

計 算 式 集

1. 楕円体の原子及び諸公式

1.1 楕円体の原子

地球の形状及び大きさについて、測量法施行令第3条に定める楕円体の値による。

長半径 $a = 6,378,137\text{m}$

$$\text{扁平率 } f = \frac{1}{298.257222101}$$

1.2 楕円体の諸公式

$$M = \frac{a(1 - e^2)}{W^3} = \frac{c}{V^3}, \quad N = \frac{a}{W} = \frac{c}{V}$$

$$R = \sqrt{M \cdot N} = \frac{b}{W^2} = \frac{c}{V^2}$$

$$W = \sqrt{1 - e^2 \cdot \sin^2}, \quad V = \sqrt{1 + e^2 \cdot \cos^2}$$

$$f = \frac{a - b}{a} = 1 - \sqrt{1 - e^2} = \frac{1}{F}$$

$$b = a\sqrt{1 - e^2} = \frac{c}{1 + e^2} = a(1 - f) = \frac{a(F - 1)}{F}$$

$$c = \frac{a^2}{b} = \frac{a}{\sqrt{1 - e^2}} = a\sqrt{1 + e^2} = b(1 + e^2) = \frac{a}{1 - f} = a \cdot \frac{1}{\frac{1}{f} - 1} = \frac{a \cdot F}{F - 1}$$

$$e = \sqrt{\frac{a^2 - b^2}{a^2}} = \sqrt{\frac{e^2}{1 + e^2}} = \sqrt{2f - f^2} = \frac{\sqrt{2F - 1}}{F}$$

$$e = \sqrt{\frac{a^2 - b^2}{b^2}} = \sqrt{\frac{e^2}{1 - e^2}} = \frac{\sqrt{2 \cdot \frac{1}{f} - 1}}{\frac{1}{f} - 1} = \frac{\sqrt{2F - 1}}{F - 1}$$

ただし、

a : 長半径	R : 平均曲率半径
b : 短半径	e : 第一離心率
c : 極での曲率半径	e : 第二離心率
f : 扁平率	: 緯度
F : 逆扁平率	
M : 子午線曲率半径	
N : 卯酉線曲率半径	

2. セオドライト及び測距儀又はトータルステーションを使用した場合の計算式

2.1 距離計算

2.1.1 測距儀の気象補正計算

$$D = D_s \cdot \frac{n_s}{n} = D_s + (n - n_s) \cdot D_s$$

$n_s = (1 + \alpha_s) n$: 測距儀が採用している標準屈折率

$n = (1 + \alpha) n_g$: 気象観測から得られた屈折率

ただし、

$$n = a \cdot \frac{P}{273.15 + t} - E$$

$$a = \frac{273.15}{1013.25} (n_g - 1)$$

$$n_g - 1 = \left[287.6155 + \frac{4.88660}{2} + \frac{0.06800}{4} \right] \cdot 10^{-6}$$

ただし $E = 0.6 \cdot 10^{-6}$ し、

D : 気象補正済みの距離 (m)

D_s : 観測した距離 (m)

P : 測点 1 と測点 2 の平均気圧 (hPa)

t : 測点 1 と測点 2 の平均気温 ()

n_g : 群速度に対する屈折率

: 光波の実効波長 (μm)

2.1.2 気圧、気温を求める計算

(1) $P_2 = 1013.25 \cdot 10^{-\frac{H}{67.58 T}}$ 標高による気圧の計算式

(2) () $P_2 = P_1 \cdot 10^{-\frac{H}{67.58 T}}$ 高低差による気圧の計算式

() $P_2 = P_1 - 0.12 \cdot H$

(3) $t = t_0 - 0.005 \cdot H$ 高低差による気温の計算式

(4) 温度補正計算 (鋼巻尺使用)

$$D = D_s + D_s (t - t_0)$$

D_s : 測定距離 (定数補正ずみの値)

t : 鋼巻尺の温度 ()

t_0 : 標準温度

: 膨張係数

ただし、

P_1 : 計算の基準とした測点で観測した気圧 (hPa)

P_2 : 求めようとする測点の気圧 (hPa)

$T = 273.15 + t$: 絶対温度 (K)

t : 計算の基準とした測点で観測した気温 ()

t : 求めようとする測点の気温 ()

H : 求めようとする測点の標高 (m)

H : 計算の基準とした測点 (H_1) と求めようとする測点 (H_2) との高低差 $H_2 - H_1$ (m)

2.1.3 基準面上の距離の計算

$$S = D \cdot \cos\left(\frac{i_1 - i_2}{2}\right) \frac{R}{R + \left(\frac{H_1 + H_2}{2}\right) + N_g}$$

ただし、

S : 基準面上の距離 (m) D : 測定距離 (m)

H_1 : 測点1の標高 (概算値) + 測距儀の器械高 (m)

H_2 : 測点2の標高 (概算値) + 測距儀の器械高 (m)

i_1 : 測点1から測点2に対する高低角

i_2 : 測点2から測点1に対する高低角

$R = 6370000$: 平均曲率半径 (m)

N_g : ジオイド高 (既知点のジオイド高を平均した値)

2.1.4 折れ基線 (三辺測量)

$$a^2 = b^2 + c^2 - 2bc \cdot \cos A$$

又は、

$$a = (b + c) \sin(A/2) \cos\{(B - C)/2\}$$

ただし、

$$(B - C)/2 = \tan^{-1}\{(b - c)/(b + c)\} \times \tan^{-1}(A/2)$$

$$(B + C)/2 = 90^\circ - A/2$$

2.1.5 三角形内角の計算

$$A = \cos^{-1}\{(b^2 + c^2 - a^2)/2bc\}$$

$$B = \cos^{-1}\{(c^2 + a^2 - b^2)/2ca\}$$

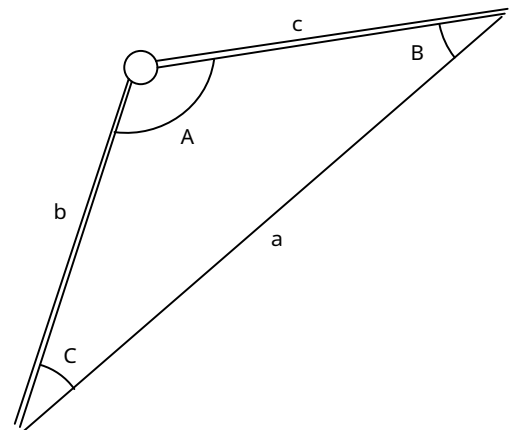
$$C = \cos^{-1}\{(a^2 + b^2 - c^2)/2ab\}$$

又は、

$$A = 2 \tan^{-1} \sqrt{\frac{(s-b)(s-c)}{s(s-a)}}$$

$$B = 2 \tan^{-1} \sqrt{\frac{(s-c)(s-a)}{s(s-b)}}$$

$$C = 2 \tan^{-1} \sqrt{\frac{(s-a)(s-b)}{s(s-c)}}$$



2.1.6 距離計算に必要な高低角の補正量を求める計算

i_i : $i_i + d_i$

i_i : 補正済みの高低角 ($i=1, 2$ 以下同じ)

i_i : 観測した高低角

d_i : 高低角に対する補正量

$$d_1 = \sin^{-1} \left\{ \frac{(m - f_2 + i_1 - g) \cos i_1}{D} \right\}$$

$$d_2 = \sin^{-1} \left\{ \frac{(g - f_1 + i_2 - m) \cos i_2}{D} \right\}$$

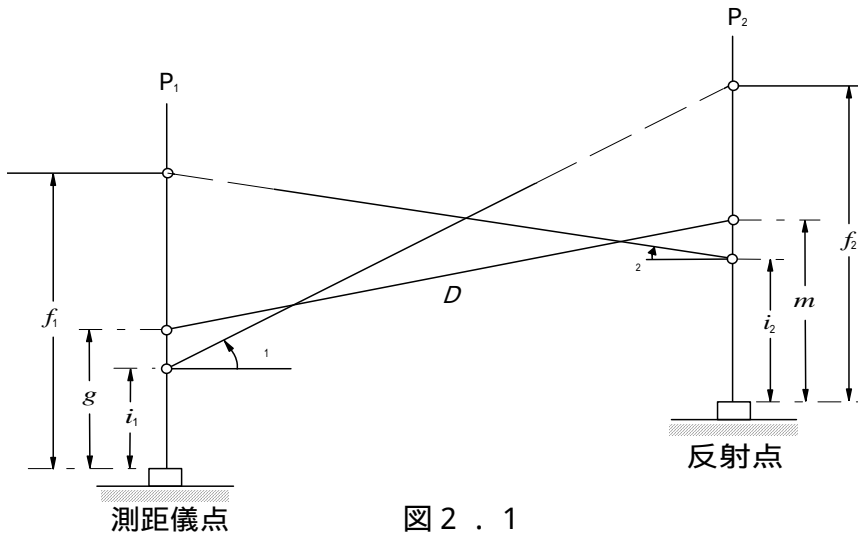


図 2 . 1

- | | |
|-----------------|-------------|
| P_1 : 測距の器械点 | P_2 : 反射点 |
| g : 測距儀の器械高 | m : 反射鏡高 |
| i_i : セオドライト高 | f_i : 目標高 |
| D : 測定距離 | |

補正量 d_i は角度秒で求める。距離の単位はm、角度の単位は、度分秒とする。

2.2 偏心補正計算

2.2.1 正弦定理による計算

$$x = \sin^{-1} \left[\frac{e}{S} \sin \right]$$

(注) $\frac{e}{S}$ 又は $\frac{e}{S} < \frac{1}{450}$ のときは、
 $S = S$ として計算することができる。

2.2.2 二辺夾角による計算

$$x = \tan^{-1} \left[\frac{e \cdot \sin}{S - e \cdot \cos} \right]$$

$$S = \sqrt{S^2 + e^2 - 2 S e \cdot \cos}$$

偏心点：偏心角を測定した測点

- x : 偏心補正量
- S : P_1 と P_2 との距離
- S : 偏心点と P_2 との距離
- e : 偏心距離
- $= t -$
- t : 観測した水平角
- : 偏心角

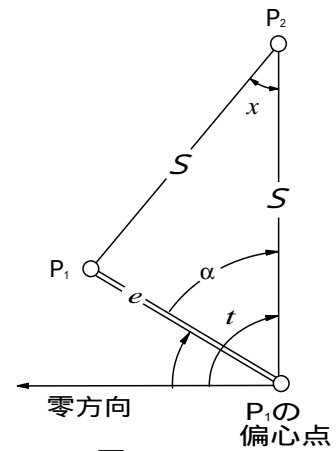


図 2 . 2

2.2.3 相互偏心の計算

(1) S が既知の場合

$$x = \tan^{-1} \left\{ \frac{e_1 \cdot \sin \alpha_1 + e_2 \cdot \sin \alpha_2}{S - (e_1 \cdot \cos \alpha_1 + e_2 \cdot \cos \alpha_2)} \right\}$$

$$S = \sqrt{(S - e_1 \cdot \cos \alpha_1 - e_2 \cdot \cos \alpha_2)^2 + (e_1 \cdot \sin \alpha_1 + e_2 \cdot \sin \alpha_2)^2}$$

(2) S が既知の場合

$$x = \sin^{-1} \left(\frac{e_1 \cdot \sin \alpha_1 + e_2 \cdot \sin \alpha_2}{S} \right)$$

- P₁ : 測点 1
- P₂ : 測点 2
- P₁ : P₁の偏心点
- P₂ : P₂の偏心点
- x : 偏心補正量
- S : P₁とP₂との距離
- S : P₁とP₂との距離
- e₁, e₂ : 偏心距離
- α₁, α₂ : 偏心角
- t₁, t₂ : 観測した水平角
- t₁ = t₁ - α₁
- t₂ = (360° + t₂) - α₂

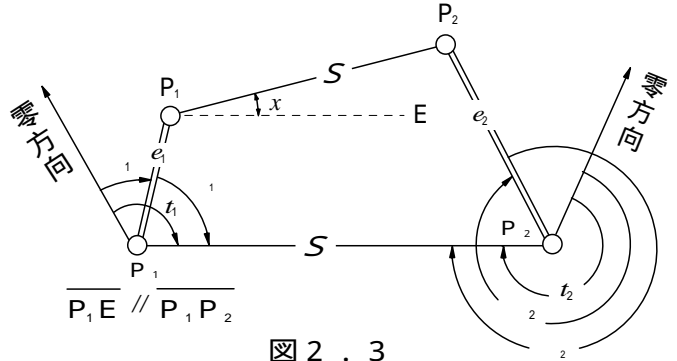


図 2 . 3

2.2.4 偏心補正の符号

正とは、図 2 . 2 において、P₁での水平角に補正する。反とは、P₂での水平角に補正することを示す。+は、計算した補正量の符号をそのまま加用する。-は、計算した補正量の符号を反して加用することを示す。

B・C・Pの関係	偏心角を測定した位置の区分		
	水平角観測を行った観測点 B	測点の中心 C	目標の中心 P
(B = P) ≠ C	正 : + 反 : +	正 : - 反 : -	正 : + 反 : +
(B = C) ≠ P	反 : -	反 : -	反 : +
B ≠ (C = P)	正 : +	正 : -	正 : -
B ≠ C ≠ P	(B ≠ C) 正 : +	(B ≠ C) 正 : - (C ≠ P) 反 : -	(C ≠ P) 反 : +

2.3 座標及び閉合差の計算 (方向角の取付を行った場合)

多角路線の記号の説明

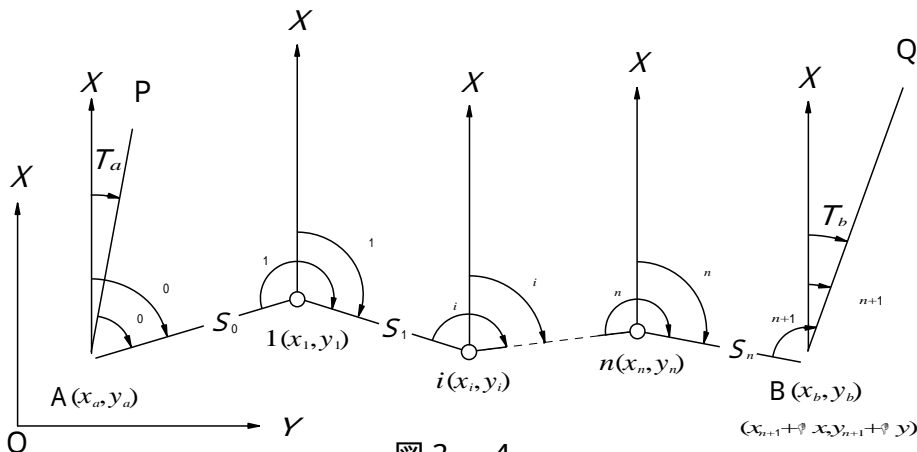


図 2 . 4

(既知件)

A : 出発点 (既知点) x_a, y_a : A の x, y 座標

B : 結合点 (既知点) x_b, y_b : B の x, y 座標

T_a : 出発点の方向角 (P)

T_b : 結合点の方向角 (Q)

(観測件)

β_i : 観測した水平角, (角数 = $n+2$)

α_i : 測点で次の点に対する方向角, (角数 = $n+2$)

S_i : 測点から次の点までの平面上の距離, (辺数 = $n+1$)

i : 測点番号, (点数 = n)

(求件)

x_i, y_i : 測点 i の x, y 座標

x, y : 座標の閉合差

: 方向角の閉合差

(その他の記号)

X : 座標の x 軸の方向

Y : 座標の y 軸の方向

P, Q : 既知点

2.3.1 方向角の計算

出発点 A の方向角 : $\alpha_0 = T_a + \beta_0$

測点 i の方向角 : $\alpha_i = \alpha_{i-1} + \beta_i \pm 180^\circ$

結合点 B の方向角 : $\alpha_{n+1} = \alpha_n + \beta_{n+1} \pm 180^\circ$

2.3.2 方向角の閉合差

$$= T_b - T_a - \sum_{i=1}^n \beta_i$$

又は、

$$= T_b - T_a - (n \pm 1) \cdot 180^\circ$$

2.3.3 座標の近似値の計算

測点 1 の座標 : $x_1 = x_a + dx_1, y_1 = y_a + dy_1$

測点 i の座標 : $x_i = x_{i-1} + dx_i, y_i = y_{i-1} + dy_i$

ただし、

$$dx_i = S_i \cdot \cos \alpha_i, dy_i = S_i \cdot \sin \alpha_i$$

2.3.4 座標の閉合差

$$x = x_b - x_{n+1} = x_b - x_a - \sum dx$$

$$y = y_b - y_{n+1} = y_b - y_a - \sum dy$$

2.3.5 単位多角形に関する諸計算

単位多角形に関する諸計算は、2.3.1から2.3.4の計算式を準用する。

(1) 方向角の計算は、2.3.1による。

(2) 方向角の閉合差

$$\text{内角を観測した場合} = (n-1)180^\circ -$$

$$\text{外角を観測した場合} = (n+3)180^\circ -$$

(3) 座標の計算は、2.3.3による。

(4) 座標の閉合差

$$x = \sum dx$$

$$y = \sum dy$$

2.3.6 方向角の計算（取付観測がない場合）

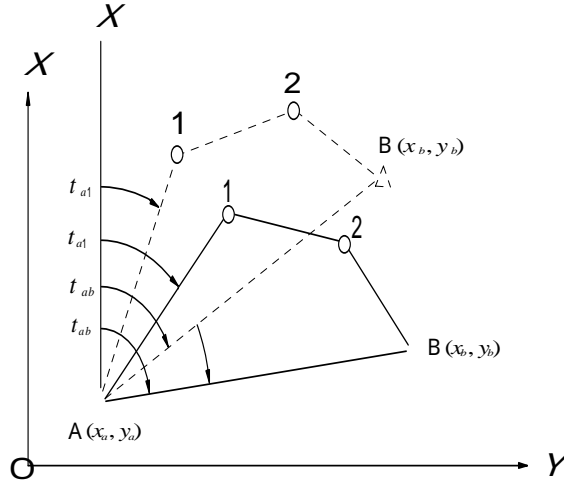


図2.5

：計算で確定した多角路線

-----：仮定の方角で計算した多角路線

（既知件）

A：出発点 x_a, y_a ：出発点の x, y 座標

B：結合点 x_b, y_b ：結合点の x, y 座標

（観測件）

多角路線の辺長と新点及び節点における水平角

（求件）

t_{a1} ：Aから1に対する方向角

（計算式および記号）

t_{a1} ：地形図等から求めたA点から1点に対する仮定の方角

（1・2・Bは仮定の方角によって計算した各点の位置）

t_{ab} ：仮定の方角（A点からB点に対する方向角）

$$t_{ab} = \tan^{-1} \left[\frac{y_b - y_a}{x_b - x_a} \right]$$

t_{ab} ：出発点A点から結合点B点に対する方向角

$$t_{ab} = \tan^{-1} \left[\frac{y_b - y_a}{x_b - x_a} \right]$$

：仮定の方角に対する修正量

$$= t_{ab} - t_{ab}$$

求件、A点から1に対する方向角

$$t_{a1} = t_{a1} +$$

2.4 座標の計算（厳密水平網平均計算）

2.4.1 観測値を平面直角座標上の値へ変換するための計算

(1) 方向角の変換

$$(t - T)_{ij} = - \frac{(y_j + y_i)(x_j - x_i)}{4m^2 R_o^2}$$

$$+ \frac{(x_j - x_i)(y_j - y_i)}{12m^2 R_o^2}$$

$$t_{ij} = T_{ij} + (t - T)_{ij}$$

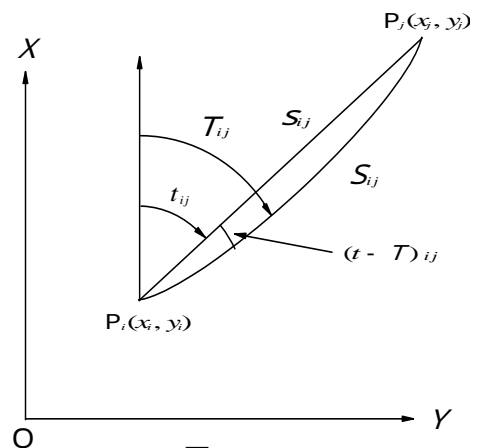


図2.6

(2) 距離の変換

$$\left(\frac{s}{S}\right)_{ij} = m_0 \left\{ 1 + \frac{1}{6 R_0^2 m_0^2} (y_i^2 + y_i y_j + y_j^2) \right\}$$

$$s_{ij} = S_{ij} \left(\frac{s}{S}\right)_{ij}$$

ただし、 t_{ij} : 平面直角座標上の観測方向角

T_{ij} : 基準面上の観測方向角

s_{ij} : 平面直角座標上の測定距離

S_{ij} : 基準面上の測定距離

m_0 : 平面直角座標系原点の縮尺係数 0.9999

R_0 : 平面直角座標系原点の平均曲率半径

x_i, y_i : P_i 点の近似座標値

x_j, y_j : P_j 点の近似座標値

2.4.2 観測方程式

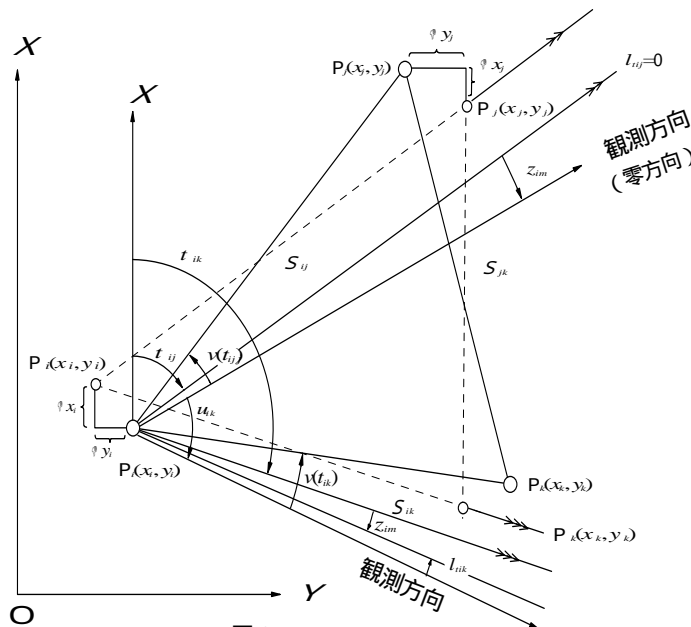


図 2.7

(1) 方向観測の観測方程式

$$v(t_{ik}) = -z_{im} + a_{ik} x_i - b_{ik} y_i - a_{ik} x_k + b_{ik} y_k + l_{ik}$$

重量 $p_{ik} = 1$

(2) 距離観測の観測方程式

$$v(s_{ik}) = -b_{ik} x_i - a_{ik} y_i + b_{ik} x_k + a_{ik} y_k + l_{sik}$$

重量 p_{sik}

ただし、

x_i, y_i : P_i 点の座標の近似値 (m単位)

x_i, y_i : P_i 点の座標の最確値 (m単位)

x_i, y_i : P_i 点の座標の補正值 $x_i = x_i + \delta x_i, y_i = y_i + \delta y_i$

P_i 点が既知点のとき $\delta x_i = \delta y_i = 0$

S_{ik} : P_i, P_k 間の平面直角座標上の近似距離 $\sqrt{(x_k - x_i)^2 + (y_k - y_i)^2}$

a_{ik}, b_{ik} : 観測方程式の係数

$$a_{ik} = \frac{(y_k - y_i)}{S_{ik}^2}, \quad b_{ik} = \frac{(x_k - x_i)}{S_{ik}^2}$$

- s_{ik} : P_i, P_k 間の平面直角座標上の測定距離 (m単位)
 l_{sik} : 距離の観測方程式の定数項 $\cdot (s_{ik} - s_{ik}) / s_{ik}$ (秒単位)
 t_{ij} : P_i 点における P_j (零方向) 方向の仮定方向角 $\tan^{-1}\{(y_j - y_i) / (x_j - x_i)\}$
 t_{ik} : P_i 点における P_k 方向の仮定方向角 $\tan^{-1}\{(y_k - y_i) / (x_k - x_i)\}$
 z_{im} : 標定誤差、 P_i 点における m 組目の方向観測を方向角に換算するときの
 仮定方向角 (t) に対する補正值 (秒単位)
 u_{ik} : P_i 点における零方向 (P_j 方向) を基準とした P_k 方向の観測角
 l_{iik} : 方向の観測方程式の定数項 (秒単位)
 $l_{iik} = (t_{ij} + u_{ik}) - t_{ik}$
 $l_{ij} = 0$ (零方向)
 P_{ik} : 方向観測の重量, 常に 1 とする
 p_{sik} : 距離観測の重量 $p_{sik} = \frac{m_s^2 s_{ik}^2}{(m_s^2 + 2s_{ik}^2)}$
 m_t : 角の 1 方向の標準偏差 (秒単位)
 m_s : 測距儀における距離に無関係な標準偏差 (m単位)
 : 測距儀における距離に比例する誤差の比例定数
 $v(t_{ik})$: 方向観測の残差 (秒単位)
 $v(s_{ik})$: 距離観測の残差 (秒単位)
 m単位の場合の残差 = $s_{ik} \cdot v(s_{ik}) /$

2.4.3 平均計算

(1) 観測方程式の行列表示

$$V = AX - L, P$$

ただし、

V : 残差のベクトル

A : 係数の行列

X : 未知数のベクトル

L : 定数項のベクトル

P : 重量の行列

行列要素の配置順位は、それぞれ対応している。

(2) 標準方程式の行列

$$NX = U$$

ただし、

$$N = A^T P A, U = A^T P L$$

A^T は、 A の転置行列 [$A = (a_{ij})$ のとき, $A^T = (a_{ji})$] である。

(3) 解

$$X = N^{-1} U$$

N^{-1} は、 N の逆行列である。

(4) 座標の最確値

$$x_i = x_i + x_i$$

$$y_i = y_i + y_i$$

(5) 単位重量当たりの観測値の標準偏差 (m_0)

$$m_0 = \sqrt{\frac{V^T P V}{q - (+ 2n)}}$$

m_0 は、角度で表示する。

ただし、

V^T : V の転置行列 : 方向観測の組の数
 P : 観測値の重量 n : 新点の数
 q : 観測方程式の数

(6) 座標の標準偏差

$M_x = \frac{m_0}{\sqrt{P_x}}$ —— X座標の標準偏差

$M_y = \frac{m_0}{\sqrt{P_y}}$ —— Y座標の標準偏差

$M_s = \sqrt{M_x^2 + M_y^2}$ —— 座標の標準偏差
 M_x, M_y, M_s は、長さで表示する。

ただし、

P_x : x の重量 P_y : y の重量
(注) $1/P_x, 1/P_y$ は、逆行列 N^{-1} の対角要素である。

2.5 標高及び閉合差の計算

2.5.1 標高及び高低差の計算

標高 H_2 (H_1 を既知とした場合)

$H_2 = (H_1 + H_2) / 2$

H_1, H_2 正反に分けて計算を行う

正方向 $H_2 = H_1 + D \cdot \sin \alpha_1 + i_1 - f_2 + K$

反方向 $H_2 = H_1 - D \cdot \sin \alpha_2 - i_2 + f_1 - K$

高低差 h は

$h = H_2 - H_1$
 $= D \cdot \sin \left[\frac{\alpha_1 - \alpha_2}{2} \right] + \frac{1}{2}(i_1 + f_1) - \frac{1}{2}(i_2 + f_2)$

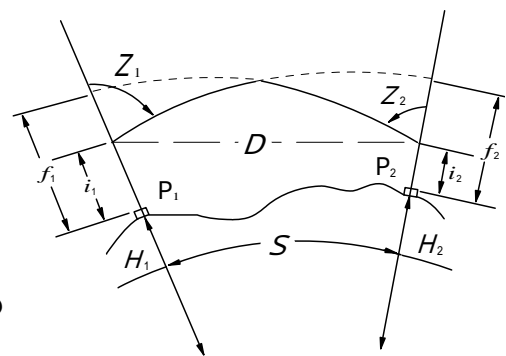


図 2.8

ただし、

H_i : P_i 点の標高
 i_i : P_i 点のセオドライト高
 f_i : P_i 点の目標高
 h : P_1 点と P_2 点との高低差
 D : 測定距離
 S : 基準面上の距離
 Z_i : P_i 点で観測した鉛直角
 α_i : P_i 点における高低角, $\alpha_i = 90^\circ - Z_i$
 K : 両差 (気差及び球差) = $\frac{(1-k)S^2}{2R}$ k : 屈折係数(0.133)
 R : 平均曲率半径

2.5.2 標高の閉合差

(1) 結合多角路線の閉合差

$dh = H_b - H_a - h$

ただし、

dh : 閉合差, H_a : 出発点の標高, H_b : 結合点の標高

(2) 単位多角形の閉合差

$dh = h$

2.5.3 標高の近似値の計算

高低網平均の近似値は標高の概算値を使用する。

$$H_2 = H_1 + h$$

2.6 標高の精算 (厳密高低網平均計算)

2.6.1 観測した高低角の標石上面への補正

補正計算の説明

H_i : 標高

A_i : 測点 i から観測した高低角

d_i : A_i に対する補正量

i : A_i の補正後の高低角

i_i : セオドライト高

f_i : 目標高

i : 測点番号

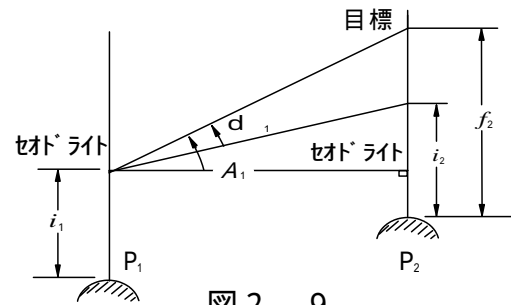


図 2.9

(1) 正の高低角に対する補正量

$$d_1 = \tan^{-1} \left\{ \frac{(f_2 - i_1) \cos A_1}{\frac{S}{\cos A_1} - (f_2 - i_1) \sin A_1} \right\}$$

(2) 反の高低角に対する補正量

$$d_2 = \tan^{-1} \left\{ \frac{(f_1 - i_2) \cos A_2}{\frac{S}{\cos A_2} - (f_1 - i_2) \sin A_2} \right\}$$

ただし、

S は基準面上の距離 [2.6.2 による]

(3) 補正した観測高低角

$$i_1 = A_1 - d_1$$

$$i_2 = A_2 - d_2$$

2.6.2 観測方程式

平均値・観測値・近似値の関係

P_i : 平均計算で確定した測点

H_i : 標高の最確値

P_i : 近似値による測点

H_i : 近似標高

h_i : 近似標高に対する補正量

A_i : 観測した高低角

$$= \frac{1 - 2}{2}$$

A_i : 近似標高により求めた高低角

$$= \tan^{-1} \left\{ \frac{H_2 - H_1}{S} \left[1 - \frac{H_1 + H_2}{2R} \right] \right\}$$

S : 基準面上の距離

R : 平均曲率半径

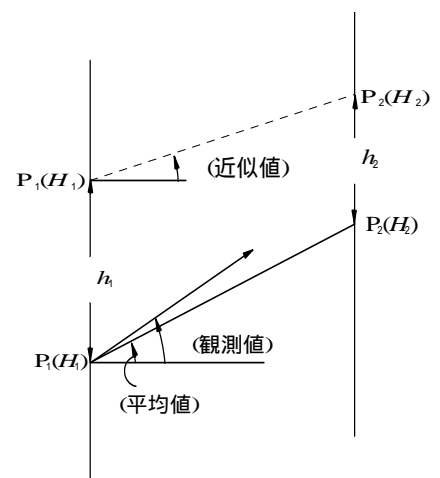


図 2.10

(1) 観測値の重量

正反を1組とした、 $= \left(\frac{1 - \dots}{2} \right)$ の観測値の重量を1とする。

(2) 観測方程式の係数

$$C_1 = \frac{\cos^2}{S} \left(1 - \frac{H_1}{R} \right)$$
$$C_2 = \frac{\cos^2}{S} \left(1 - \frac{H_2}{R} \right)$$

(3) 観測方程式

$$v(\) = - C_1 h_1 + C_2 h_2 + l_{12}$$

重量 = 1

ただし、

$$l_{12} = \dots$$

$v(\)$: 高低角の残差 (秒単位)

2.6.3 平均計算

(1) 観測方程式の行列表示は、2.4.3.(1)による。

(2) 標準方程式の行列は、2.4.3.(2)による。

(3) 解は2.4.3.(3)による。

(4) 標高の最確値

$$H_i = H_i + h_i$$

(5) 単位重量当たりの観測値の標準偏差 (m_0)

$$m_0 = \sqrt{\frac{V^T P V}{q - n}}$$

m_0 は、角度で表示する。

ただし、記号は2.4.3.(5)と同じである。

(6) 標高の標準偏差 (M_h)

$$M_h = \frac{m_0}{\sqrt{P_h}}$$

M_h は、長さで表示する。

ただし、 P_h : h の重量

2.7.1.2 座標計算

- (1) i 路線から求めた交点の座標 (x'_i, y'_i)

$$x'_i = x_0 + \sum_{k=1}^{n+1} dx_k \quad y'_i = y_0 + \sum_{k=1}^{n+1} dy_k$$

$x_0 = y_0$: 出発点の座標

$dx_k = s_k \cdot \cos t_k$: ($k - 1$) 点から k 点までの x 座標差

$dy_k = s_k \cdot \sin t_k$: ($k - 1$) 点から k 点までの y 座標差

- (2) 交点における平均座標 (x, y) の計算

$$x = \frac{\sum_{i=1}^m P_i x'_i}{\sum_{i=1}^m P_i} \quad y = \frac{\sum_{i=1}^m P_i y'_i}{\sum_{i=1}^m P_i}$$

$$P_i = 1 / S_i$$

- (3) 閉合差 ($\Delta x, \Delta y$) とその路線の節点座標への補正值 (dx_L, dy_L)

$$\Delta x = x - x'_i = \sum_{k=1}^{n+1} dx_k \quad : i \text{ 路線の交点における } x \text{ 座標の閉合差}$$

$$\Delta y = y - y'_i = \sum_{k=1}^{n+1} dy_k \quad : i \text{ 路線の交点における } y \text{ 座標の閉合差}$$

$$dx_L = (\Delta x / S_i) \sum_{k=1}^L S_k \quad : L \text{ 番目の節点座標 } (x_L) \text{ への補正值}$$

$$dy_L = (\Delta y / S_i) \sum_{k=1}^L S_k \quad : L \text{ 番目の節点座標 } (y_L) \text{ への補正值}$$

2.7.1.3 高低計算

- (1) i 路線から求めた交点の標高 (H_i)

$$H_i = H_0 + \sum_{k=1}^{n+1} dH_k$$

H_0 : 出発点の標高

$dH_k = s_k \cdot \tan \alpha_k$

α_k : $k - 1$ 番目の節点における高低角

- (2) 交点における平均標高 (H) の計算

$$H = \frac{\sum_{i=1}^m P_i H_i}{\sum_{i=1}^m P_i}$$

$$P_i = 1 / S_i$$

- (3) 閉合差 (ΔH) とその路線の節点標高への補正值 (dH_L)

$$\Delta H = H - H'_i = \sum_{k=1}^{n+1} dH_k \quad : i \text{ 路線の交点の標高の閉合差}$$

$$dH_L = (\Delta H / S_i) \sum_{k=1}^L S_k \quad : i \text{ 路線の } L \text{ 番目の節点標高への補正值}$$

2.7.2 条件方程式による方法

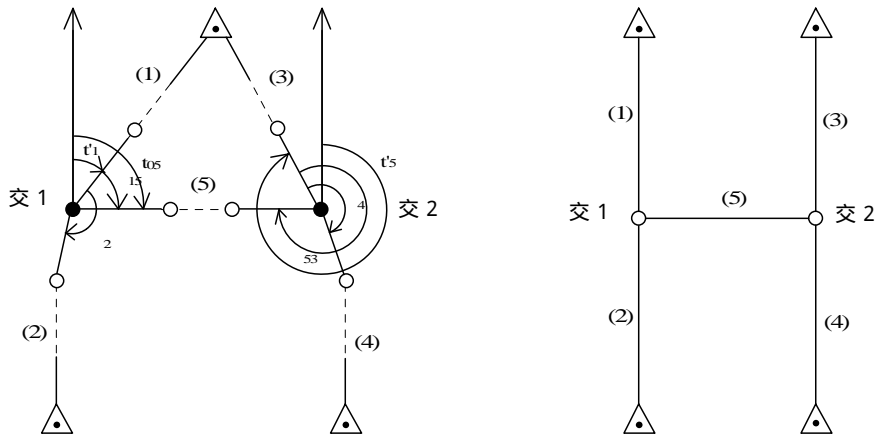


図 2 . 1 2

2.7.2.1 条件方程式の組成

交点の平均方向角、平均座標及び平均標高の計算は次例により条件方程式（共通）を設ける。

$$v_1 - v_2 + W_1 = 0$$

$$v_3 - v_4 + W_2 = 0$$

$$v_1 - v_3 + v_5 + W_3 = 0$$

v_1, v_2, \dots, v_5 : 各路線の方向角、座標、標高の補正量

W_1, W_2, W_3 : 各路線の方向角、座標、標高の閉合差

2.7.2.2 観測方向角 (t') 及び閉合差 (W_i) の計算

交点 1 において

$$t'_1 = t_{01} + \sum_{k=1}^{n1} \beta_{1k} - (n1 \pm 1)180^\circ - 0^\circ$$

$$t'_2 = t_{02} + \sum_{k=1}^{n2} \beta_{2k} - (n2 \pm 1)180^\circ - \gamma_2$$

交点 2 において

$$t'_3 = t_{03} + \sum_{k=1}^{n3} \beta_{3k} - (n3 \pm 1)180^\circ - 0^\circ$$

$$t'_4 = t_{04} + \sum_{k=1}^{n4} \beta_{4k} - (n4 \pm 1)180^\circ - \gamma_4$$

$$t'_5 = t_{05} + \sum_{k=1}^{n5} \beta_{5k} - (n5 \pm 1)180^\circ - \gamma_{53}$$

$$t'_{05} = t'_{15} + 15$$

15 : 交点 1 における 1 路線の最終節点（零方向）と 5 路線の隣接節点との夾角

53 : 交点 2 における 5 路線の最終節点（零方向）と 3 路線の隣接節点との夾角

$$W_{t1} = t'_{15} - t'_{25}$$

$$W_{t2} = t'_{35} - t'_{45}$$

$$W_{t3} = t'_{55} - t'_{35}$$

2.7.2.3 座標 (x , y) 及び閉合差 (W_x , W_y) の計算

交点 1 において

$$\begin{aligned} x'_1 &= x_{01} + \sum_{k=1}^{n1+1} dx_{1k} & y'_1 &= y_{01} + \sum_{k=1}^{n1+1} dy_{1k} \\ x'_2 &= x_{02} + \sum_{k=1}^{n2+1} dx_{2k} & y'_2 &= y_{02} + \sum_{k=1}^{n2+1} dy_{2k} \end{aligned}$$

交点 2 において

$$\begin{aligned} x'_3 &= x_{03} + \sum_{k=1}^{n3+1} dx_{3k} & y'_3 &= y_{03} + \sum_{k=1}^{n3+1} dy_{3k} \\ x'_4 &= x_{04} + \sum_{k=1}^{n4+1} dx_{4k} & y'_4 &= y_{04} + \sum_{k=1}^{n4+1} dy_{4k} \\ x'_5 &= x_{05} + \sum_{k=1}^{n5+1} dx_{5k} & y'_5 &= y_{05} + \sum_{k=1}^{n5+1} dy_{5k} \end{aligned}$$

$$dx_{ik} = s_{ik} \cdot \cos t_{ik} \quad dy_{ik} = s_{ik} \cdot \sin t_{ik}$$

$$W_{x1} = x'_1 - x'_2 \quad W_{y1} = y'_1 - y'_2$$

$$W_{x2} = x'_3 - x'_4 \quad W_{y2} = y'_3 - y'_4$$

$$W_{x3} = x'_5 - x'_3 \quad W_{y2} = y'_5 - y'_3$$

2.7.2.4 標高 (H) 及び閉合差 (W_H) の計算

交点 1 において

$$\begin{aligned} H_1 &= H_{01} + \sum_{k=1}^{n1+1} dH_{1k} \\ H_2 &= H_{02} + \sum_{k=1}^{n2+1} dH_{2k} \end{aligned}$$

交点 2 において

$$\begin{aligned} H_3 &= H_{03} + \sum_{k=1}^{n3+1} dH_{3k} \\ H_4 &= H_{04} + \sum_{k=1}^{n4+1} dH_{4k} \\ H_5 &= H_{05} + \sum_{k=1}^{n5+1} dH_{5k} \end{aligned}$$

$$dH_{ik} = s_{ik} \cdot \tan t_{ik}$$

t_{ik} : i 路線の (k - 1) 番目の節点における高低角

$$W_{H1} = H'_1 - H'_2$$

$$W_{H2} = H'_3 - H'_4$$

$$W_{H3} = H'_5 - H'_3$$

2.7.2.5 平均計算

(1) 条件方程式

$$C V + W = 0$$

$$C = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & -1 & 0 \\ 1 & 0 & -1 & 0 & 1 \end{pmatrix}, \quad V = \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \\ v_4 \\ v_5 \end{pmatrix}, \quad W = \begin{pmatrix} W_1 \\ W_2 \\ W_3 \end{pmatrix}$$

(2) 相関方程式

$$V = (C P^{-1})^T K$$

$$P^{-1} = \begin{pmatrix} 1/P_1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1/P_2 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1/P_3 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1/P_4 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1/P_5 \end{pmatrix}, \quad K = \begin{pmatrix} K_1 \\ K_2 \\ K_3 \end{pmatrix}$$

(3) 正規方程式と解

$$(C P^{-1} C^T) K + W = 0$$

$$K = - (C P^{-1} C^T)^{-1} W$$

$$V = (C P^{-1})^T (C P^{-1} C^T)^{-1} W$$

2.7.3 観測方程式による方法

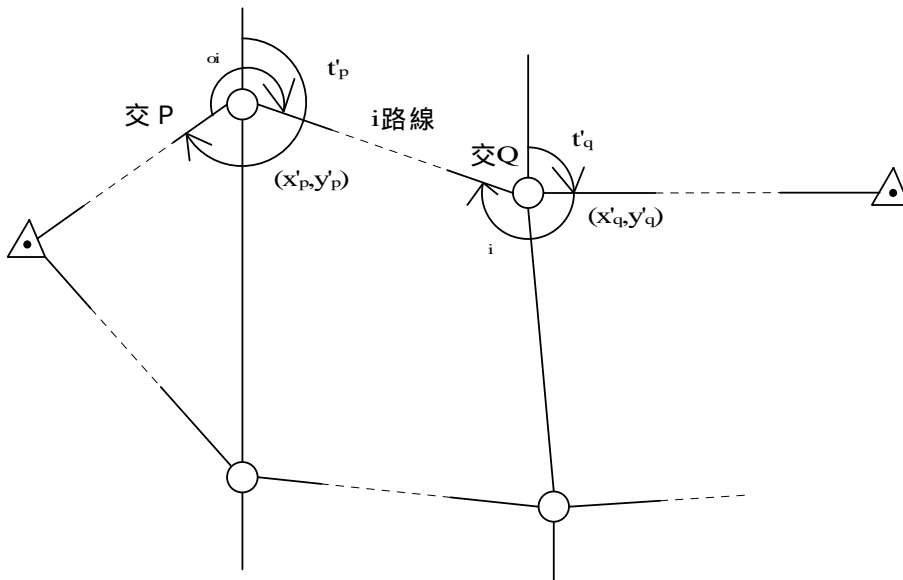


図 2 . 1 3

2.7.3.1 方向角の観測方程式

交点 P から交点 Q まで (i 路線) の方向角の観測方程式は次式による。

$$v_i = - t_p + t_q - \{ (t'_p - t'_q) + d t_i \} \quad \text{重量 } P_i$$

v_i : 残差

t'_p, t'_q : 交点 P 及び交点 Q における零方向の仮定方向角

t_p, t_q : t'_p, t'_q に対する補正值

$$dt_i = \beta_{oi} + \sum_{k=1}^{n_i} \beta_{ik} - (n_i \pm 1)180^\circ - \gamma_i$$

ik : k 番目の節点における観測夾角

oi : 出発点における観測夾角

i : 結合点における観測夾角

$P_i = 1 / (\text{観測夾角の数})$: 図の場合, 観測夾角の数 ($n_i + 2$)

n_i : 節点数

2.7.3.2 座標の観測方程式

(1) 交点Pから交点Qまで (i 路線) の座標の観測方程式は次式による。

$$v_i = -x_p + x_q - \{ (x'_p - x'_q) + dx_i \} \quad \text{重量 } P_i$$

$$v_i = -y_p + y_q - \{ (y'_p - y'_q) + dy_i \} \quad \text{重量 } P_i$$

v_i : 残差

$(x'_p, y'_p), (x'_q, y'_q)$: 交点P及び交点Qの仮定座標

$(x_p, y_p), (x_q, y_q)$: 仮定座標に対する補正值

dx_i, dy_i : 交点PQ間 (i 路線) 観測座標差

$P_i = 1 / S_i$ (S_i : PQ間の観測路線長)

(2) 既知点 (x, y) から交点 (x'_q, y'_q) までの観測方程式は次式による。

$$v_i = x_q - \{ (x - x'_q) + dx_i \} \quad \text{重量 } P_i$$

$$v_i = y_q - \{ (y - y'_q) + dy_i \} \quad \text{重量 } P_i$$

(3) 交点 (x'_p, y'_p) から既知点 (x, y) までの観測方程式は次式による。

$$v_i = -x_p - \{ (x'_p - x) + dx_i \} \quad \text{重量 } P_i$$

$$v_i = -y_p - \{ (y'_p - y) + dy_i \} \quad \text{重量 } P_i$$

2.7.3.3 標高の観測方程式

(1) 交点Pから交点Qまで (i 路線) の標高の観測方程式は次式による。

$$v_i = -H_p + H_q - \{ (H'_p - H'_q) + dH_i \} \quad \text{重量 } P_i$$

v_i : 残差

H'_p, H'_q : 交点P及びQの仮定標高

H_p, H_q : 仮定標高に対する補正值

dH_i : 交点PQ間の観測高低差

$P_i = 1 / S_i$ (S_i : PQ間の観測路線長)

(2) 既知点 (H) から交点 (H_q) までの観測方程式は次式による。

$$v_i = H_q - \{ (H - H'_q) + dH_i \} \quad \text{重量 } P_i$$

(3) 交点 (H_p) から既知点 (H) までの観測方程式は次式による。

$$v_i = -H_p - \{ (H'_p - H) + dH_i \} \quad \text{重量 } P_i$$

2.7.3.4 正規方程式の組成及びその答解

方向角の観測方程式から正規方程式を組成し答解を行い、方向角の平均値を求める。この方向角の平均結果から仮定座標を計算し、座標の正規方程式を組成し答解を行い、平均座標値を求める。

標高の観測方程式から正規方程式を組成し答解を行い、標高の平均値を求める。

2.7.3.5 補正值の配布

(1) 交点PQ間 (i 路線) の各夾角 (ik) への補正 (k)

$$k = i / (\text{夾角の観測値の数}) : \text{夾角 } ik \text{ への補正值}$$

$$i = \sum_k k = i - dt_i : \text{PQ路線の方向角の閉合差}$$

$$i = (t'_q + t_q) - (t'_p + t_p)$$

(2) 交点PQ点の平均座標 (x_p, y_p) (x_q, y_q) 及び平均標高 (H_p, H_q)

$$x_p = x'_p + x_p \quad x_q = x'_q + x_q$$

$$y_p = y'_p + y_p \quad y_q = y'_q + y_q$$

$$H_p = H'_p + H_p \quad H_q = H'_q + H_q$$

- (3) 交点 P Q 間 (i 路線) の各座標 (x'_{ik}, y'_{ik}) 及び各標高 (H'_{ik}) への補正
 (x_k, y_k, H_k) i 路線における L 番目の節点への補正值

$$\delta x_{iL} = (\Delta x_i / S_i) \sum_{k=1}^L S_k + \delta x_p$$

$$\delta y_{iL} = (\Delta y_i / S_i) \sum_{k=1}^L S_k + \delta y_p$$

$$\delta H_{iL} = (\Delta H_i / S_i) \sum_{k=1}^L S_k + \delta H_p$$

- $x_i = x_q - x_p$: 交点 P Q 間 (i 路線) の x 座標の閉合差
 $y_i = y_q - y_p$: 交点 P Q 間 (i 路線) の y 座標の閉合差
 $H_i = H_q - H_p$: 交点 P Q 間 (i 路線) の標高の閉合差

2.8 平 面直角座標による平面直角座標上方向角及び基準
 面上の距 離の計算
 2.8.1 $t_{12} = \tan^{-1} \left(\frac{y_2 - y_1}{x_2 - x_1} \right) - (t - T)_{12}$ 平面直角座標上の方向角

x_i, y_i : 測点 1 および測点 2 の座標

ただし、

象限: 第 1 象限: $(y_2 - y_1) > 0, (x_2 - x_1) > 0$

第 2 象限: $(y_2 - y_1) > 0, (x_2 - x_1) < 0$

第 3 象限: $(y_2 - y_1) < 0, (x_2 - x_1) < 0$

第 4 象限: $(y_2 - y_1) < 0, (x_2 - x_1) > 0$

$$(t - T)_{12} = \frac{(y_2 + y_1)(x_2 - x_1)}{4m_0^2 R_0^2} + \frac{(x_2 - x_1)(y_2 - y_1)}{12m_0^2 R_0^2}$$

2.8.2 基 準面上の距離

$$S_{12} = \frac{\sqrt{(x_2 - x_1)^2 + (y_2 - y_1)^2}}{\frac{s}{S}}$$

$$\frac{s}{S} = m_b \left\{ 1 + \frac{1}{6 R_0^2 m_b^2} (y_1^2 + y_1 y_2 + y_2^2) \right\}$$

ただし、

R_0 = 平面直角座標系原点の平均曲率半径

m_b : 平面直角座標系原点の縮尺係数 0.9999

2.8.3 成果表に記載する縮尺係数

$$m = m_0 \left(1 + \frac{3y^2}{6 R_0^2 m_b^2} \right)$$

ただし、

y: 当該点の y 座標

2.9 平面直角座標による経緯度計算

座標を換算して緯度、経度及び子午線収差角を求める。

2.9.1 緯度

$$\begin{aligned}
 &= \phi_1 - \left(\frac{\tan \phi_1}{2M_1 N_1} \right) \left(\frac{y}{m_b} \right)^2 \\
 &+ \left(\frac{\tan \phi_1}{24M_1 N_1^3} \right) (5 + 3\tan^2 \phi_1 + \eta_1^2 - 9 \eta_1^2 \tan^2 \phi_1 - 4 \eta_1^4) \left(\frac{y}{m_b} \right)^4 \\
 &- \left(\frac{\tan \phi_1}{720M_1 N_1^5} \right) (61 + 90\tan^2 \phi_1 + 45\tan^4 \phi_1) \left(\frac{y}{m_b} \right)^6
 \end{aligned}$$

2.9.2 経度

$$\begin{aligned}
 &= \lambda_0 + \\
 &= \left(\frac{1}{N_1 \cos \phi_1} \right) \left(\frac{y}{m_b} \right) - \left(\frac{1 + 2\tan^2 \phi_1 + \eta_1^2}{6N_1^3 \cos \phi_1} \right) \left(\frac{y}{m_b} \right)^3 \\
 &+ \left(\frac{5 + 28\tan^2 \phi_1 + 24\tan^4 \phi_1}{120N_1^5 \cos \phi_1} \right) \left(\frac{y}{m_b} \right)^5
 \end{aligned}$$

2.9.3 子午線収差角

$$\begin{aligned}
 &= \left(\frac{\tan \phi_1}{N_1} \right) \left(\frac{y}{m_b} \right) - \left(\frac{\tan \phi_1}{3N_1^3} \right) (1 + \tan^2 \phi_1 - \eta_1^2) \left(\frac{y}{m_b} \right)^3 \\
 &+ \left(\frac{\tan \phi_1}{15N_1^5} \right) (1 + \tan^2 \phi_1)(2 + 3\tan^2 \phi_1) \left(\frac{y}{m_b} \right)^5
 \end{aligned}$$

2.9.4 縮尺係数

$$m = m_b \left(1 + \frac{y^2}{2M_1 N_1 m_b^2} + \frac{y^4}{24M_1^2 N_1^2 m_b^4} \right)$$

ただし、

- ϕ : 新点の緯度
- λ_0 : 原点の経度
- λ : 新点の経度
- γ : 新点の子午線収差角
- m : 新点の縮尺係数
- y : 新点の y 座標
- a : 長半径
- e' : 第二離心率
- f : 扁平率

$$m_0 = 0.9999$$

$$\eta_1^2 = e'^2 \cdot \cos^2 \phi_1$$

$$M_1 = \frac{c}{\sqrt{(1 + \eta_1^2)^3}}$$

$$N_1 = \frac{c}{\sqrt{1 + \eta_1^2}}$$

$$c = a\sqrt{1 + e^2}$$

2.9.5 基準子午線と垂線（新点より）との交点の緯度

$$\phi_1 = (\theta + A_2 \sin 2\theta + A_4 \sin 4\theta + A_6 \sin 6\theta + A_8 \sin 8\theta + A_{10} \sin 10\theta) \rho''$$

ただし、

$$\theta = \frac{\pi S_m}{2S_p}, A_2 = \frac{3}{2}n - \frac{27}{32}n^3 + \frac{269}{512}n^5, A_4 = \frac{21}{16}n^2 - \frac{55}{32}n^4,$$

$$A_6 = \frac{151}{96}n^3 - \frac{417}{128}n^5, A_8 = \frac{1097}{512}n^4, A_{10} = \frac{8011}{2560}n^5, n = \frac{1}{2F-1}$$

S_p : 赤道から極までの子午線弧長

S_m : 与えられた子午線弧長

F : 逆扁平率

$$S_m = S_0 + \frac{\text{新点の } x \text{ 座標}}{m_0}$$

S_0 : 赤道から座標系原点 ϕ_0 までの子午線弧長

m_0 : 座標系の X 軸上の縮尺係数 $m_0 = 0.9999$

$$S_0 = \frac{a}{1+n} (B_0 \frac{\phi_0}{\rho''} + B_2 \sin 2\phi_0 + B_4 \sin 4\phi_0 + B_6 \sin 6\phi_0 + B_8 \sin 8\phi_0 + B_{10} \sin 10\phi_0)$$

$$B_0 = \left[1 + \frac{n^2}{4} + \frac{n^4}{64} \right], B_2 = -\frac{3}{2} \left[n - \frac{n^3}{8} - \frac{n^5}{64} \right],$$

$$B_4 = \frac{15}{16} \left[n^2 - \frac{n^4}{4} \right], B_6 = -\frac{35}{48} \left[n^3 - \frac{5}{16}n^5 \right],$$

$$B_8 = \frac{315}{512}n^4, B_{10} = -\frac{693}{1280}n^5$$

$$S_p = \frac{\pi}{2} \frac{a}{1+n} \left[1 + \frac{n^2}{4} + \frac{n^4}{64} \right]$$

〔注〕 ϕ_1 は、他の計算式を用いて求めることができる。

3.1.2 地心直交座標系から経緯度及び高さへの変換

$$= \tan^{-1} \left[\frac{Z}{(P - e^2 \cdot N_{i-1} \cdot \cos i_{i-1})} \right] \quad (\text{は繰り返し計算})$$

$$\lambda = \tan^{-1} \left[\frac{Y}{X} \right]$$

$$h = \frac{P}{\cos} - N$$

$$P = \sqrt{X^2 + Y^2}$$

ただし、

の収束条件： $|i_i - i_{i-1}| < 10^{-12}$ (rad)

i_i : i 回目の計算結果

i_0 : $\tan^{-1} \left[\frac{Z}{P} \right]$

3.2 偏心補正計算

3.2.1 偏心補正計算に必要な距離計算

$$D = \sqrt{(D \cdot \cos m)^2 + (D \cdot \sin m + i_1 - f_2)^2}$$

$$m = \frac{(i_1 - f_2)}{2}$$

ただし、

- D : 既知点と偏心点の斜距離
- D : 測定した斜距離
- i_1, i_2 : 観測高低角
- i_1, i_2 : T S 等の器械高
- f_1, f_2 : 目標高

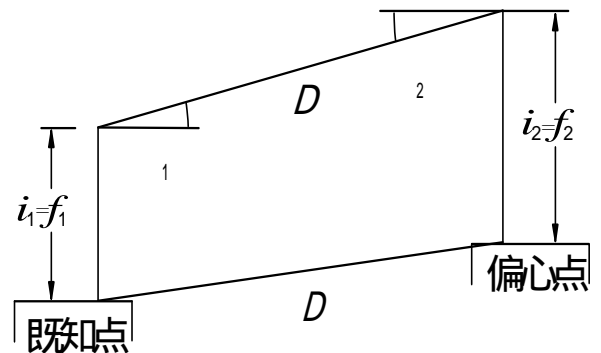


図 3.1

3.2.2 偏心補正計算に必要な高低角に対する補正計算

$$i_1 = i_1 + d_1$$

$$i_2 = i_2 + d_2$$

$$d_1 = \sin^{-1} \left[\frac{(i_1 - f_2) \cos i_1}{D} \right]$$

$$d_2 = \sin^{-1} \left[\frac{(i_2 - f_1) \cos i_2}{D} \right]$$

ただし、

- i_1, i_2 : 既知点と偏心点の高低角
- i_1, i_2 : 観測高低角
- d_1, d_2 : 高低角の補正量
- D : 既知点と偏心点の斜距離
- i_1, i_2 : T S 等の器械高
- f_1, f_2 : 目標高

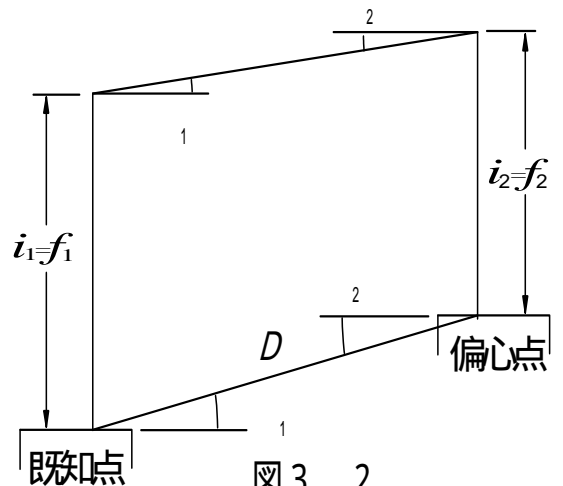


図 3.2

3.2.3 偏心率補正計算に必要な方位角の計算

(1) 偏心率点から既知点の方位角

$$T = T_0 +$$

$$T_0 = \tan^{-1} \left(\frac{D_y}{D_x} \right)$$

$$\begin{pmatrix} D_x \\ D_y \\ D_z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\sin \cdot \cos & -\sin \cdot \sin & \cos \\ -\sin & \cos & 0 \\ \cos \cdot \cos & \cos \cdot \sin & \sin \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$$

ただし、

T : 偏心率点から既知点の方位角

T_0 : 方位標の方位角

: 偏心率

D_x, D_y, D_z : 基線ベクトルの地平座標系における成分

: 偏心率の緯度

: 偏心率の経度

x, y, z : 基線ベクトルの地心直交座標系における成分
(偏心率点と方位標の座標差)

(2) 既知点から偏心率点の方位角計算

$$T = T \pm 180^\circ -$$

$$= \frac{S \cdot \sin T \cdot \tan c}{N_c}$$

$$S = \frac{D \cdot \cos m \cdot R}{(R + h_m)}$$

$$c = 1 + \frac{X}{M}$$

$$X = S \cdot \cos T$$

$$m = \frac{(1 - 2)}{2}$$

$$h_m = \frac{(h_1 + h_2)}{2}$$

$$R = \sqrt{M \cdot N_c}$$

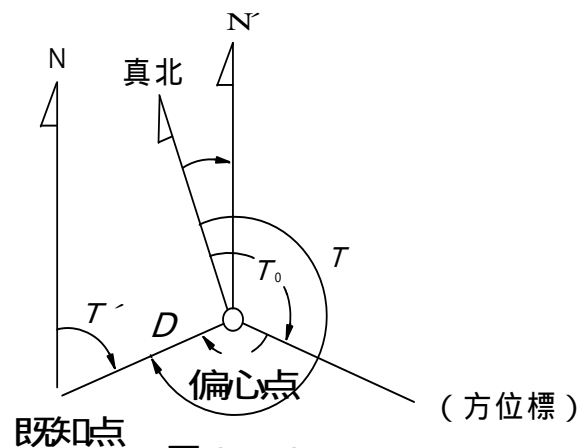


図 3.3

ただし、

T : 偏心率点から既知点の方位角 3.2.3.(1) で計算した値を使用する

: 偏心率点における子午線収差角

S : 基準面上の距離

D : 既知点と偏心率点の斜距離

1 : 既知点の緯度

N_c : 卯酉線曲率半径 (引数は c とする)

M : 子午線曲率半径 (引数は 1 とする)

R : 平均曲率半径 (引数は 1 とする)

$1, 2$: 既知点と偏心率点の高低角

h_1, h_2 : 既知と偏心率点の楕円体高

(注) の計算は最初、 $T_0 = T + 180^\circ$ の値で計算し、 $|T - T_0| > 0.1$ を満たすまで繰り返す。

3.2.4 偏心補正計算

基線ベクトルの地平座標系における成分を地心直交座標系における成分に変換する

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\sin \delta \cdot \cos \alpha & -\sin \delta \cdot \sin \alpha & \cos \delta \\ \cos \delta \cdot \cos \alpha & \cos \delta \cdot \sin \alpha & \sin \delta \\ \sin \delta \cdot \cos \alpha & \sin \delta \cdot \sin \alpha & \cos \delta \end{pmatrix} \begin{pmatrix} D \cdot \cos \mu \\ D \cdot \sin \mu \\ D \end{pmatrix}$$

$$m = \frac{(\lambda_1 - \lambda_2)}{2}$$

ただし、

- x, y, z : 偏心補正量
- δ : 既知点の緯度
- α : 既知点の経度
- D : 既知点と偏心点の斜距離
- μ : 既知点と偏心点の高低角
- m : 既知点から偏心点又は偏心点から既知点の方位角

3.2.5 偏心補正の方法

(1) 偏心点及び既知点で偏心角を観測した場合

$$\begin{pmatrix} X \\ Y \\ Z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} X_{ob} \\ Y_{ob} \\ Z_{ob} \end{pmatrix} \pm \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$$

ただし、

- X, Y, Z : 偏心補正後の2点間の座標差 (地心直交座標系における成分)
- X_{ob}, Y_{ob}, Z_{ob} : 偏心点で観測した2点間の座標差 (地心直交座標系における成分)
- x, y, z : 偏心補正量 (3.2.4で計算した値を使用する)

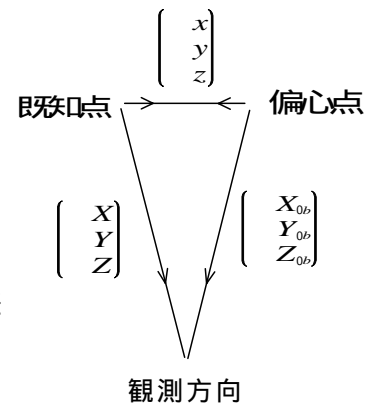


図3.4

(2) 偏心点の座標が未知の場合

$$\begin{pmatrix} X \\ Y \\ Z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} X_1 \\ Y_1 \\ Z_1 \end{pmatrix} \pm \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$$

ただし、

- X, Y, Z : 偏心点の座標 (地心直交座標系における成分)
- X_1, Y_1, Z_1 : 既知点の座標 (地心直交座標系における成分)
- x, y, z : 偏心補正量 (3.2.4で計算した値を使用する)

3.3 点検計算の許容範囲に使用する閉合差、較差及び環閉合差 X , Y , Z から
 N , E , U への変換計算

3.3.1 電子基準点間の閉合差

$$\begin{pmatrix} N \\ E \\ U \end{pmatrix} = R \cdot \begin{pmatrix} X \\ Y \\ Z \end{pmatrix}$$

ただし、

- N : 水平面の南北方向の閉合差
- E : 水平面の東西方向の閉合差
- U : 高さ方向の閉合差
- X : 地心直交座標 X 軸成分の閉合差
- Y : 地心直交座標 Y 軸成分の閉合差
- Z : 地心直交座標 Z 軸成分の閉合差

$$R = \begin{pmatrix} -\sin \phi \cdot \cos \lambda & -\sin \phi \cdot \sin \lambda & \cos \phi \\ -\sin \lambda & \cos \lambda & 0 \\ \cos \phi \cdot \cos \lambda & \cos \phi \cdot \sin \lambda & \sin \phi \end{pmatrix}$$

ϕ , λ は、測量地域内の任意の既知点の緯度、経度値とする

3.3.2 重複辺の較差

3.3.1の内 X , Y , Z を

- X : 基線ベクトル X 軸成分の較差
- Y : 基線ベクトル Y 軸成分の較差
- Z : 基線ベクトル Z 軸成分の較差

3.3.3 基線ベクトルの環閉合差

3.3.1の内 X , Y , Z を

- X : 基線ベクトル X 軸成分の環閉合差
- Y : 基線ベクトル Y 軸成分の環閉合差
- Z : 基線ベクトル Z 軸成分の環閉合差

3.4 三次元網平均計算

3.4.1 G P S 基線ベクトル

$$\begin{pmatrix} X \\ Y \\ Z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} X_2 \\ Y_2 \\ Z_2 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} X_1 \\ Y_1 \\ Z_1 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} X_i \\ Y_i \\ Z_i \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} (N_i + h_i) \cdot \cos \phi_i \cdot \cos \lambda_i \\ (N_i + h_i) \cdot \cos \phi_i \cdot \sin \lambda_i \\ \{ N_i(1 - e^2) + h_i \} \cdot \sin \phi_i \end{pmatrix}_{i=1,2}$$

ただし、

- λ_i : i 点での経度
- ϕ_i : i 点での緯度
- N_i : i 点での卯酉線曲率半径
- h_i : i 点での楕円体高
- e : 第一離心率

3.4.2 観測方程式

(1) 地心直交座標 (X , Y , Z) による観測方程式

$$\begin{pmatrix} V_x \\ V_y \\ V_z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} X_2 \\ Y_2 \\ Z_2 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} X_1 \\ Y_1 \\ Z_1 \end{pmatrix} + M \begin{pmatrix} X_0 \\ Y_0 \\ Z_0 \end{pmatrix} + M \begin{pmatrix} X_0 \\ Y_0 \\ Z_0 \end{pmatrix} + M \begin{pmatrix} X_0 \\ Y_0 \\ Z_0 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} X_0 \\ Y_0 \\ Z_0 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} X_{0b} \\ Y_{0b} \\ Z_{0b} \end{pmatrix}$$

(補正量)(未知量) (未知量) (概算値) (観測値)

(注) 測量地域の微小回転を推定しない場合は、 、 、 の項は除く。

$$M = \begin{pmatrix} 0 & 0 & -\cos \phi_0 \\ 0 & 0 & -\sin \phi_0 \\ \cos \phi_0 & \sin \phi_0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$M = \begin{pmatrix} 0 & -\cos \phi_0 & -\sin \phi_0 \cdot \sin \lambda_0 \\ \cos \phi_0 & 0 & \sin \phi_0 \cdot \cos \lambda_0 \\ \sin \phi_0 \cdot \sin \lambda_0 & -\sin \phi_0 \cdot \cos \lambda_0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$M = \begin{pmatrix} 0 & \sin \phi_0 & -\cos \phi_0 \cdot \sin \lambda_0 \\ -\sin \phi_0 & 0 & \cos \phi_0 \cdot \cos \lambda_0 \\ \cos \phi_0 \cdot \sin \lambda_0 & -\cos \phi_0 \cdot \cos \lambda_0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} a - g \\ a - g \end{pmatrix} \cos \alpha$$

ただし、

- ϕ_0, λ_0 : 既知点 (任意) の緯度, 経度
- ϕ_0 : 測量地域の南北成分の微小回転
- λ_0 : 測量地域の東西成分の微小回転
- α : 網の鉛直軸の微小回転

(2) 測地座標 (緯度 ϕ 、経度 λ 、楕円体高 h) による観測方程式

$$\begin{pmatrix} V_x \\ V_y \\ V_z \end{pmatrix} = m_2 \begin{pmatrix} \phi_2 \\ \lambda_2 \\ h_2 \end{pmatrix} - m_1 \begin{pmatrix} \phi_1 \\ \lambda_1 \\ h_1 \end{pmatrix} + M \begin{pmatrix} X_0 \\ Y_0 \\ Z_0 \end{pmatrix} + M \begin{pmatrix} X_0 \\ Y_0 \\ Z_0 \end{pmatrix} + M \begin{pmatrix} X_0 \\ Y_0 \\ Z_0 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} X_0 \\ Y_0 \\ Z_0 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} X_{0b} \\ Y_{0b} \\ Z_{0b} \end{pmatrix}$$

(補正量) (未知量) (未知量) (概算値) (観測値)

(注) 鉛直線偏差及び鉛直軸の微小回転を推定しない場合は、 、 、 の項は除く。

$$m_i = \begin{pmatrix} -(M_i + h_i) \cdot \sin \phi_i \cdot \cos \lambda_i & -(N_i + h_i) \cdot \cos \phi_i \cdot \sin \lambda_i & \cos \phi_i \cdot \cos \lambda_i \\ -(M_i + h_i) \cdot \sin \phi_i \cdot \sin \lambda_i & (N_i + h_i) \cdot \cos \phi_i \cdot \cos \lambda_i & \cos \phi_i \cdot \sin \lambda_i \\ (M_i + h_i) \cdot \cos \phi_i & 0 & \sin \phi_i \end{pmatrix}_{(i=1, 2)}$$

3.4.3 観測の重み

(1) 基線解析で求めた値による計算式

$$P = \begin{pmatrix} x & y & z \end{pmatrix}^{-1}$$

(2) 水平及び高さの分散を固定値とした値による計算式

$$\begin{pmatrix} x & y & z \end{pmatrix} = R^T \cdot \begin{pmatrix} N & E & U \end{pmatrix} \cdot R$$

ただし、

P : 重量行列

$\begin{pmatrix} x & y & z \end{pmatrix}$: X, Y, Z の分散・共分散行列

$$\begin{pmatrix} N & E & U \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} d_N & 0 & 0 \\ 0 & d_E & 0 \\ 0 & 0 & d_U \end{pmatrix}$$

d_N : 水平面の南北方向の分散

d_E : 水平面の東西方向の分散

d_U : 高さ方向の分散

$$R = \begin{pmatrix} -\sin \phi \cdot \cos \lambda & -\sin \phi \cdot \sin \lambda & \cos \phi \\ -\sin \lambda & \cos \lambda & 0 \\ \cos \phi \cdot \cos \lambda & \cos \phi \cdot \sin \lambda & \sin \phi \end{pmatrix}$$

ϕ, λ は測量地域内の任意の既知点の緯度、経度値とする

3.4.4 平均計算

$$V = AX - L, P$$

$$(A^T P A) X = (A^T P L)$$

$$X = (A^T P A)^{-1} A^T P L$$

$$P = \begin{pmatrix} \sigma_{xx} & \sigma_{xy} & \sigma_{xz} \\ \sigma_{yx} & \sigma_{yy} & \sigma_{yz} \\ \sigma_{zx} & \sigma_{zy} & \sigma_{zz} \end{pmatrix}^{-1}$$

ただし、

V : 残差のベクトル

A : 未知数の係数行列

X : 未知数のベクトル

L : 定数項のベクトル

P : 重量行列

3.4.5 平均計算後の観測値の単位重量当たりの標準偏差

$$m_0 = \sqrt{\frac{V^T P V}{3(m-n)}}$$

ただし、

m : 基線数

n : 未知点数

3.4.6 未知点座標の平均値の標準偏差

(1) 地心直交座標

$$X \text{ の標準偏差} : \sigma_x = m_b \sqrt{(\sigma_{xx})}$$

$$Y \text{ の標準偏差} : \sigma_y = m_b \sqrt{(\sigma_{yy})}$$

$$Z \text{ の標準偏差} : \sigma_z = m_b \sqrt{(\sigma_{zz})}$$

(2) 測地座標

$$\text{の標準偏差} : \sigma_n = m_b \sqrt{(\sigma_{nn})} \cdot (M + h)$$

$$\text{の標準偏差} : \sigma_e = m_b \sqrt{(\sigma_{ee})} \cdot (N + h) \cos$$

$$h \text{ の標準偏差} : \sigma_h = m_b \sqrt{(\sigma_{hh})}$$

ただし、

$\sigma_{xx}, \sigma_{yy}, \sigma_{zz}, \sigma_{nn}, \sigma_{ee}, \sigma_{hh}$: 重み係数行列の対角要素

M : 子午線曲率半径

N : 卯酉線曲率半径

3.5 ジオイド高算出のための補間計算

$$N_g = (1 - t)(1 - u)N_{g(i,j)} + (1 - t)u \cdot N_{g(i,j+1)} + t(1 - u)N_{g(i+1,j)} + t \cdot u \cdot N_{g(i+1,j+1)}$$

ただし、

i : i 格子の緯度

j : j 格子の経度

$N_{g(i,j)}$: (i, j) 格子のジオイド高

i : 求点の緯度

j : 求点の経度

N_g : 求点のジオイド高

$$t = \frac{i - j}{i + 1 - i}$$

$$u = \frac{j - j}{j + 1 - j}$$

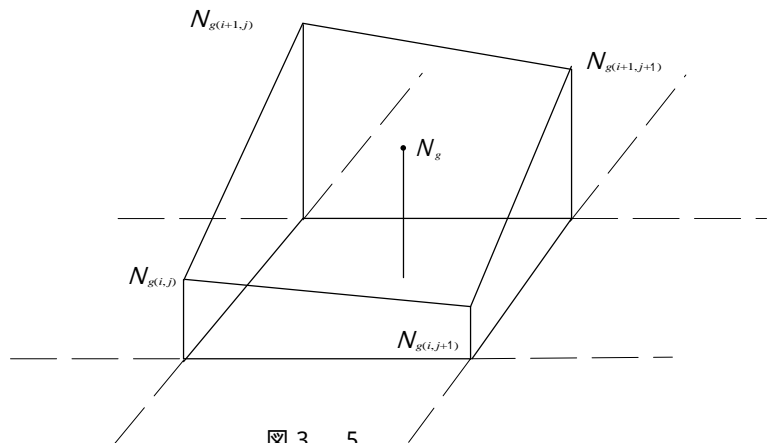


図 3.5

(注) 求点のジオイド高は，求点を最も近く取り囲む 4 格子のジオイド高から求める。

4. 本計算式のほか，これと同精度もしくはこれをうまわる精度を有することが確認できる場合には，当該計算式を使用することができる。

