demnach durch Elimination von η_1 und η_3, sodann der λ und ν mittels der Gleichungen (4), p. 14:

$$\frac{a \sin\beta_2 \sin(\mu_1+\alpha_2)\sin\alpha_\rho}{\sin(\mu_1+\mu_2+\beta_2)\sin\alpha_2\sin(\alpha_\rho+\mu_\rho+\mu_2)} = \frac{a\sin\beta_\rho}{\sin(\beta_\rho+\mu_\rho)} =$$

$$= \frac{a\sin\beta_3\sin(\mu_4+\gamma_3)\sin\gamma_\rho}{\sin(\mu_3+\mu_4+\beta_3)\sin\gamma_3\sin(\gamma_\rho+\mu_\rho-\mu_3)}.$$

Aus diesen erhält man wieder zwei Gleichungen:

$$\frac{\sin(\mu_\rho+\mu_2+\alpha_\rho)}{\sin(\mu_\rho+\beta_\rho)} = \frac{\sin\alpha_\rho\sin\beta_2\sin(\mu_1+\alpha_2)}{\sin\alpha_2\sin\beta_\rho\sin(\mu_1+\mu_2+\beta_2)}$$

$$\frac{\sin(\mu_\rho-\mu_3+\gamma_\rho)}{\sin(\mu_\rho+\beta_\rho)} = \frac{\sin\gamma_\rho\sin\beta_3\sin(\mu_4+\gamma_3)}{\sin\gamma_3\sin\beta_\rho\sin(\mu_3+\mu_4+\beta_3)},$$

aus denen sich μ_ρ nach der p. 12 erwähnten Methode eliminieren läßt. Es folgt:

$$\begin{aligned}&\sin\gamma_\rho\sin\beta_3\sin\alpha_2 \,.\, \sin(\mu_4+\gamma_3)\sin(\mu_1+\mu_2+\beta_2)\sin(\mu_2+\alpha_\rho-\beta_\rho)+\\ &\quad+\sin\alpha_\rho\sin\beta_2\sin\gamma_3 \,.\, \sin(\mu_1+\alpha_2)\sin(\mu_3+\mu_4+\beta_3)\,.\\ &\quad.\sin(\mu_3+\beta_\rho-\gamma_\rho)-\sin\beta_\rho\sin\alpha_2\sin\gamma_3\,.\\ &\quad.\sin(\mu_1+\mu_2+\beta_2)\sin(\mu_3+\mu_4+\beta_3)\sin(\mu_2+\mu_3+\alpha_\rho-\gamma_\rho)=0\end{aligned}$$

und diese Gleichung kann in derselben Weise wie die Gleichungen (13) oder (17) durch Einführung von Näherungswerten für $\mu_1, \mu_2, \mu_3, \mu_4$ in eine lineare Gleichung zwischen den Korrektionen $d\mu_1, d\mu_2, d\mu_3, d\mu_4$ verwandelt wurden. Hat man eine Reihe von überzähligen Punkten K, so wird die Bestimmung dieser vier Unbekannten $d\mu_1, d\mu_2, d\mu_3, d\mu_4$ nach der Methode der kleinsten Quadrate erfolgen können, wodurch die gegenseitige Lage der acht Fixpunkte umso sicherer bestimmt wird.