

基線の附番方法の訂正と基線情報シート作成について追加マニュアルを作成いたしました。

# 土地家屋調査士のための ローコスト衛星測位マニュアル(Static編)

## 追加マニュアル

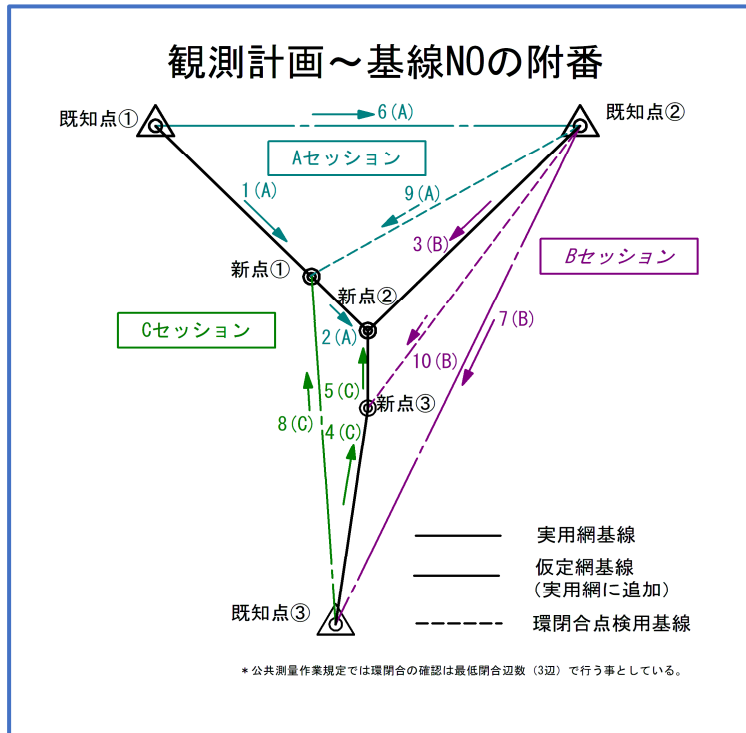
### 📁 LOGdata のファイル名とフォルダ管理

観測終了後、マイクロ SD カードを取り出し PC に data 転送します。  
観測 data (LOG ファイル) は観測順に並んでいます。  
観測 1 分当たり 100KB 程度なので 30 分観測した場合 3000KB 程度となります。  
極端に容量の少ないファイルはスイッチの入切り等で生じる不要ファイルです。  
PC に転送したファイルはファイル名を変更します。  
命名法は「点名\_セッション名\_機械番号」等とすると管理しやすいです。  
ファイルは測点毎にフォルダ分けしておくとう便利です。

### 📁 基線の附番方法と基線情報シートの入力

基線解析にあたって基線番号、基線方向等あらかじめ決めておく必要があります。  
観測類型①の様な観測を行った場合、14 本の基線解析が可能ですが、NSP3Dnet は 10 基線までしか入力できません。網平均に必要な基線を予め選定し、附番しておく必要があります。  
NSP3Dnet を使って網平均計算を実行するために、基線の附番方法に一定のルールを作りました。  
当初マニュアルに掲載した「基線の附番」図は間違いではありませんが、GSIPOST での基線解析を容易にするため基線の附番方法と基線情報シートの作成方法を追加でマニュアル化しました。  
次ページに観測類型①をモデルにした基線の附番と基線情報シートを掲載したのでご参照ください。  
尚、基線情報シートは別添のエクセルファイルをご使用ください。

## 基線NOの附番



**附番の原則** \* GSIPOSTへの入力を考慮し、当初マニュアルに掲載した附番図と若干異なります。

- ① 1点固定点からスタートする。
- ② 実用網に使用する基線から附番する。
  - ②-1 既知点から新点方向とする。
  - ②-2 新点から新点方向とする。
- ③ 仮定網に使用する基線を追加附番する
  - ③-1 セッション順に附番する
  - ③-2 既知点から既知点方向とする
- ④ 環閉合点検用基線を附番する
  - ④-1 既知点から新点方向とする。
  - ④-2 閉合計算を行う場合方向を反転させる基線が存在する。

### 基線情報シートへの入力

- ① 既知点成果の調査
  - ①-1 既知点成果入手(国土地理院/基準点検索)
  - ①-2 ジオイド高計算 (国土地理院/測量計算プログラム利用)
  - ①-3 基線情報シートへ入力   
 緯度、経度は文字列とする。(単位間はスペース)  
 ○○° ○○′ ○○.○○○○〃  
 GSIPOSTのPositions入力はコピー&ペーストが便利
- ② 観測記録簿より転記
- ③ 出発点为新点の場合は前基線(既知点~新点)の新   
 点成果 (POSファイル) をコピー&ペーストする。

## 基線情報シート

基線NO		1 (実用網・仮定網)			
セッション名		A			
方向		既知点~新点			
出 発 点	点名	既知点①	到 達 点	点名	新点①
	機械NO	1		機械NO	2
	機械高	2.123		機械高	2.345
	緯度			緯度	〇〇° 〇〇′ 〇〇.〇〇〇〇″
	経度			経度	〇〇〇° 〇〇′ 〇〇.〇〇〇〇″
	標高			標高	-
	ジオイド高			ジオイド高	-
	楕円体高			楕円体高	〇〇〇.〇〇〇

基線NO		2 (実用網・仮定網)			
セッション名		A (Cセッション採用可)			
方向		新点~新点			
出 発 点	点名	新点①	到 達 点	点名	新点②
	機械NO	2		機械NO	3
	機械高	2.345		機械高	2.678
	緯度	〇〇° 〇〇′ 〇〇.〇〇〇〇″		緯度	-
	経度	〇〇〇° 〇〇′ 〇〇.〇〇〇〇″		経度	-
	標高	-		標高	-
	ジオイド高	-		ジオイド高	-
	楕円体高	〇〇〇.〇〇〇		楕円体高	-

基線NO		3 (実用網・仮定網)			
セッション名		B (Aセッション採用可)			
方向		既知点~新点			
出 発 点	点名	既知点②	到 達 点	点名	新点②
	機械NO	4		機械NO	3
	機械高	2.133		機械高	2.678
	緯度			緯度	-
	経度			経度	-
	標高			標高	-
	ジオイド高			ジオイド高	-
	楕円体高			楕円体高	-

### 基線情報シート

基線NO		4 (実用網・仮定網)			
セッション名		C (Bセッション採用可)			
方向		既知点~新点			
出 発 点	点名	既知点③	到 達 点	点名	新点③
	機械NO	1		機械NO	2
	機械高	2.321		機械高	2.231
	緯度			緯度	〇〇° 〇〇′ 〇〇.〇〇〇〇″
	経度			経度	〇〇〇° 〇〇′ 〇〇.〇〇〇〇″
	標高			標高	-
	ジオイド高			ジオイド高	-
	楕円体高			楕円体高	〇〇〇.〇〇〇

基線NO		5 (実用網・仮定網)			
セッション名		C(Bセッション採用可)			
方向		新点~新点			
出 発 点	点名	新点③	到 達 点	点名	新点②
	機械NO	2		機械NO	3
	機械高	2.231		機械高	2.678
	緯度	〇〇° 〇〇′ 〇〇.〇〇〇〇″		緯度	-
	経度	〇〇〇° 〇〇′ 〇〇.〇〇〇〇″		経度	-
	標高	-		標高	-
	ジオイド高	-		ジオイド高	-
	楕円体高	〇〇〇.〇〇〇		楕円体高	-

基線NO		6 (仮定網)			
セッション名		A			
方向		既知点~既知点			
出 発 点	点名	既知点①	到 達 点	点名	既知点②
	機械NO	1		機械NO	4
	機械高	2.123		機械高	2.133
	緯度			緯度	-
	経度			経度	-
	標高			標高	-
	ジオイド高			ジオイド高	-
	楕円体高			楕円体高	-

### 基線情報シート

基線NO		7 (仮定網)			
セッション名		B			
方向		既知点~既知点			
出 発 点	点名	既知点②	到 達 点	点名	既知点③
	機械NO	4		機械NO	1
	機械高	2.133		機械高	2.321
	緯度			緯度	-
	経度			経度	-
	標高			標高	-
	ジオイド高			ジオイド高	-
	楕円体高			楕円体高	-

基線NO		8 (仮定網)			
セッション名		C			
方向		既知点~新点			
出 発 点	点名	既知点③	到 達 点	点名	新点①
	機械NO	1		機械NO	4
	機械高	2.321		機械高	2.365
	緯度			緯度	-
	経度			経度	-
	標高			標高	-
	ジオイド高			ジオイド高	-
	楕円体高			楕円体高	-

基線NO		9 (点検)			
セッション名		A			
方向		既知点~新点			
出 発 点	点名	既知点②	到 達 点	点名	新点①
	機械NO	4		機械NO	2
	機械高	2.133		機械高	2.345
	緯度			緯度	-
	経度			経度	-
	標高			標高	-
	ジオイド高			ジオイド高	-
	楕円体高			楕円体高	-

### 基線情報シート

基線NO	10 (点検)				
セッション名	B				
方向	既知点~新点				
出 発 点	点名	既知点②	到 達 点	点名	新点③
	機械NO	4		機械NO	2
	機械高	2.133		機械高	2.231
	緯度			緯度	-
	経度			経度	-
	標高			標高	-
	ジオイド高			ジオイド高	-
	楕円体高			楕円体高	-