

点検測量結果精度管理表 (検証点 標高・水平位置)

世界測地系 (測地成果2024)

地区名		NOVEL						作業者							
点検測量手法		Zenmuse L2 1級GNSS測量機 Drogger RWX. DC				要求仕様 制限値		点検者		ΔX		ΔY		ΔH	
番号	点名	検証点			オリジナルデータ			点検測量結果とオリジナルデータとの較差							
		水平座標		標高	水平座標		平均標高	水平座標の較差				標高の較差			
		X (①)	Y (②)	H (③)	X (④)	Y (⑤)	H (⑥)	ΔX (④-①)	合否	ΔY (⑤-②)	合否	ΔH (⑥-③)	合否		
1	T1	-108386.761	-78252.347	280.782	-108386.773	-78252.379	280.789	-0.012	合	-0.032	合	0.007	合		
2	T2	-108365.499	-78257.432	280.788	-108365.524	-78257.458	280.793	-0.025	合	-0.026	合	0.005	合		
3	T3	-108376.912	-78300.535	277.975	-108376.958	-78300.550	277.969	-0.046	合	-0.015	合	-0.006	合		
較差の平均								-0.028	合	-0.024	合	0.002	合		
RMS 誤差								0.031	合	0.025	合	0.006	合		
注. 水平座標を対象としない場合には、水平座標の較差の欄に斜線を付すること。 用紙の大きさはA4判とする								$RMS誤差 = \sqrt{\frac{\sum(\Delta X)^2}{n}}$		$RMS誤差 = \sqrt{\frac{\sum(\Delta Y)^2}{n}}$		$RMS誤差 = \sqrt{\frac{\sum(\Delta H)^2}{n}}$			

