at XIJI station (mm)								
高差时间段	$\Delta h$	$\Delta H$	$\Delta H_L$	$\sigma_{\Delta H_L}$	$\Delta h - \Delta H_L$	$\Delta H - \Delta H_L$	Ι	
2016-2012	-31.3	-33.1	-44.0	6.5	12.7	10.9	14.2%	
2017-2012	-40.2	-41.8	-53.0	7.3	12.8	11.2	12.5%	
2018-2012	-54.3	-56.9	-67.0	7.2	12.7	10.1	20.5%	

表 3 XIJI 站正常高变化精度验证结果(mm) 3 Accuracy validation of normal height changes at XIII station (i

2019-2012	-67.6	-69.4	-74.0	7.4	6.4	4.6	28.1%
2020-2012	-84.8	-88.6	-85.0	6.5	0.2	-3.6	/
2021-2012	-79.6	-86.8	-97.0	6.6	17.4	10.2	41.4%

表 4 NLSH 站正常高变化精度验证结果(mm)

Tab. 4 Accuracy validation of normal height changes at NLSH station (mm)

1								
	高差时间段	$\Delta h$	$\Delta H$	$\Delta H_L$	$\sigma_{\! \Delta H_L}$	$\Delta h - \Delta H_L$	$\Delta H - \Delta H_L$	Ι
	2016-2012	-134.4	-135.4	-138.0	5.5	3.6	2.6	27.8%
	2017-2012	-163.3	-164.8	-162.0	5.7	-1.3	-2.8	/
	2018-2012	-174.1	-179.2	-177.0	5.1	2.9	-2.2	24.1%
	2019-2012	-161.5	-164.7	-164.0	5.1	2.5	-0.7	72%
	2020-2012	-151.0	-151.8	-156.0	5.0	5	4.2	16%
	2021-2012	-146.3	-152.8	-153.0	5.5	6.7	0.2	97%

表 5 CHPN 站正常高变化精度验证结果(mm)

Tab. 5 Accuracy validation o	f normal height	changes at	CHPN	station (mm)
		U U U		

高差时间段	$\Delta h$	$\Delta H$	$\Delta H_L$	$\sigma_{\Delta H_L}  \Delta h - \Delta H_L$	$\Delta H - \Delta H_L$	Ι
2017-2016	-17.9	-11.5	-2.0	4.0 -15.9	-9.5	40.3%
2018-2016	-12.8	-8.8	-2.0	3.7 -10.8	-6.8	37%
2019-2016	-5.4	-4.3	-2.0	3.7 -3.4	-2.3	32.4%
2020-2016	4.5	4.3	-1.0	3.5 5.5	5.3	3.6%
2021-2016	-1.1	-6.4	-4.0	3.5 2.9	-2.4	17.2%

表 6 CHAO 站正常高变化精度验证结果(mm) Tab. 6 Accuracy validation of normal height changes at CHAO station (mm)

140	fuctor freeduced variation of normal neight changes at critico station (init)						
高差时间段	$\Delta h$	$\Delta H$	$\Delta H_L$	$\sigma_{\! \Delta H_L}$	$\Delta h - \Delta H_L$	$\Delta H - \Delta H_L$	Ι
2017-2016	-31.2	-32.0	-32.0	6.8	0.8	0.0	100%
2018-2016	-66.2	-65.2	-63.0	6.8	-3.2	-2.2	31.3%
2019-2016	-86.7	-87.0	-87.0	6.0	0.3	0.0	100%
2020-2016	-111.6	-110.8	-104.0	6.0	-7.6	-6.8	10.5%
2021-2016	-110.4	-111.7	-114.0	6.6	3.6	2.3	36.1%

表 7 DSQI 站正常高变化精度验证结果(mm)

Tab. 7 Accuracy valid	lation of normal	height changes a	t DSOI station (	(mm)

高差时间段	$\Delta h$	$\Delta H$	$\Delta H_L$	$\sigma_{\! \Delta H_L}$	$\Delta h - \Delta H_L$	$\Delta H - \Delta H_L$	Ι	
2018-2017	-59.4	-59.9	-61.0	5.3	1.6	1.1	31.3%	
2019-2017	-102.2	-101.6	-100.0	5.3	-2.2	-1.6	27.3%	
2020-2017	-120.4	-120.8	-130.0	5.0	9.6	9.2	4.2%	
2021-2017	-134.5	-140.7	-146.0	5.1	11.5	5.3	53.9%	

由表 3-7 可知, XIJI、NLSH、CHPN、CHAO 和 DSQI 这 5 个 GNSS 基准站, 多年 GNSS 与地表质量负荷数据联合确定的正常高变化与水准测量正常高变化 结果,差值均小于 11 mm,其中 NLSH、CHPN、CHAO 和 DSQI 站的正常高变 化精度大部分优于 5 mm, NLSH 站各年的正常高变化结果符合最好。2016、2017 年 XIJI 站的正常高变化结果差异略大,达到了 11 mm,2018、2021 年也达到了 10 mm。经检查 5 个基准站的原始大地高数据,计算大地高离散系数(离散系数 =标准差/平均值),该指标反映了大地高的离散程度,XIJI、NLSH、CHPN、CHAO 和 DSQI 这 5 个站点的离散系数分别为-0.99、-0.45、0.51、-0.47 和-0.43,XIJI 站 的离散系数达到其它 4 个站点的 2 倍左右,表明 XIJI 站的 GNSS 大地高波动较 大,数据质量相对差一些,这导致 XIJI 站正常高变化结果精度略低。

逐测站、多年份比较结果表明,对 5 个 GNSS 基准站的大地高变化进行高程 异常变化改正后,26 组高差结果中有24 组实现了正常高变化确定精度的提升, 其中22 组的正常高变化确定精度提升幅度在10%以上,17 组的精度提升幅度超 过20%,这充分证明了采用移去—恢复法和质量负荷格林函数积分方法推算地 表质量负荷变化引起高程异常变化的正确性和精度,要利用 GNSS 基准站数据 实现测站的高精度正常高动态维持,有必要施加高程异常变化改正。

## 3.4 GNSS 基准站正常高变化外推精度分析

为了进一步研究分析 GNSS 基准站的高程基准动态维持能力,开展 GNSS 基 准站正常高变化外推精度评估。分别对 5 个 GNSS 基准站的大地高变化进行时 间序列分析,基于最小二乘原理求解得到拟合参数,再重构计算得到大地高时间 序列。为模拟 GNSS 基准站高程外推效果,分别舍弃 2021 年水准测量时刻前 1 个月、2 个月和 3 个月的 GNSS 数据,进行正常高外推预测,以 2021 年水准观 测时刻的正常高变化作为实测值进行外推精度检核,正常高变化外推结果精度见 表 8。

Tab. 8 Accuracy of extrapolated normal height changes at GNSS reference stations (mm)								
站名	外推1月	外推2月	外推3月					
XIJI	-1.7	-7.9	-20.0					
NLSH	-11.9	-16.8	-22.5					
CHPN	-3.7	-7.9	-8.1					
CHAO	-2.5	-14.9	-17.9					
DSQI	-13.2	-21.8	-29.3					

表 8 GNSS 基准站正常高变化外推精度(mm)

根据表 8 可知,外推时间为 1 个月时,5 个 GNSS 基准站的正常高变化外 推均取得了较好的效果,XIJI、CHPN、CHAO 站外推精度均优于 5 mm,DSQI 站外推误差最大,达到了-13 mm;当外推时间为 2 个月时,各测站的外推误差显 著增大,有 3 个站误差超过 15 mm;当外推时间为 3 个月时,有 4 个站的外推误 差大于 18 mm。结果表明,利用长期连续观测、数据质量良好的 GNSS 基准站数 据,对基准站正常高进行 1 个月内的外推和预测是可行的。

## 4 结论

提出了以 GNSS 基准站作为核心结点对区域高程参考框架进行动态维持的 方法,该方法对 GNSS 基准站数据进行时间序列分析得到测站大地高变化,采用 移去—恢复法和质量负荷格林函数积分方法,由陆地水储量、海底压力和大气压 等地表质量负荷数据推算测站的高程异常变化,两者结合确定测站的正常高变化, 从而对测站正常高进行动态修正。

利用北京市沉降区 5 个 GNSS 基准站的多年连续观测数据,联合全球陆地数据同化系统、ECCO 全球海底压力、ECMWF 全球大气压和北京市及周边区域 实测大气压数据,确定了 GNSS 基准站的正常高变化。利用北京市沉降区一、二等水准复测数据对基于 GNSS 数据的正常高变化结果进行精度检核,结果表明:

(1) 多年 GNSS 与地表质量负荷数据联合确定的正常高变化,与水准测量 正常高变化比较,大部分差值小于 5 mm,最大差值不超过 11 mm,考虑到水准 测量本身的误差,这一精度是相当可观的。在 GNSS 基准站具有长期连续观测数 据、数据质量良好的情况下,利用 GNSS 数据确定的正常高变化对该测站的上一 期水准测量正常高进行动态修正是可行的,能实现基于 GNSS 基准站数据的区 域高程参考框架动态维持。

(2)采用移去—恢复法和质量负荷格林函数积分方法推算地表质量负荷变化引起的基准站高程异常变化,对基准站大地高变化进行高程异常变化改正后, 92.3%结果的正常高变化确定精度提升幅度超过10%,65.4%结果的精度提升幅度在20%以上,证实了高程异常变化推算的正确性和施加该项改正的必要性。

(3)利用 GNSS 时间序列分析和重构结果,对 GNSS 基准站正常高变化进行1个月以内的外推和预测是可行的,应慎重处理1个月以上的外推。

## 参考文献

- [1] Kong Xiangyuan, Guo Jiming, Liu Zongquan. Fundamentals of Geodesy [M]. Wuhan: Wuhan University Press, 2005. (孔祥元, 郭际明, 刘宗泉. 大地测量学基础 [M]. 武汉: 武汉大学出版社, 2005.)
- [2] Wang Wenli, Guo Chunxi, Ding Li, et al. Elevation change analysis of the national first order leveling points in recent 20 years [J]. *Acta Geodaetica et Cartographica Sinica*, 2019, 48 (1): 1-8. (王文利, 郭春喜, 丁黎, 等. 全国一等水准点高程近 20 年变化分析 [J]. 测绘学报, 2019, 48 (1): 1-8.)
- [3] Li Jiancheng. Study and Progress in Theories and Crucial Techniques of Modern Height Measurement in China [J]. *Geomatics and Information Science of Wuhan University*. 2007, 32 (11): 980-987. (李建成. 我国现代高程测定关键技术若干问题的研究及进展 [J]. 武汉大 学学报: 信息科学版, 2007, 32 (11): 980-987.)
- [4] Li Jiancheng. The Recent Chinese Terrestrial Digital Height Datum Model: Gravimetric Quasi-Geoid CNGG2011 [J]. Acta Geodaetica et Cartographica Sinica, 2012, 41 (5): 651-660, 669. (李建成. 最新中国陆地数字高程基准模型: 重力似大地水准面 CNGG2011 [J]. 测绘学报, 2012, 41 (5): 651-660.)
- [5] Zhang Yonghong, Wu Hongan, Kang Yonghui. Ground Subsidence over Beijing-Tianjin-Hebei Region during Three Periods of 1992 to 2014 Monitored by Interferometric SAR [J]. Acta Geodaetica et Cartographica Sinica, 2016, 45 (9): 1050-1058. (张永红, 吴宏安, 康永辉. 京

津冀地区 1992-2014 年三阶段地面沉降 InSAR 监测 [J]. 测绘学报, 2016, 45 (9): 1050-1058.)

- [6] YANG Hongshan, NIE Jianliang. Analysis of Vertical Deformation in Shaanxi Area, China[J]. Geomatics and Information Science of Wuhan University, 2022, 47(11): 1854-1859. (杨宏山, 聂建亮. 陕西地区垂直形变分析[J].武汉大学学报 (信息科学版), 2022, 47(11): 1854-1859.)
- [7] Jiang Weiping. Challenges and Opportunities of GNSS Reference Station Network [J]. Acta Geodaetica et Cartographica Sinica, 2017, 46 (10): 1379-1388. (姜卫平.卫星导航定位基准站网的发展现状、机遇与挑战 [J].测绘学报, 2017, 46 (10): 1379-1388.)
- [8] SUN Fuping, JIA Yanfeng, ZHU Xinhui, XIAO Kai, LIU Jing. Advances in Dynamic Maintenance Technology of mm-Level Terrestrial Reference Frame[J]. Geomatics and Information Science of Wuhan University, 2022, 47(10): 1688-1700. (孙付平, 贾彦锋, 朱新 慧, 肖凯, 刘婧. 毫米级地球参考框架动态维持技术研究进展[J].武汉大学学报 (信息科 学版), 2022, 47(10): 1688-1700.)
- [9] Penna N T, King M A, Stewart, M P. GPS height time series: short-period origins of spurious long-period signals [J]. *Journal of Geophysical Research Solid Earth*, 2007, 112: B02402.
- [10] Yuan Linguo, Ding Xiaoli, Chen Wu, et al. Characteristics of daily positon time series from the Hong Kong GPS fiducial network [J]. *Chinese J. Geophys.*, 2008, 51 (5): 1372-1384. (袁 林果, 丁晓利, 陈武, 等. 香港 GPS 基准站坐标序列特征分析 [J]. 地球物理学报, 2008, 51 (5): 1372-1384.)
- [11] Li Zhao, Jiang Weiping, Liu Hongfei, et al. Noise Model Establishment and Analysis of IGS Reference Station Coordinate Time Series inside China [J]. Acta Geodaetica et Cartographica Sinica, 2012, 41 (4): 496-503. (李昭, 姜卫平, 刘鸿飞, 等. 中国区域 IGS 基准站坐标时间 序列噪声模型建立与分析 [J].测绘学报, 2012, 41 (4): 496-503.)
- [12] Khodabandeh A, Amiri-Simkooei A R, Sharifi M A. GPS position time-series analysis based on asymptotic normality of M-estimation [J]. *Journal of Geodesy*, 2012, 86: 15-33.
- [13] Shen Y, Li W, Xu G, et al. Spatiotemporal filtering of regional GNSS network's position time series with missing data using principle component analysis [J]. *Journal of Geodesy*, 2014, 88: 1012.
- [14] Didova O, Gunter B, Riva R, et al. An approach for estimating time-variable rates from geodetic time series [J]. *Journal of Geodesy*, 2016, 90: 1207-1221.
- [15] Wu Fumei, Wei Ziqing, Liu Guangming. Crustal Subsidence Analysis from GNSS Data for Dagang Tidal Station in Qingdao [J]. Acta Geodaetica et Cartographica Sinica, 2017, 46 (4): 430-435. (吴富梅,魏子卿,刘光明. 利用 GNSS 数据分析大港验潮站地壳沉降 [J]. 测绘 学报, 2017, 46 (4): 430-435.)
- [16] Jiang Weiping, Wang Kaihua, Li Zhao, et al. Prospect and Theory of GNSS Coordinate Time Series Analysis [J]. *Geomatics and Information Science of Wuhan University*, 2018, 43(12): 2112-2123. (姜卫平, 王锴华, 李昭, 等. GNSS 坐标时间序列分析理论与方法及展望 [J]. 武汉大学学报(信息科学版), 2018, 43(12):2112-2123.)
- [17] Klos A, Bos M S, Bogusz, J. Detecting time-varying seasonal signal in GPS position time series with different noise levels [J]. GPS Solutions, 2018, 22: 21.
- [18] JIN Bowen, WANG Hui, ZHANG Jianli, LI Huan, LIU Qiulin. Sea Level Change and Vertical Land Motion Along Ny-Alesund Coast in Arctic[J]. *Geomatics and Information Science of Wuhan University*, 2021, 46(4): 503-509. (金波文, 王慧, 张建立, 李欢, 刘秋林.北极新奥

尔松地区海平面变化和陆地垂直运动分析[J].武汉大学学报 (信息科学版), 2021, 46(4): 503-509.)

- [19] MA Jun, CAO Cheng-du, JIANG Wei-ping, ZHOU Lü. Elimination of Colored Noise in GNSS Station Coordinate Time Series by Using Wavelet Packet Coefficient Information Entropy[J]. *Geomatics and Information Science of Wuhan University*, 2021, 46(9): 1309-1317.(马俊,曹 成度,姜卫平,周吕.利用小波包系数信息熵去除 GNSS 站坐标时间序列有色噪声[J].武 汉大学学报 (信息科学版), 2021, 46(9): 1309-1317.)
- [20] LI Jiancheng, LI Xianpao, ZHONG Bo. Review of Inverting GNSS Surface Deformations for Regional Terrestrial Water Storage Changes[J]. *Geomatics and Information Science of Wuhan University*, 2023, 48(11): 1724-1735. (李建成, 李贤炮, 钟波. 利用 GNSS 地表形变反演 区域陆地水储量变化的进展[J].武汉大学学报 (信息科学版), 2023, 48(11): 1724-1735.
- [21] Jacob T, Wahr J, Gross R, et al. Estimating geoid height change in North America: past, present and future [J]. *Journal of Geodesy*, 2012, 86 (5): 337-358.
- [22] Rangelova E, Sideris M G. Contributions of terrestrial and GRACE data to the study of the secular geoid changes in North America [J]. *Journal of Geodynamics*, 2008, 46 (3-5): 131-143.
- [23] Van der Wal W, Rangelova E, Sideris M G, et al. Secular Geoid Rate from GRACE for Vertical Datum Modernization [C]//Gravity, Geoid and Earth Observation: IAG Commission 2: Gravity Field, Chania, Crete, Greece, 2008.
- [24] Rangelova E, Wal W V D, Sideris M G. How significant is the dynamic component of the North American vertical datum? [J]. *Journal of Geodetic Science*, 2012, 2(4): 281-289.
- [25] Krynski J, Kloch-Glowka G, Szelachowska M. Analysis of Time Variations of the Gravity Field Over Europe Obtained from GRACE Data in Terms of Geoid Height and Mass Variation [C]//Earth on the Edge: Science for a Sustainable Planet: Proceedings of the IAG General Assembly, Melbourne, Australia, 2011.
- [26] Godah W, Szelachowska M, Krynski J. On the analysis of temporal geoid height variations obtained from GRACE-based GGMs over the area of Poland [J]. Acta Geophysica, 2017, 65: 713-725.
- [27] Farrell W E. Deformation of the Earth by surface loads [J]. *Reviews of Geophysics*, 1972, 10(3), 761-797.
- [28] Van Dam T M, Wahr J, Chao Y, et al. Predictions of crustal deformation and of geoid and sealevel variability caused by oceanic and atmospheric loading [J]. *Geophys J Int*, 1997, 129: 507-517.

#### 网络首发:

标题:联合 GNSS 基准站和地表质量负荷数据的区域高程参考框架动态维持 作者:蒋涛,朱照荣,党亚民,张锡越,杨强 收稿日期:2024-06-13 DOI:10.13203/j.whugis20240070

#### 引用格式:

蒋涛,朱照荣,党亚民,等. 联合 GNSS 基准站和地表质量负荷数据的区域高程参考框架动态维持[J].武汉大学学报(信息科学版),2024,DOI: 10.13203/j.whugis20240070(JIANG Tao, ZHU Zhaorong, DANG Yamin, et al. Dynamic maintenance of regional height reference frame based on GNSS reference stations and surface mass loading data [J].Geomatics and Information

Science of Wuhan University, 2024, DOI: 10.13203/j.whugis20240070)

#### 网络首发文章内容和格式与正式出版会有细微差别,请以正式出版文件为准!

#### 您感兴趣的其他相关论文:

#### 珠峰峰顶大地水准面高的确定

郭春喜, 党亚民, 郭鑫伟, 王斌, 刘晓云, 王夏莉 武汉大学学报(信息科学版), 2024, 49(3): 434-441. http://ch.whu.edu.cn/cn/article/doi/10.13203/j.whugis20220666

#### 珠峰及周边地区强震影响垂直形变特征研究

党亚民,程传录,杨强,蒋光伟,孙洋洋 武汉大学学报(信息科学版),2022,47(1):26-35. http://ch.whu.edu.cn/cn/article/doi/10.13203/j.whugis20210545

#### 利用 GNSS/重力法确定南极中山站高程基准的垂直偏差

张利明, 李斐, 郝卫峰, 柯宝贵, 章传银 武汉大学学报(信息科学版), 2021, 46(4): 497-502. http://ch.whu.edu.cn/cn/article/doi/10.13203/j.whugis20190198