

解析結果 精度管理表 (Tightly Coupled 方式)

世界測地系 (測地成果〇〇〇〇)
ジオイド・モデル〇〇〇〇 Ver〇

作業名	平成30年度 〇〇〇〇業務委託		システム名	Pegasus Two			計画機関名	〇〇国道事務所			主任技術者	〇〇 〇〇 ㊟							
地区名	〇〇〇〇		取得年月日	#### 年 ## 月 ## 日			作業機関名	(株)〇〇〇〇〇〇			点検者	〇〇 〇〇〇 ㊟							
走行路線名	国道〇〇号・〇〇〇〇道路		最適軌跡解析 (使用ソフト)				Inertial Explorer Ver.8.7			仰角マスク	-- 度								
取得路線数	2	使用した固定局	1)	電子基準点 大宮	2)	電子基準点 川越	3)		4)		5)		6)						
取得路線	開始時刻	終了時刻	衛星数 平均(上段) 最少(下段)	DOPの平均値(上段) と最大値(下段)			往復差の 平均値(上段)と 最大値(下段)(m)			解の品質基準				位置標準偏差の 平均値(上段)及び 最大値(下段)(m)			姿勢標準偏差の 平均値(上段)及び 最大値(下段)(度)		
				PDOP	HDOP	VDOP	X(E)	Y(N)	H	フィックス 解	安定 フロート 解	収束 フロート 解	その他	X(E)	Y(N)	H	X(E)	Y(N)	H
Track-J	13:32	13:43	13	2.12	1.18	1.76				5125	-	-		0.004	0.005	0.009			
			8	4.69	2.55	3.94									0.009	0.009	0.019		
Track-K	14:33	14:42	14	1.4	0.82	1.12				5109	-	-		0.03	0.003	0.007			
			13	1.82	1.13	1.42									0.004	0.004	0.008		

用紙の大きさはA4判とする。