4. GNSS 単点観測 4-1. GNSS 単点観測 ■ GNSS 単点観測プログラムを開く 1 n/ B A C. D GNSS単点... 新規作成 名称変 ラバース座標計算地番記計算 電子野帳 作業データ名 â ◎ グループ設定

すべて (0)

未分類(0)

1 🗖		÷						
		通 也!	銀川·3	整合点検	<	マーヘルプ・	FAQ検索	
初期設定	TRE	ND-FIELD	• 成知点選拔	₹ 8+301	書作成	○ 登録		
設定	Ŧ	夕読込み	既知点	813	章書	登録		
д 1	No.	既知点	1 M	ia i	座標軸	179	⊦ 2±	ット セット
4								

■ 初期設定の確認

電子野帳取込

電子レベル取込

GNSS単点観測

電子野帳座標入出力

V

K XY



ЪТ-'

作案種別(P)	作業名(1)		
 TS点・標定点 学杯点・IP・中心線・用地場航 境界点・用地版航 プログロション 	地区名(2) 計画稿間名(3) 作棄稿問名(4)		
O L 9 BOAE	期間由(5)	平成30年 06月 05日	
戦剤・整合点検 毎用する戦争増(C) 1ビット	期間至(6) 目的(7)	平成30年 06月 05日	
較差の許容範囲(S) ⊿X、 ∠Y 20 mm ∠Z 30 mm	非編編(8) 主任技術者(9)		
座標·標高補正点検	作棄班長(A)		
較差の許容範囲(L)	主要稿器名(B)		
点検距離が 500 m 以上の場合、点検距離 ÷ 10000	主要稿器No(C)		
点検距離が 500 m 未満の場合、 50 mm			

■ 観測データ読込み・既知点の指定

ことを確認後、[OK] をクリックします。

観測データ取込みをおこないます。

知点を3点以上選択します。

ファイル	共通	セル	観測·整合
初期設定	TREND-	FIELD	 既知点選択
設定	データ読	这对分	既知点

207	ークー質	(R)							プロット画面(2)				
	-		日本在		豊禄済み座橋 へ		^						
w.,	nears	202	×	Y	z	No.	武名		Non-				
		H3	7420.544	26075.094	56.149								
2		H2	7426.756	26041.130	58.635				11+1				
з		N1	7449.089	26051.637	62.006								ΟT-
4		HS	7475.374	26048.554	62.066						0		
8	0	T-4"	7485.897	26057.993	61.826	- 4	T+4				014		
6		N2	7467.836	26069.267	59.386							⊙T-5	
7		K2	7452.090	26055.242	59.367			- 100					
8		KL	7436.076	26059.823	\$9.477			- 100					
9		К3	7470,909	26056.256	61.950								
10		84	7490.983	26030.959	\$7,584								
11	0	T-3"	7435.007	25998.633	63.237	3	T-3	- 100	⊙T-3				
12	0	T-2'	7421.933	26106.796	\$5.576	2	T-2				2	0	
12	0	T-S	7675.999	26116.477	\$4,001	5	T-5	- 100			+H3	01-2	
14													
15													
16													
17													
18												OT 6	
19												01-0	
20													
21													
22													
23													
24									選択: 屋標を形定し	人てください			
25											× ·	¥ -	
~													

読込み完了と座標補正が必要な旨メッセージが表示されます。「OK」 をクリックします。

既知点選択ウィンドウが表示されます。ここでは、点検に使用する既

座標管理に登録済みの座標が自動的にセットされますので、自動選択 された点が異なる場合は、[解除] または [全て解除] をクリックして

ここでは、[初期状態に戻す]をクリックし、既知点が設定されている

選択を解除し、プロット画面から正しい既知点を指定します。

既知点の較差を確認すると、許容範囲に収まっていない数値が赤色で 表示されます。較差の許容範囲は、設定[初期設定]で確認できます。

	観測値	較差				
)	7485.897	0.013				
7	26057.993	-0.026				
}	61.826	-0.023				
;	7435.007	-0.001				
ŧ.	25998.633	0.011				

■ 座標・標高補正

座標補正を行いましょう。画面左側、[座標・標高補正] ステージを選 択します。

ここでは、座標補正、標高補正の方法を選択し、補正の基点とする既 知点、点検に使用する既知点をそれぞれ選択します。

今回は、[XY を補正]のチェックをオンにし、補正方法は[ヘルマート変換]を選択します。 また、[Z を補正]のチェックをオンにし、補正方法は[平均シフト]

を選択します。

◆座標補正方法							
	ヘルマ−ト変換	基点(XYセル)で指定した既知点の観測値と成果値をもとに、移動量や回転角等を 計算し、新点のXY座標を補正します。ヘルマート変換は相似変換とも呼ばれ、変換前と 変換後では座標の位置関係が変わりません。 ※2点以上の基点(XYセル)を指定します。					
XYを補正	アフィン変換	基点(XYセル)で指定した既知点の観測値と成果値をもとに、移動量や回転角等を 計算し、新点のXY座標を補正します。X座標とY座標それぞれでスケールファクターを計算 しますので、変換前と変換後では座標の位置関係が変わります。 ※3点以上の基点(XYセル)を指定します。					
	重み付け補間	基点(XYセル)で指定した既知点から各新点までの距離に応じて座標補正量を計算 し、新点のXY座標を補正します。 ※2点以上の基点(XYセル)を指定します。					
	1点シフト	基点(標高セル)で指定した既知点(1点)の観測値と成果値の標高較差により標 高を補正します。 ※基点(標高セル)を1点のみ指定します。					
Zを補正	平均シフト	基点(標高セル)で指定した既知点(複数点)の観測値と成果値の標高較差の平 均値を用いて標高を補正します。 ※2点以上の基点(標高セル)を指定します。					
	重み付け補間	基点(標高セル)で指定した既知点から各新点までの距離に応じて標高補正量を求め、標高を補正します。 ※2点以上の基点(標高セル)を指定します。					

次に基点を設定します。セルをダブルクリックで指定でき、点検の基 点に設定した点は補正の基点には設定できず、補正の基点に設定した 点は点検の基点として使用できないため、自動的に〇が消えます。 点検の基点は最低1点選択する必要があります。 今回は、「T-5'」の基点:点検セルを〇に設定し、「T-4'」「T-3'」「T-2'」 の XY セル・標高セルを〇に設定します。

設定後、[座標補正]を選択します。補正後の座標値、点検基点からの 距離・標高差、補正後の較差と許容範囲が確認できます。



		2.4		1771		-		200 C		098800900	N. 642	104942.02	100000000
No.	XY	85	£78	202	8.5	16.010	DOUGHE	HEAL	補正統	843E80	補正接	權其差較差	11 CASA
	0	0	T-4'			X	7485.910	7485.897					
1					Y	26057.967	26057.993						
						2	61,803	61,826					
2	0	0	7-31			x	7435.005	7435.007					
						Y	25998.644	25998-633					
						Z	63.227	63.237					
3	0	0	7-2			×	7421.999	7421.933					
						Y	26106.793	26106.796					
						Z	55.575	55.576					
			0 1.5			×	7475.998	7475.999					
4						Y	26116.487	26116,477					
						2	54.007	\$4,001					
					HC	x		7420.544	7420.515	68.601	68.629	-0.025	0.05
5						Y		26076-094	26076.093				
						Z		56.049	56,160	2.148	2.153	-0.005	
			H2	X		7426.756	7426.742	90.011	90.030	-0.019	0.05		
6				Y		26041.130	26041.126						
						Z		58.635	58.646	4.634	4.639	-0.005	
2					N1	X		7449,089	7449.075	70.202	70.211	-0.009	0.05
						Y		20053.637	26051.643				
						2		62,086	62,097	8.065	8.090	-0.005	
					HI	x		7475.374	7475.365	67.926	67.921	0.005	0.050
8						Y		26048.554	26048.569				
						Z		62,066	62.077	8.065	8.070	-0.005	
					N2	X		7467.836	7467.818	47.911	47.908	0.003	0.05
2						Y		26069.267	26069.283				
						Z		59.386	59.297	5.285	5.390	-0.005	
					K2	X		7452,890	7452,870	53.465	53.493	-0.008	0.05
10						Y		26068.242	36066.352				
						2		59.367	59.378	5.366	5.371	-0.005	
					K1	x		7435.075	7436.056	69.307	69.325	-0.017	0.05
11						Y		26059.823	26059.825				
						2		59,477	50,488	5.476	5.481	-0.005	
					K3	×		7470.909	7470.756	60.444	60.440	0.004	0.05
12						Y		26056.256	26056.271				
						Z		61.950	61.961	7.949	7.954	-0.005	
					H4	×		7490.983	7450.965	38.549	38.528	0.021	0.05
13						Y		26080.959	26060.965				
						2		\$7,584	\$7.595	3.583	3,588	-0.005	0



計算

重め付け佣

№ 重み付け補間

No. 既知点

★ 観測・整合点検

д