**ثانياً تصحيح الإحداثيات الرأسية:**

تصحيح الإحداثي الرأسي = (قيمة الخطأ في الإحداثي الرأسي / مجموع أطوال أضلاع المضلع) × المسافة من نقطة البداية إلى النقطة المطلوبة

$$\text{تصحيح الإحداثي الأفقي لنقطة جـ} = \frac{-٠,٠٢٤}{٤٦٨,٨} \times ١٢٨,٢٠٠ = -٠,٠٠٧$$

$$\text{تصحيح الإحداثي الأفقي لنقطة د} = \frac{-٠,٠٢٤}{٤٦٨,٨} \times ٢٦٨,٧٠ = -٠,٠١٤$$

$$\text{تصحيح الإحداثي الأفقي لنقطة هـ} = \frac{-٠,٠٢٤}{٤٦٨,٨} \times ٤٦٨,٨ = -٠,٠٢٤$$

## ٨. حساب الإحداثيات المصححة:

تضاف قيمة التصحيح للإحداثيات بعكس إشارة خطأ القفل الضلعي لكل من الإحداثيات الأفقية والرأسية ($\Delta$ س ، $\Delta$ ص ) إلى الإحداثيات المحسوبة للنقاط لكي نحصل على الإحداثيات المصححة لنقاط المضلع.

**أولاً الإحداثيات الأفقية المصححة:**

الإحداثي الأفقي لنقطة جـ = ٢٤٨,٢٠٦ + ( - ٠,٠١٤٥) = ٢٤٨,١٩٢ م

الإحداثي الأفقي لنقطة د = ٣٨٦,٤٩٨ + ( - ٠,٠٣٠٤) = ٣٨٦,٤٦٨ م

الإحداثي الأفقي لنقطة هـ = ٣٩٨,١٥٣ + ( - ٠,٠٥٣) = ٣٩٨,١٠٠ م