ملحوظة مهمة: لحساب الانحرافات الدائرية المصححة يضاف قيمة التصحيح بعكس إشارة خطأ الربط، وإذا كان خطأ الربط أكبر من المسموح به فيجب إعادة الأرصاد كلها.

٥. حساب المركبات الأفقية والرأسية لأضلاع المضلع:

تحسب المركبات الأفقية والرأسية لجميع أضلاع المضلع كما سبق شرحه في المضلع المغلق وذلك بمعلومية كل من انحرافات الأضلاع المصححة وأطوال الأضلاع وتحسب المركبات كما يلي:

المركبة الأفقية للضلع = طول الضلع × جا زاوية الانحراف المصحح للضلع

المركبة الرأسية للضلع = طول الضلع × جتا زاوية الانحراف المصحح للضلع

٦. حساب إحداثيات نقاط المضلع:

بمعلومية إحداثي نقطة البداية وقيم المركبات الأفقية والرأسية لأضلاع المضلع نستطيع حساب قيم إحداثيات نقاط المضلع كما سبق شرحه في المضلع المغلق حتى نصل إلى حساب إحداثي النقطة الأخيرة للمضلع وهي معلومة الإحداثيات سابقاً.

٧. حساب خطأ القفل في الإحداثيات (خطأ الربط الضلعي):

في معظم الأحيان نجد أن هناك فرقاً في إحداثيات النقطة الأخيرة المحسوبة عن إحداثياتها المعلومة، وهذا الفرق ناتج عن تراكم الأخطاء في الرصد ومن الأجهزة نفسها.

وعلي ذلك يكون:

الخطأ في الإحداثي الأفقي (Δ س) = الإحداثي الأفقي للنقطة الأخيرة المحسوبة – الإحداثي الأفقي للنقطة الأخيرة المعلومة.

الخطأ في الإحداثي الرأسي(Δ ص)=الإحداثي الرأسي للنقطة الأخيرة المحسوبة–الإحداثي الرأسي للنقطة الأخيرة المعلومة.