

# **横浜市道路台帳測量作業規程**

## **付録6 計算式集**

**(平成24年3月改訂／令和3年度改訂版)**

### **新旧比較対照表**

横浜市道路台帳測量作業規程（平成24年3月改訂）	横浜市道路台帳測量作業規程（令和3年度改訂版）	コメント														
<p>基準点測量</p> <p>1. 楕円体の原子及び諸公式</p> <p>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。</p> <p>長半径 <math>a = 6,378,137\text{m}</math></p> <p>扁平率 <math>f = \frac{1}{298.257222101}</math></p> <p>1.2 楕円体の諸公式</p> $M = \frac{a(1-e^2)}{W^3} = \frac{c}{V^3}, \quad N = \frac{a}{W} = \frac{c}{V}$ $R = \sqrt{MN} = \frac{b}{W^2} = \frac{c}{V^2}$ $W = \sqrt{1-e^2 \sin^2 \varphi}, \quad V = \sqrt{1-e^2 \cos^2 \varphi}$ $f = \frac{a-b}{a} = 1 - \sqrt{1-e^2} = \frac{1}{F}$ $b = a\sqrt{1-e^2} = \frac{c}{1+e'^2} = a(1-f) = \frac{a(F-1)}{F}$ $c = \frac{a^2}{b} = \frac{a}{\sqrt{1-e^2}} = a\sqrt{1+e'^2} = b(1+e'^2) = \frac{a}{1-f} = a \frac{\frac{1}{f}}{\frac{1}{f}-1} = \frac{aF}{F-1}$ $e = \sqrt{\frac{a^2-b^2}{a^2}} = \sqrt{\frac{e'^2}{1+e'^2}} = \sqrt{2f-f^2} = \frac{\sqrt{2F-1}}{F}$ $e' = \sqrt{\frac{a^2-b^2}{b^2}} = \sqrt{\frac{e^2}{1-e^2}} = \sqrt{\frac{2\frac{1}{f}-1}{\frac{1}{f}-1}} = \frac{\sqrt{2F-1}}{F-1}$ <p>ただし、</p> <table style="width: 100%; border: none;"> <tr> <td style="width: 50%; border: none;"><math>a</math> : 長半径</td> <td style="width: 50%; border: none;"><math>R</math> : 平均曲率半径</td> </tr> <tr> <td style="border: none;"><math>b</math> : 短半径</td> <td style="border: none;"><math>e</math> : 第一離心率</td> </tr> <tr> <td style="border: none;"><math>c</math> : 極での曲率半径</td> <td style="border: none;"><math>e'</math> : 第二離心率</td> </tr> <tr> <td style="border: none;"><math>f</math> : 扁平率</td> <td style="border: none;"><math>\varphi</math> : 緯度</td> </tr> <tr> <td style="border: none;"><math>F</math> : 逆扁平率</td> <td></td> </tr> <tr> <td style="border: none;"><math>M</math> : 子午線曲率半径</td> <td></td> </tr> <tr> <td style="border: none;"><math>N</math> : 卯酉線曲率半径</td> <td></td> </tr> </table>	$a$ : 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	$\varphi$ : 緯度	$F$ : 逆扁平率		$M$ : 子午線曲率半径		$N$ : 卯酉線曲率半径		<p>基準点測量</p> <p>1. 楕円体の原子及び諸公式</p> <p>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。</p> <p>長半径 <math>a = 6,378,137\text{m}</math>, <math>\tilde{f}</math> 扁平率 <math>f = \frac{1}{298.257222101}</math></p> <p>1.2 楕円体の諸公式</p> $M = \frac{a(1-e^2)}{W^3}, \quad N = \frac{a}{W}, \quad R = \sqrt{MN} = \frac{b}{W^2}$ $f = \frac{a-b}{a} = 1 - \sqrt{1-e^2} = \frac{1}{F}, \quad e = \sqrt{\frac{a^2-b^2}{a^2}} = \sqrt{2f-f^2} = \frac{\sqrt{2F-1}}{F}$ $b = a\sqrt{1-e^2} = a(1-f) = \frac{a(F-1)}{F}, \quad W = \sqrt{1-e^2 \sin^2 \varphi}$ <p>ただし、</p> <p><math>a</math> : 長半径    <math>b</math> : 短半径    <math>f</math> : 扁平率    <math>F</math> : 逆扁平率    <math>e</math> : 離心率</p> <p><math>M</math> : 子午線曲率半径    <math>N</math> : 卯酉線曲率半径    <math>R</math> : 平均曲率半径    <math>\varphi</math> : 緯度</p>	<p>コメント</p> <p>数式を整理。</p> <p>「第二離心率の数式」を削除。</p> <p>「離心率」に修正。 「第二離心率」を削除。</p>
$a$ : 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	$\varphi$ : 緯度															
$F$ : 逆扁平率																
$M$ : 子午線曲率半径																
$N$ : 卯酉線曲率半径																

横浜市道路台帳測量作業規程（平成24年3月改訂）	横浜市道路台帳測量作業規程（令和3年度改訂版）	コメント
<p>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</p> <p>2.1 距離計算</p> <p>2.1.1 測距儀の気象補正計算</p> $D = D_s \frac{n_s}{n} = D_s + (\Delta_s - \Delta_n) D_s$ <p>ただし、</p> $n_s = (1 + \Delta_s) \quad \text{： 測距儀が採用している標準屈折率}$ $n = (1 + \Delta_n) \quad \text{： 気象観測から得られた屈折率}$ $\Delta_n = a \frac{P}{273.15 + t} - E$ $a = \frac{273.15}{1013.25} (n_g - 1)$ $n_g - 1 = \left( 287.6155 + \frac{4.88660}{\lambda^2} + \frac{0.06800}{\lambda^4} \right) \cdot 10^{-6}$ <p>ただし、</p> $E = 0.6 \cdot 10^{-6}$ <p><math>D</math> : 気象補正済みの距離 (m)  <math>D_s</math> : 観測した距離 (m)  <math>P</math> : 測点1と測点2の平均気圧 (hPa)  <math>t</math> : 測点1と測点2の平均気温 (°C)  <math>n_g</math> : 群速度に対する屈折率  <math>\lambda</math> : 光波の実効波長 (μm)</p> <p>2.1.2 気圧、気温を求める計算</p> <p>(1) 標高による気圧の計算式</p> $P_2 = 1013.25 \cdot 10^{-\frac{H}{67.58T}}$ <p>(2) 高低差による気圧の計算式</p> <p>(i) <math>P_2 = P_1 \cdot 10^{-\frac{\Delta H}{67.58T}}</math></p> <p>(ii) <math>P_2 = P_1 - 0.12\Delta H</math></p> <p>(3) 高低差による気温の計算式</p> $t' = t - 0.005\Delta H$ <p>(4) 温度補正計算（鋼巻尺使用）</p> $D = D_s + D_s (t - t_0) \alpha$ <p><math>D_s</math> : 測定距離（定数補正ずみの値）  <math>t</math> : 鋼巻尺の温度 (°C)  <math>t_0</math> : 標準温度  <math>\alpha</math> : 膨脹係数</p> <p>ただし、</p> <p><math>P_1</math> : 計算の基準とした測点で観測した気圧 (hPa)  <math>P_2</math> : 求めようとする測点の気圧 (hPa)  <math>T = 273.15 + t</math> : 絶対温度 (K)  <math>t</math> : 計算の基準とした測点で観測した気温 (°C)  <math>t'</math> : 求めようとする測点の気温 (°C)  <math>H</math> : 求めようとする測点の標高 (m)  <math>\Delta H</math> : 計算の基準とした測点の標高 (<math>H_1</math>) と求めようとする測点の標高 (<math>H_2</math>) との高低差 <math>H_2 - H_1</math> (m)</p>	<p>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</p> <p>2.1 距離計算</p> <p>2.1.1 測距儀の気象補正計算</p> $D = D_s \frac{n_s}{n} = D_s + (\Delta_s - \Delta_n) D_s$ <p>ただし、</p> $n_s = (1 + \Delta_s) \quad \text{： 測距儀が採用している標準屈折率}$ $n = (1 + \Delta_n) \quad \text{： 気象観測から得られた屈折率}$ $\Delta_n = a \frac{P}{273.15 + t} - E$ $a = \frac{273.15}{1013.25} (n_g - 1)$ $n_g - 1 = \left( 287.6155 + \frac{4.88660}{\lambda^2} + \frac{0.06800}{\lambda^4} \right) \times 10^{-6}$ <p>ただし、</p> $E = 0.6 \times 10^{-6}$ <p><math>D</math> : 気象補正済みの距離 (m)  <math>D_s</math> : 観測した距離 (m)  <math>P</math> : 測点1と測点2の平均気圧 (hPa)  <math>t</math> : 測点1と測点2の平均気温 (°C)  <math>n_g</math> : 群速度に対する屈折率  <math>\lambda</math> : 光波の実効波長 (μm)</p> <p>2.1.2 気圧、気温を求める計算</p> <p>(1) 標高による気圧の計算式</p> $P_2 = 1013.25 \times 10^{-\frac{H}{67.58T}}$ <p>(2) 高低差による気圧の計算式</p> <p>(i) <math>P_2 = P_1 \times 10^{-\frac{\Delta H}{67.58T}}</math></p> <p>(ii) <math>P_2 = P_1 - 0.12\Delta H</math></p> <p>(3) 高低差による気温の計算式</p> $t' = t - 0.005\Delta H$ <p>(4) 温度補正計算（鋼巻尺使用）</p> $D = D_s + D_s (t - t_0) \alpha$ <p><math>D_s</math> : 測定距離（定数補正ずみの値）  <math>t</math> : 鋼巻尺の温度 (°C)  <math>t_0</math> : 標準温度  <math>\alpha</math> : 膨脹係数</p> <p>ただし、</p> <p><math>P_1</math> : 計算の基準とした測点で観測した気圧 (hPa)  <math>P_2</math> : 求めようとする測点の気圧 (hPa)  <math>T</math> : 絶対温度 (K) (<math>T = 273.15 + t</math>)  <math>t</math> : 計算の基準とした測点で観測した気温 (°C)  <math>t'</math> : 求めようとする測点の気温 (°C)  <math>H</math> : 求めようとする測点の標高 (m)  <math>\Delta H</math> : 計算の基準とした測点の標高 (<math>H_1</math>) と求めようとする測点の標高 (<math>H_2</math>) との高低差 <math>H_2 - H_1</math> (m)</p>	<p>演算子「×」に修正。(2ヶ所)</p> <p>演算子「×」に修正。(2ヶ所)</p> <p>「絶対温度 T」の表示を修正。</p>

横浜市道路台帳測量作業規程（平成24年3月改訂）

横浜市道路台帳測量作業規程（令和3年度改訂版）

コメント

2.1.3 基準面上の距離の計算

$$S = D \cos\left(\frac{\alpha_1 - \alpha_2}{2}\right) \frac{R}{R + \left(\frac{H_1 + H_2}{2}\right) + N_g}$$

ただし、

- S : 基準面上の距離 (m)      D : 測定距離 (m)
- H<sub>1</sub> : 測点1の標高(概算値) + 測距儀の器械高 (m)
- H<sub>2</sub> : 測点2の標高(概算値) + 測距儀の器械高 (m)
- α<sub>1</sub> : 測点1から測点2に対する高低角
- α<sub>2</sub> : 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<sub>g</sub> : 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)

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

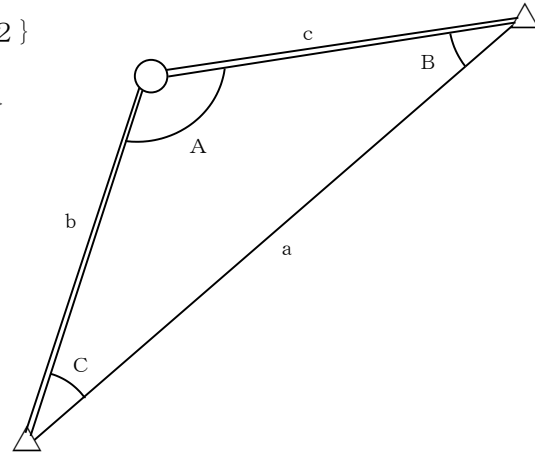
又は、

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

ただし、

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

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



2.1.5 三角形内角の計算

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

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

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

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

$$\alpha'_i : \alpha_i + d\alpha_i$$

α<sub>i</sub>' : 補正済みの高低角 (i = 1, 2 以下同じ)

α<sub>i</sub> : 観測した高低角

dα<sub>i</sub> : 高低角に対する補正量

$$d\alpha_1 = \sin^{-1}\left\{\frac{(m - f_2 + i_1 - g) \cos \alpha_1}{D}\right\}$$

$$d\alpha_2 = \sin^{-1}\left\{\frac{(g - f_1 + i_2 - m) \cos \alpha_2}{D}\right\}$$

2.1.3 基準面上の距離の計算

$$S = D \cos\left(\frac{\alpha_1 - \alpha_2}{2}\right) \frac{R}{R + \left(\frac{H_1 + H_2}{2}\right) + N_g}$$

ただし、

- S : 基準面上の距離 (m)
- D : 測定距離 (m)
- H<sub>1</sub> : 測点1の標高(概算値) + 測距儀の器械高 (m)
- H<sub>2</sub> : 測点2の標高(概算値) + 測距儀の器械高 (m)
- α<sub>1</sub> : 測点1から測点2に対する高低角
- α<sub>2</sub> : 測点2から測点1に対する高低角
- R : 平均曲率半径 (m) (R = 6370000)
- N<sub>g</sub> : 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)

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

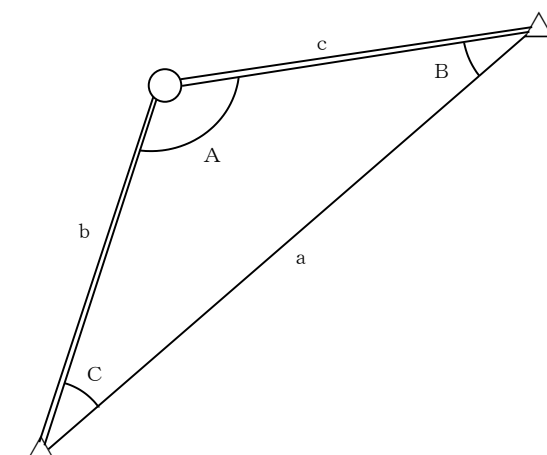
又は、

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

ただし、

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

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



2.1.5 三角形内角の計算

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

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

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

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

$$\alpha'_i \equiv \alpha_i + d\alpha_i$$

ただし、

α<sub>i</sub>' : 補正済みの高低角 (i = 1, 2 以下同じ)

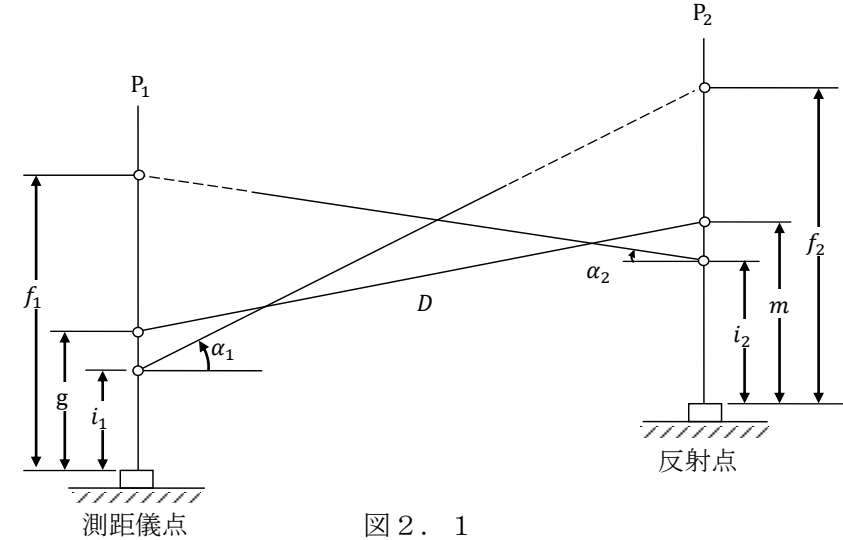
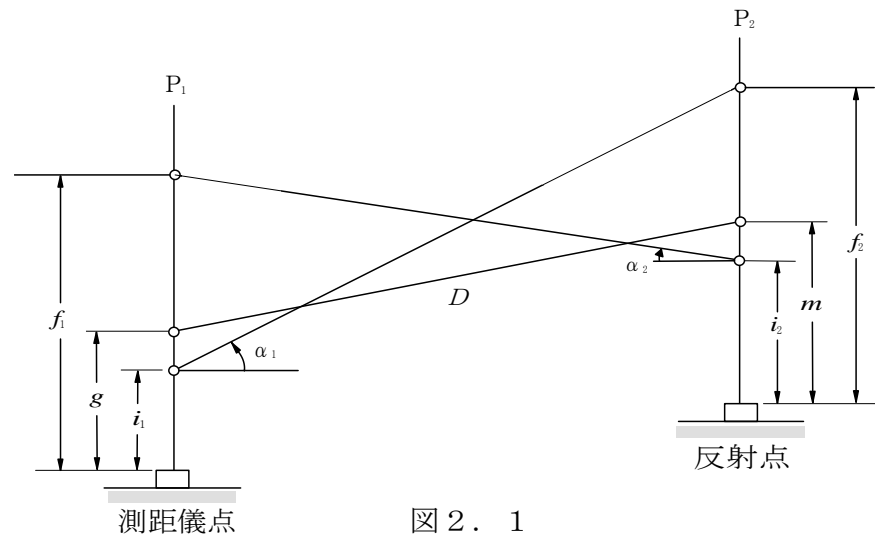
α<sub>i</sub> : 観測した高低角

dα<sub>i</sub> : 高低角に対する補正量

$$d\alpha_1 = \sin^{-1}\left\{\frac{(m - f_2 + i_1 - g) \cos \alpha_1}{D}\right\}$$

$$d\alpha_2 = \sin^{-1}\left\{\frac{(g - f_1 + i_2 - m) \cos \alpha_2}{D}\right\}$$

等号(=)に修正。  
「ただし、」を追記。



- |                 |             |
|-----------------|-------------|
| $P_1$ : 測距の器械点  | $P_2$ : 反射点 |
| $g$ : 測距儀の器械高   | $m$ : 反射鏡高  |
| $i_1$ : セオドライト高 | $f_i$ : 目標高 |
| $D$ : 測定距離      |             |

- |                    |             |
|--------------------|-------------|
| $P_1$ : 測距の器械点     | $P_2$ : 反射点 |
| $g$ : 測距儀の器械高      | $m$ : 反射鏡高  |
| $i_1$ : セオドライトの器械高 | $f_i$ : 目標高 |
| $D$ : 測定距離         |             |

補正量  $d\alpha_i$  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。

補正量  $d\alpha_i$  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

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

(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。

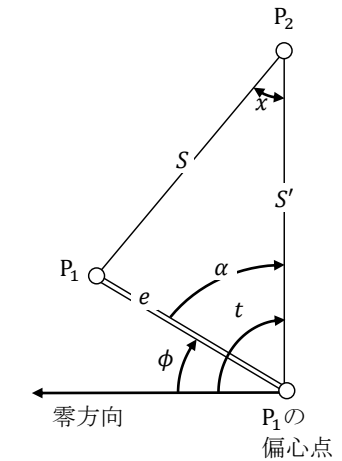
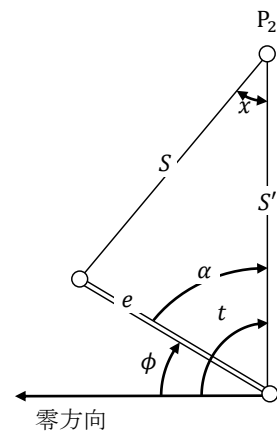


図2.2

図2.2

2.2.2 二辺夾角による計算

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

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

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

$\alpha = t - \phi$

$t$  : 観測した水平角

$\phi$  : 偏心角

2.2 偏心補正計算

2.2.1 正弦定理による計算

$$x = \sin^{-1} \left( \frac{e}{S} \sin \alpha \right)$$

(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

$$x = \tan^{-1} \left( \frac{e \sin \alpha}{S' - e \cos \alpha} \right)$$

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

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

$\alpha = t - \phi$

$t$  : 観測した水平角,  $\phi$  : 偏心角

「の器械高」に修正。

横浜市道路台帳測量作業規程（平成24年3月改訂）

2.2.3 相互偏心の計算

(1) S' が既知の場合

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

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

(2) S が既知の場合

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

- P<sub>1</sub> : 測点 1
- P<sub>2</sub> : 測点 2
- P'<sub>1</sub> : P<sub>1</sub>の偏心点
- P'<sub>2</sub> : P<sub>2</sub>の偏心点
- x : 偏心補正量
- S : P<sub>1</sub>とP<sub>2</sub>との距離
- S' : P'<sub>1</sub>とP'<sub>2</sub>との距離
- e<sub>1</sub>, e<sub>2</sub> : 偏心距離
- φ<sub>1</sub>, φ<sub>2</sub> : 偏心角
- t<sub>1</sub>, t<sub>2</sub> : 観測した水平角
- α<sub>1</sub> = t<sub>1</sub> - φ<sub>1</sub>
- α<sub>2</sub> = (360° + t<sub>2</sub>) - φ<sub>2</sub>

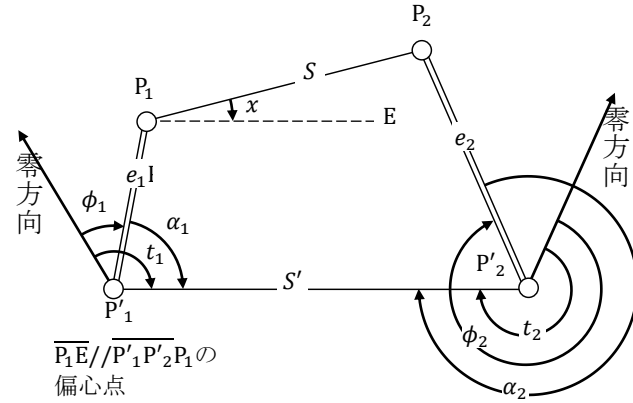


図2.3

2.2.4 偏心補正の符号

正とは、図2.2において、P<sub>1</sub>での水平角に補正する。反とは、P<sub>2</sub>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 : +

横浜市道路台帳測量作業規程（令和3年度改訂版）

2.2.3 相互偏心の計算

(1) S' が既知の場合

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

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

(2) S が既知の場合

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

- P<sub>1</sub> : 測点 1
- P<sub>2</sub> : 測点 2
- P'<sub>1</sub> : P<sub>1</sub>の偏心点
- P'<sub>2</sub> : P<sub>2</sub>の偏心点
- x : 偏心補正量
- S : P<sub>1</sub>とP<sub>2</sub>との距離
- S' : P'<sub>1</sub>とP'<sub>2</sub>との距離
- e<sub>1</sub>, e<sub>2</sub> : 偏心距離
- φ<sub>1</sub>, φ<sub>2</sub> : 偏心角
- t<sub>1</sub>, t<sub>2</sub> : 観測した水平角
- α<sub>1</sub> = t<sub>1</sub> - φ<sub>1</sub>
- α<sub>2</sub> = (360° + t<sub>2</sub>) - φ<sub>2</sub>

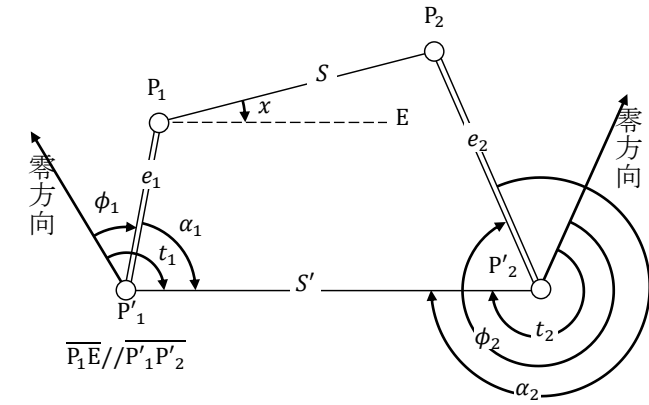


図2.3

2.2.4 偏心補正の符号

正とは、図2.2において、P<sub>1</sub>での水平角に補正する。反とは、P<sub>2</sub>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 : +

横浜市道路台帳測量作業規程（平成24年3月改訂）

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〉

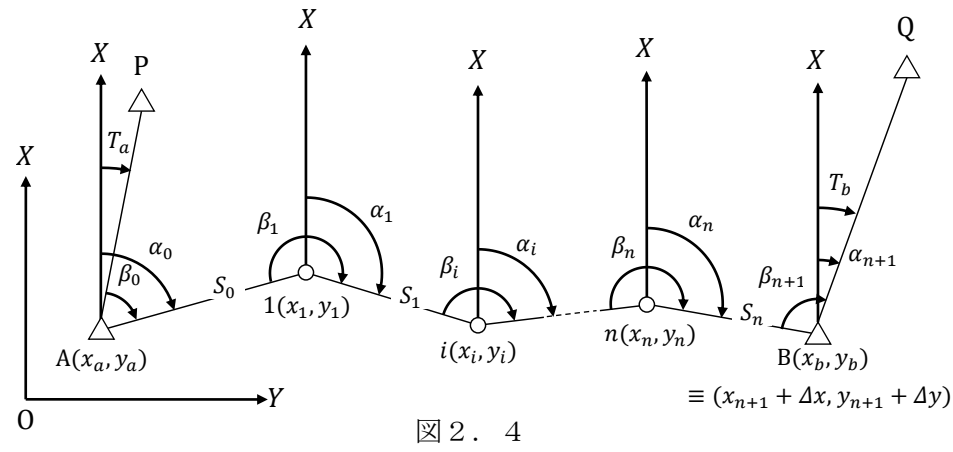


図2.4

横浜市道路台帳測量作業規程（令和3年度改訂版）

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〉

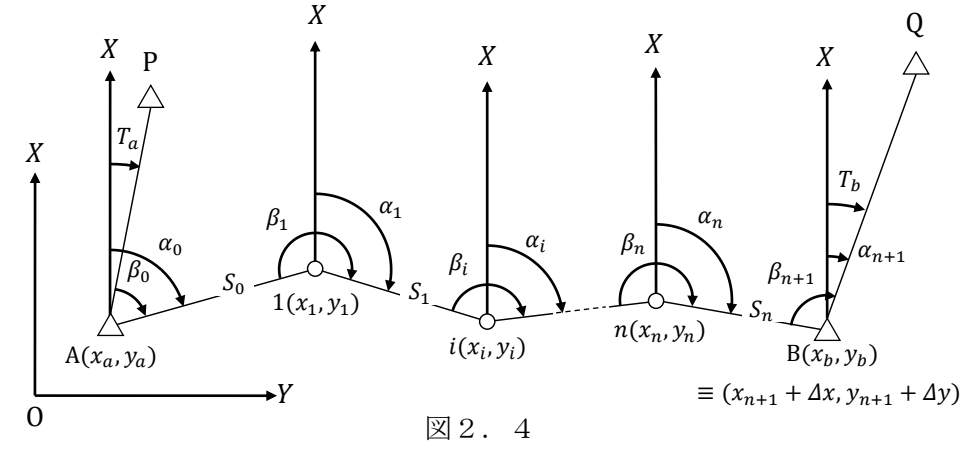


図2.4

コメント

横浜市道路台帳測量作業規程（平成24年3月改訂）	横浜市道路台帳測量作業規程（令和3年度改訂版）	コメント
<p>(既知件)</p> <p>A : 出発点 (既知点)      <math>x_a, y_a</math> : Aのx, y座標  B : 結合点 (既知点)      <math>x_b, y_b</math> : Bのx, y座標  <math>T_a</math> : 出発点の方向角 (P)  <math>T_b</math> : 結合点の方向角 (Q)</p> <p>(観測件)</p> <p><math>\beta_i</math> : 観測した水平角, (角数 = <math>n + 2</math>)  <math>\alpha_i</math> : 測点で次の点に対する方向角, (角数 = <math>n + 2</math>)  <math>S_i</math> : 測点から次の点までの平面上の距離, (辺数 = <math>n + 1</math>)  <math>i</math> : 測点番号, (点数 = <math>n</math>)</p> <p>(求 件)</p> <p><math>x_i, y_i</math> : 測点 <math>i</math> の x, y 座標  <math>\Delta x, \Delta y</math> : 座標の閉合差  <math>\Delta \alpha</math> : 方向角の閉合差</p> <p>(その他の記号)</p> <p>X : 座標のx軸の方向  Y : 座標のy軸の方向  P, Q : 既知点</p> <p>2.3.1 方向角の計算</p> <p>出発点 A の方向角 : <math>\alpha_0 = T_a + \beta_0</math>  測点 <math>i</math> の方向角 : <math>\alpha_i = \alpha_{i-1} + \beta_i \pm 180^\circ</math>  結合点 B の方向角 : <math>\alpha_{n+1} = \alpha_n + \beta_{n+1} \pm 180^\circ</math></p> <p>2.3.2 方向角の閉合差</p> <p><math>\Delta \alpha = T_b - \alpha_{n+1}</math>  又は  <math>\Delta \alpha = T_b - T_a - \Sigma \beta + (n \pm 1)180^\circ</math></p> <p>2.3.3 座標の近似値の計算</p> <p>測点 1 の座標 : <math>x_1 = x_a + dx_1, y_1 = y_a + dy_1</math>  測点 <math>i</math> の座標 : <math>x_i = x_{i-1} + dx_i, y_i = y_{i-1} + dy_i</math>  ただし、  <math>dx_i = S_i \cos \alpha_i, \quad dy_i = S_i \sin \alpha_i</math></p> <p>2.3.4 座標の閉合差</p> <p><math>\Delta x = x_b - x_{n+1} = x_b - x_a - \Sigma dx</math>  <math>\Delta y = y_b - y_{n+1} = y_b - y_a - \Sigma dy</math></p> <p>2.3.5 単位多角形の諸計算</p> <p>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。</p> <p>(1) 方向角の計算は、2.3.1 による。  (2) 方向角の閉合差  内角を観測した場合 <math>\Delta \alpha = (n - 1)180^\circ - \Sigma \beta</math>  外角を観測した場合 <math>\Delta \alpha = (n + 3)180^\circ - \Sigma \beta</math>  (3) 座標の計算は、2.3.3 による。</p>	<p>(既知件)</p> <p>A : 出発点 (既知点)      <math>x_a, y_a</math> : Aのx, y座標  B : 結合点 (既知点)      <math>x_b, y_b</math> : Bのx, y座標  <math>T_a</math> : 出発点の方向角  <math>T_b</math> : 結合点の方向角</p> <p>(観測件)</p> <p><math>\beta_i</math> : 観測した水平角, (角数 = <math>n + 2</math>)  <math>\alpha_i</math> : 測点で次の点に対する方向角, (角数 = <math>n + 2</math>)  <math>S_i</math> : 測点から次の点までの平面上の距離, (辺数 = <math>n + 1</math>)  <math>i</math> : 測点番号, (点数 = <math>n</math>)</p> <p>(求 件)</p> <p><math>x_i, y_i</math> : 測点 <math>i</math> の x, y 座標  <math>\Delta x, \Delta y</math> : 座標の閉合差, <math>\Delta \alpha</math> : 方向角の閉合差</p> <p>(その他の記号)</p> <p>X : 座標のx軸の方向    Y : 座標のy軸の方向  P, Q : 既知点</p> <p>2.3.1 方向角の計算</p> <p>出発点 A の方向角 : <math>\alpha_0 = T_a + \beta_0</math>  測点 <math>i</math> の方向角 : <math>\alpha_i = \alpha_{i-1} + \beta_i \pm 180^\circ</math>  結合点 B の方向角 : <math>\alpha_{n+1} = \alpha_n + \beta_{n+1} \pm 180^\circ</math></p> <p>2.3.2 方向角の閉合差</p> <p><math>\Delta \alpha = T_b - \alpha_{n+1}</math>  又は  <math>\Delta \alpha = T_b - T_a - \Sigma \beta + (n \pm 1)180^\circ</math></p> <p>2.3.3 座標の近似値の計算</p> <p>測点 1 の座標 : <math>x_1 = x_a + dx_1, y_1 = y_a + dy_1</math>  測点 <math>i</math> の座標 : <math>x_i = x_{i-1} + dx_i, y_i = y_{i-1} + dy_i</math>  ただし、  <math>dx_i = S_i \cos \alpha_i, \quad dy_i = S_i \sin \alpha_i</math></p> <p>2.3.4 座標の閉合差</p> <p><math>\Delta x = x_b - x_{n+1} = x_b - x_a - \Sigma dx</math>  <math>\Delta y = y_b - y_{n+1} = y_b - y_a - \Sigma dy</math></p> <p>2.3.5 単位多角形の諸計算</p> <p>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。</p> <p>(1) 方向角の計算は、2.3.1 による。  (2) 方向角の閉合差  内角を観測した場合 <math>\Delta \alpha = (n - 1)180^\circ - \Sigma \beta</math>  外角を観測した場合 <math>\Delta \alpha = (n + 3)180^\circ - \Sigma \beta</math>  (3) 座標の計算は、2.3.3 による。</p>	<p>「(P)」を削除。  「(Q)」を削除。</p>



横浜市道路台帳測量作業規程（平成24年3月改訂）

横浜市道路台帳測量作業規程（令和3年度改訂版）

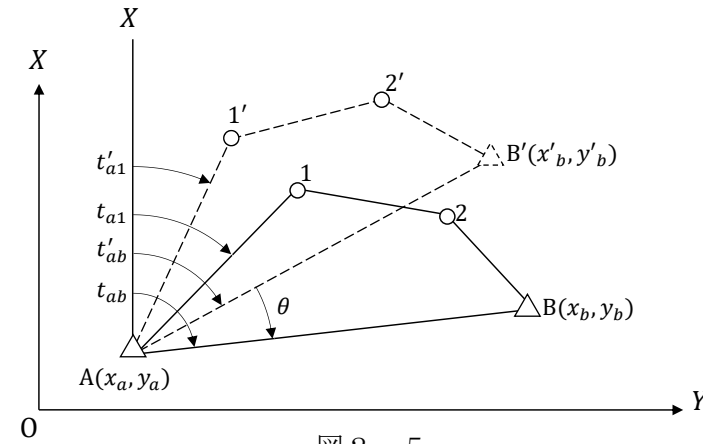
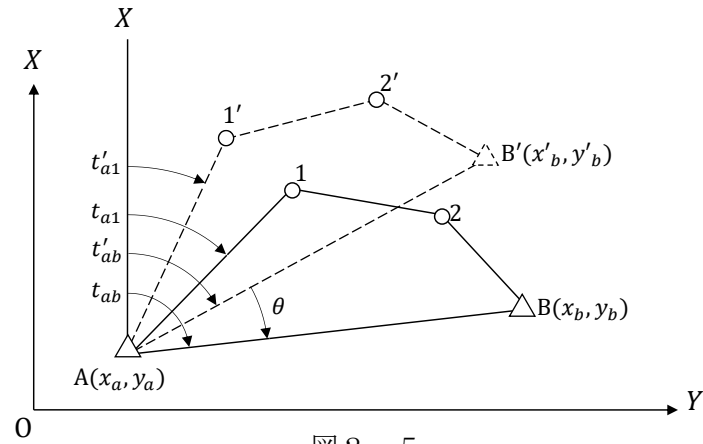
コメント

(4) 座標の閉合差  
 $\Delta x = \sum dx$   
 $\Delta y = \sum dy$

(4) 座標の閉合差  
 $\Delta x = \sum dx, \Delta y = \sum dy$

2.3.6 方向角の計算（取付観測がない場合）

2.3.6 方向角の計算（取付観測がない場合）



——：計算で確定した多角路線  
 -----：仮定の方角角で計算した多角路線

——：計算で確定した多角路線  
 -----：仮定の方角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

(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

(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

(求 件)

$t_{a1}$ ：A から 1 に対する方向角

(計算式及び記号)

$t'_{a1}$ ：地形図等から求めたA点から 1'点に対する仮定の方角角  
 (1'・2'・B'は仮定の方角角によって計算した各点の位置)  
 $t'_{ab}$ ：仮定の方角角 (A点からB'点に対する方向角)

(計算式及び記号)

$t'_{a1}$ ：地形図等から求めたA点から 1'点に対する仮定の方角角  
 (1'・2'・B'は仮定の方角角によって計算した各点の位置)  
 $t'_{ab}$ ：仮定の方角角 (A点からB'点に対する方向角)

$$t'_{ab} = \tan^{-1} \left[ \frac{y'_b - y_a}{x'_b - x_a} \right]$$

$$t'_{ab} = \tan^{-1} \left( \frac{y'_b - y_a}{x'_b - x_a} \right)$$

$t_{ab}$ ：出発点 A 点から結合点 B 点に対する方向角

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

$t_{ab}$ ：出発点 A 点から結合点 B 点に対する方向角

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

$\theta$ ：仮定の方角角に対する修正量

$$\theta = t_{ab} - t'_{ab}$$

$\theta$ ：仮定の方角角に対する修正量

$$\theta = t_{ab} - t'_{ab}$$

求件、A 点から 1 に対する方向角

$$t_{a1} = t'_{a1} + \theta$$

求件、A 点から 1 に対する方向角

$$t_{a1} = t'_{a1} + \theta$$

横浜市道路台帳測量作業規程（平成24年3月改訂）

横浜市道路台帳測量作業規程（令和3年度改訂版）

コメント

2.4 座標の計算（厳密水平網平均計算）

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

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

(1) 方向角の変換

$$(t-T)''_{ij} = -\frac{\rho''}{4m_0^2R_0^2}(y'_j + y'_i)(x'_j - x'_i) + \frac{\rho''}{12m_0^2R_0^2}(x'_j - x'_i)(y'_j - y'_i)$$

$$t_{ij} = T_{ij} + (t-T)''_{ij}$$

$$(t-T)''_{ij} = -\frac{\rho''}{4m_0^2R_0^2}(y'_j + y'_i)(x'_j - x'_i) + \frac{\rho''}{12m_0^2R_0^2}(x'_j - x'_i)(y'_j - y'_i)$$

$$t_{ij} = T_{ij} + (t-T)''_{ij}$$

(2) 距離の変換

(2) 距離の変換

$$\left[\frac{S}{S'}\right]_{ij} = m_0 \left\{ 1 + \frac{1}{6R_0^2 m_0^2} (y'^2_i + y'_i y'_j + y'^2_j) \right\}$$

$$s_{ij} = S_{ij} \left[\frac{S}{S'}\right]_{ij}$$

$$\left(\frac{S}{S'}\right)_{ij} = m_0 \left\{ 1 + \frac{1}{6R_0^2 m_0^2} (y'^2_i + y'_i y'_j + y'^2_j) \right\}$$

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

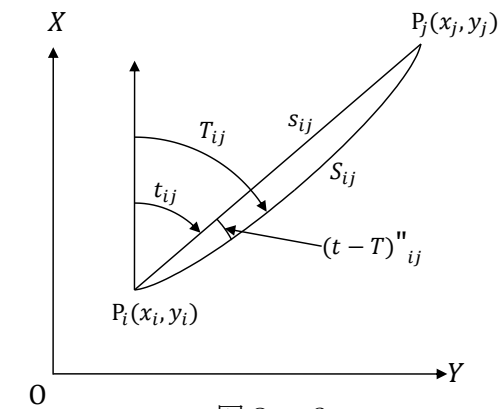
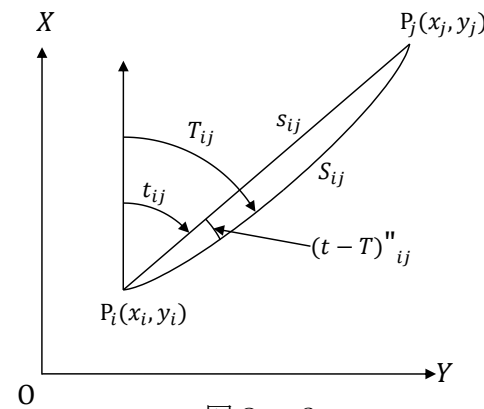


図2.6

図2.6

ただし、

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

- $t_{ij}$  : 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
- $m_0$  : 平面直角座標系の X 軸上における 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

「の X 軸上における」に修正。

2.4.2 観測方程式

2.4.2 観測方程式

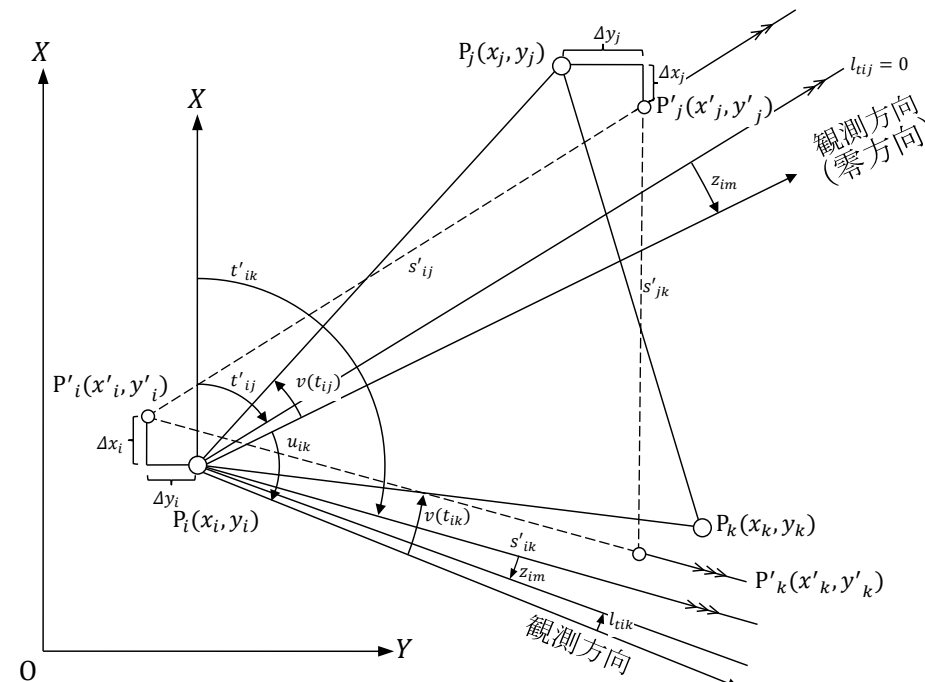
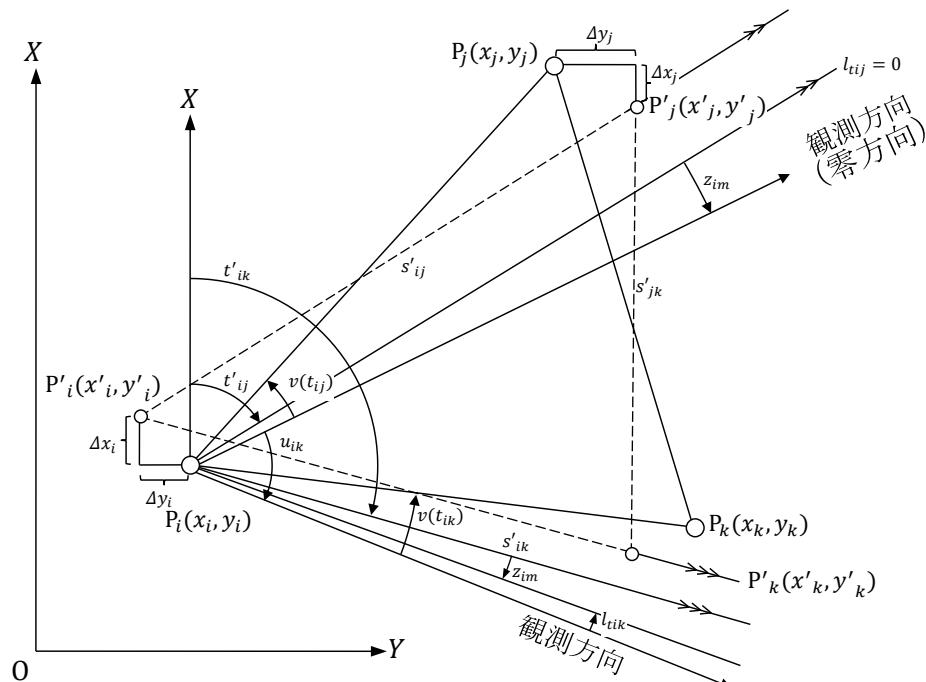


図2.7

図2.7

横浜市道路台帳測量作業規程（平成24年3月改訂）	横浜市道路台帳測量作業規程（令和3年度改訂版）	コメント
<p>(1) 方向観測の観測方程式  <math display="block">v(t_{ik}) = -z_{im} + a_{ik}\Delta x_i - b_{ik}\Delta y_i - a_{ik}\Delta x_k + b_{ik}\Delta y_k + l_{tik}</math>           重量 <math>p_{ik} = 1</math></p> <p>(2) 距離観測の観測方程式  <math display="block">v(s_{ik}) = -b_{ik}\Delta x_i - a_{ik}\Delta y_i + b_{ik}\Delta x_k + a_{ik}\Delta y_k + l_{sik}</math>           重量 <math>p_{sik}</math></p> <p>ただし、  <math>x'_i, y'_i</math> : <math>P_i</math> 点の座標の近似値 (m単位)  <math>x_i, y_i</math> : <math>P_i</math> 点の座標の最確値 (m単位)  <math>\Delta x_i, \Delta y_i</math> : <math>P_i</math> 点の座標の補正值 <math>x_i = x'_i + \Delta x_i, y_i = y'_i + \Delta y_i</math>  <math>P_i</math> 点が既知点のとき <math>\Delta x_i = \Delta y_i = 0</math>  <math>s'_{ik}</math> : <math>P_i, P_k</math>間の平面直角座標上の近似距離 <math>\sqrt{(x'_k - x'_i)^2 + (y'_k - y'_i)^2}</math>  <math>a_{ik}, b_{ik}</math> : 観測方程式の係数  <math display="block">a_{ik} = \frac{(y'_k - y'_i)}{s'_{ik}} \rho'', b_{ik} = \frac{(x'_k - x'_i)}{s'_{ik}} \rho''</math>  <math>s_{ik}</math> : <math>P_i, P_k</math>間の平面直角座標上の測定距離 (m単位)  <math>l_{sik}</math> : 距離の観測方程式の定数項 (秒単位)  <math display="block">l_{sik} = \frac{(s_{ik} - s'_{ik})}{s'_{ik}} \rho''</math>  <math>t'_{ij}</math> : <math>P_i</math> 点における <math>P_j</math> (零方向) <b>方向</b> の仮定方向角 <math>\tan^{-1} \left( \frac{y'_j - y'_i}{x'_j - x'_i} \right)</math>  <math>t'_{ik}</math> : <math>P_i</math> 点における <math>P_k</math> 方向の仮定方向角 <math>\tan^{-1} \left( \frac{y'_k - y'_i}{x'_k - x'_i} \right)</math>  <math>z_{im}</math> : 標定誤差、<math>P_i</math>点における <math>m</math> 組目の方向観測を方向角に換算するときの仮定方向角 (<math>t'</math>) に対する補正值 (秒単位)  <math>u_{ik}</math> : <math>P_i</math>点における <b>零方向 (P<sub>j</sub>方向)</b> を基準とした <math>P_k</math> 方向の観測角  <math>l_{tik}</math> : 方向の観測方程式の定数項 (秒単位)  <math display="block">l_{tik} = (t'_{ij} + u_{ik}) - t'_{ik}</math>  <math>l_{tij} = 0</math> (零方向)  <math>p_{ik}</math> : 方向観測の重量, 常に 1 とする  <math display="block">p_{sik} = \frac{m_t^2 s_{ik}^2}{(m_s^2 + \gamma^2 s_{ik}^2) \rho''^2}</math>  <math>m_t</math> : 角の 1 方向の標準偏差 (秒単位)  <math>m_s</math> : 測距儀における距離に無関係な標準偏差 (m単位)  <math>\gamma</math> : 測距儀における距離に比例する誤差の比例定数  <math>v(t_{ik})</math> : 方向観測の残差 (秒単位)  <math>v(s_{ik})</math> : 距離観測の残差 (秒単位)            m単位の場合の残差 = <math>s'_{ik} v(s_{ik}) / \rho''</math></p>	<p>(1) 方向観測の観測方程式  <math display="block">v(t_{ik}) = -z_{im} + a_{ik}\Delta x_i - b_{ik}\Delta y_i - a_{ik}\Delta x_k + b_{ik}\Delta y_k - l_{tik}</math>           重量 <math>p_{ik} = 1</math></p> <p>(2) 距離観測の観測方程式  <math display="block">v(s_{ik}) = -b_{ik}\Delta x_i - a_{ik}\Delta y_i + b_{ik}\Delta x_k + a_{ik}\Delta y_k - l_{sik}</math>           重量 <math>p_{sik}</math></p> <p>ただし、  <math>x'_i, y'_i</math> : <math>P_i</math> 点の座標の近似値 (m単位)  <math>x_i, y_i</math> : <math>P_i</math> 点の座標の最確値 (m単位)  <math>\Delta x_i, \Delta y_i</math> : <math>P_i</math> 点の座標の補正值 <math>x_i = x'_i + \Delta x_i, y_i = y'_i + \Delta y_i</math>  <math>P_i</math> 点が既知点のとき <math>\Delta x_i = \Delta y_i = 0</math>  <math>s'_{ik}</math> : <math>P_i, P_k</math>間の平面直角座標上の近似距離 <math>\sqrt{(x'_k - x'_i)^2 + (y'_k - y'_i)^2}</math>  <math>a_{ik}, b_{ik}</math> : 観測方程式の係数  <math display="block">a_{ik} = \frac{(y'_k - y'_i)}{s'_{ik}} \rho'', b_{ik} = \frac{(x'_k - x'_i)}{s'_{ik}} \rho''</math>  <math>s_{ik}</math> : <math>P_i, P_k</math>間の平面直角座標上の測定距離 (m単位)  <math>l_{sik}</math> : 距離の観測方程式の定数項 (秒単位)  <math display="block">l_{sik} = \frac{(s_{ik} - s'_{ik})}{s'_{ik}} \rho''</math>  <math>t'_{ij}</math> : <math>P_i</math> 点における <math>P_j</math> <b>方向</b> (零方向) の仮定方向角 <math>\tan^{-1} \left( \frac{y'_j - y'_i}{x'_j - x'_i} \right)</math>  <math>t'_{ik}</math> : <math>P_i</math> 点における <math>P_k</math> 方向の仮定方向角 <math>\tan^{-1} \left( \frac{y'_k - y'_i}{x'_k - x'_i} \right)</math>  <math>z_{im}</math> : 標定誤差、<math>P_i</math>点における <math>m</math> 組目の方向観測を方向角に換算するときの仮定方向角 (<math>t'</math>) に対する補正值 (秒単位)  <math>u_{ik}</math> : <math>P_i</math>点における <b>P<sub>j</sub>方向 (零方向)</b> を基準とした <math>P_k</math> 方向の観測角  <math>l_{tik}</math> : 方向の観測方程式の定数項 (秒単位)  <math display="block">l_{tik} = (t'_{ij} + u_{ik}) - t'_{ik}</math>  <math>l_{tij} = 0</math> (零方向)  <math>p_{ik}</math> : 方向観測の重量, 常に 1 とする  <math display="block">p_{sik} = \frac{m_t^2 s_{ik}^2}{(m_s^2 + \gamma^2 s_{ik}^2) \rho''^2}</math>  <math>m_t</math> : 角の 1 方向の標準偏差 (秒単位)  <math>m_s</math> : 測距儀における距離に無関係な標準偏差 (m単位)  <math>\gamma</math> : 測距儀における距離に比例する誤差の比例定数  <math>v(t_{ik})</math> : 方向観測の残差 (秒単位)  <math>v(s_{ik})</math> : 距離観測の残差 (秒単位)            m単位の場合の残差 = <math>s'_{ik} v(s_{ik}) / \rho''</math></p>	<p>符号を修正。</p> <p>符号を修正</p> <p>「方向」の位置を修正。</p> <p>「P<sub>j</sub>方向」と「零方向」を入替。</p>

横浜市道路台帳測量作業規程（平成24年3月改訂）

横浜市道路台帳測量作業規程（令和3年度改訂版）

コメント

2.4.3 平均計算

(1) 観測方程式の行列表示

$$V = AX - L, \quad P$$

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、

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

$A^T$ 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

$$x_i = x'_i + \Delta x_i$$

$$y_i = y'_i + \Delta y_i$$

(5) 単位重量当たりの観測値の標準偏差 ( $m_0$ )

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

$m_0$ は、角度で表示する。

ただし、

- $V^T$  :  $V$ の転置行列
- $r$  : 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

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

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

$$M_s = \sqrt{M_x^2 + M_y^2} \quad \text{----- 座標の標準偏差}$$

$M_x, M_y, M_s$ は、長さで表示する。

ただし、

- $P_x$  :  $\Delta x$ の重量
- $P_y$  :  $\Delta y$ の重量

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

2.4.3 平均計算

(1) 観測方程式の行列表示

$$V = AX - L, \quad P$$

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) 正規方程式の行列

$$NX = U$$

ただし、

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

$A^T$ 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

$$x_i = x'_i + \Delta x_i$$

$$y_i = y'_i + \Delta y_i$$

(5) 単位重量当たりの観測値の標準偏差 ( $m_0$ )

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

$m_0$ は、角度で表示する。

ただし、

- $V^T$  :  $V$ の転置行列
- $r$  : 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

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

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

$$M_s = \sqrt{M_x^2 + M_y^2} \quad \text{----- 座標の標準偏差}$$

$M_x, M_y, M_s$ は、長さで表示する。

ただし、

- $P_x$  :  $\Delta x$ の重量
- $P_y$  :  $\Delta y$ の重量

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

「正規」に修正。

横浜市道路台帳測量作業規程（平成24年3月改訂）

横浜市道路台帳測量作業規程（令和3年度改訂版）

コメント

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)

$$H_2 = (H'_2 + H''_2)/2$$

$H'_2, H''_2$  正反に分けて計算を行う

$$\text{正方向 } H'_2 = H_1 + D \sin \alpha_1 + i_1 - f_2 + K$$

$$\text{反方向 } H''_2 = H_1 - D \sin \alpha_2 - i_2 + f_1 - K$$

高低差  $h$  は

$$h = H_2 - H_1$$

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

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

$\alpha_i$  :  $P_i$ 点における高低角  $\alpha_i = 90^\circ - Z_i$

$K$  : 両差（気差及び球差）  $K = \frac{(1-k)S^2}{2R}$

$k$  : 屈折係数 (0.133)  
 $R$  : 平均曲率半径

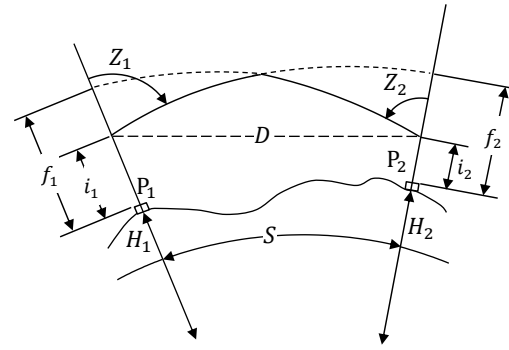


図2.8

2.5.2 標高の閉合差

(1) 結合多角路線の閉合差

$$dh = H_b - H_a - \sum h$$

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

$$dh = \sum h$$

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。

$$H_2 = H_1 + h$$

2.5 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)

$$H_2 = (H'_2 + H''_2)/2$$

$H'_2, H''_2$  正反に分けて計算を行う

$$\text{正方向 } H'_2 = H_1 + D \sin \alpha_1 + i_1 - f_2 + K$$

$$\text{反方向 } H''_2 = H_1 - D \sin \alpha_2 - i_2 + f_1 - K$$

高低差  $h$  は

$$h = H_2 - H_1$$

$$= D \sin \left( \frac{\alpha_1 - \alpha_2}{2} \right) + \frac{1}{2}(i_1 + f_1) - \frac{1}{2}(i_2 + f_2)$$

ただし、

$H_i$  :  $P_i$ 点の標高

$i_i$  :  $P_i$ 点の器械高

$f_i$  :  $P_i$ 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

$\alpha_i$  :  $P_i$ 点における高低角  $\alpha_i = 90^\circ - Z_i$

$K$  : 両差（気差及び球差）  $K = \frac{(1-k)S^2}{2R}$

$k$  : 屈折係数 (0.133)

$R$  : 平均曲率半径

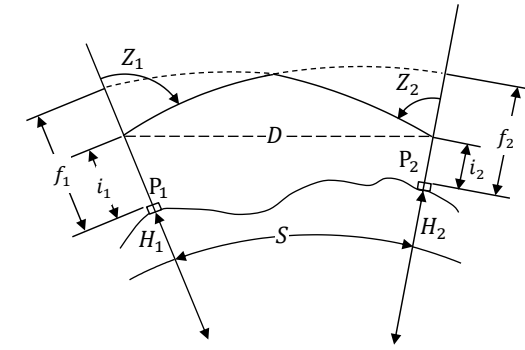


図2.8

2.5.2 標高の閉合差

(1) 結合多角路線の閉合差

$$dh = H_b - H_a - \sum h$$

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

$$dh = \sum h$$

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。

$$H_2 = H_1 + h$$

「器械高」に修正。

横浜市道路台帳測量作業規程（平成24年3月改訂）

横浜市道路台帳測量作業規程（令和3年度改訂版）

コメント

2.6 標高の清算（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計算

〈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
- $d\alpha_i$  :  $A_i$  に対する補正量
- $\alpha_i$  :  $A_i$  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

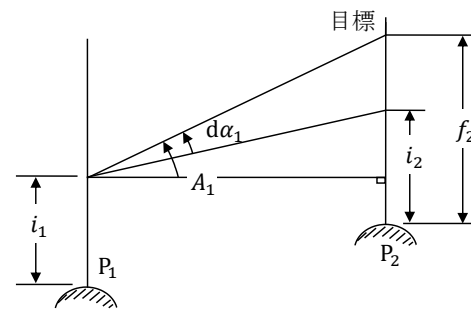


図2.9

(1) 正の高低角に対する補正量

$$d\alpha_1 = \tan^{-1} \left\{ \frac{(f_2 - i_1) \cos A_1}{\frac{S}{\cos A_1} - (f_2 - i_1) \sin A_1} \right\}$$

(2) 反の高低角に対する補正量

$$d\alpha_2 = \tan^{-1} \left\{ \frac{(f_1 - i_2) \cos A_2}{\frac{S}{\cos A_2} - (f_1 - i_2) \sin A_2} \right\}$$

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

$$\alpha_1 = A_1 - d\alpha_1$$

$$\alpha_2 = A_2 - d\alpha_2$$

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
- $\Delta h_i$  : 近似標高に対する補正量
- $\alpha$  : 観測した高低角

$$\alpha = \frac{\alpha_1 - \alpha_2}{2}$$

$\alpha'$  : 近似標高により求めた高低角

$$\alpha' = \tan^{-1} \left\{ \frac{H'_2 - H'_1}{S} \left[ 1 - \frac{H'_1 + H'_2}{2R} \right] \right\}$$

$S$  : 基準面上の距離

$R$  : 平均曲率半径

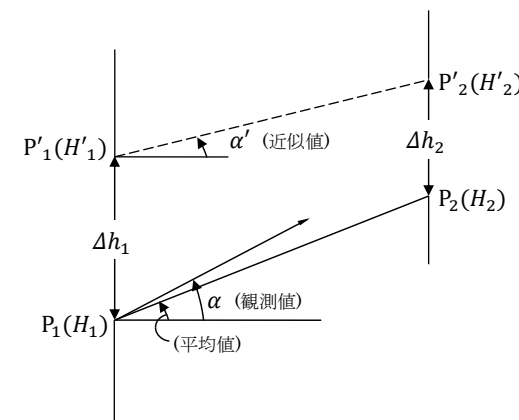


図2.10

(1) 観測値の重量

正反を1組とした、 $\alpha = \frac{\alpha_1 - \alpha_2}{2}$  の観測値の重量を1とする。

2.6 標高の計算（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計算

〈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
- $d\alpha_i$  :  $A_i$  に対する補正量
- $\alpha_i$  :  $A_i$  の補正後の高低角
- $i_i$  : 器械高
- $f_i$  : 目標高
- $i$  : 測点番号

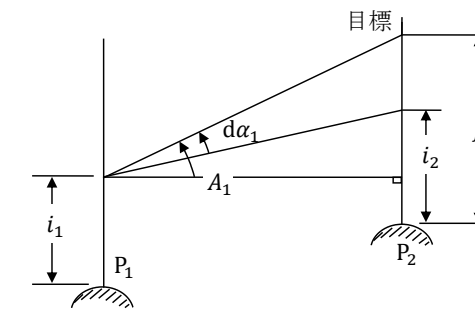


図2.9

(1) 正の高低角に対する補正量

$$d\alpha_1 = \tan^{-1} \left\{ \frac{(f_2 - i_1) \cos A_1}{\frac{S}{\cos A_1} - (f_2 - i_1) \sin A_1} \right\}$$

(2) 反の高低角に対する補正量

$$d\alpha_2 = \tan^{-1} \left\{ \frac{(f_1 - i_2) \cos A_2}{\frac{S}{\cos A_2} - (f_1 - i_2) \sin A_2} \right\}$$

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

$$\alpha_1 = A_1 - d\alpha_1$$

$$\alpha_2 = A_2 - d\alpha_2$$

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
- $\Delta h_i$  : 近似標高に対する補正量
- $\alpha$  : 観測した高低角

$$\alpha = \frac{\alpha_1 - \alpha_2}{2}$$

$\alpha'$  : 近似標高により求めた高低角

$$\alpha' = \tan^{-1} \left\{ \frac{H'_2 - H'_1}{S} \left( 1 - \frac{H'_1 + H'_2}{2R} \right) \right\}$$

$S$  : 基準面上の距離

$R$  : 平均曲率半径

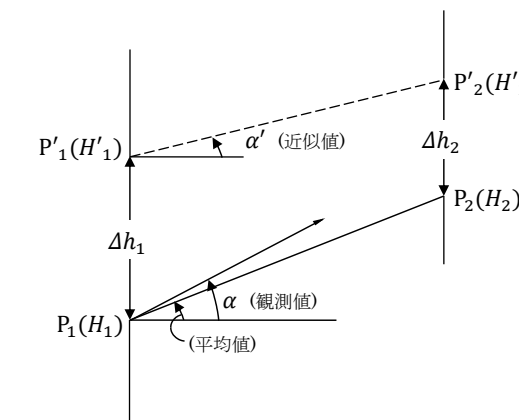


図2.10

(1) 観測値の重量

正反を1組とした、 $\alpha = \frac{\alpha_1 - \alpha_2}{2}$  の観測値の重量を1とする。

「計算」に修正。  
  
「器械高」に修正。

横浜市道路台帳測量作業規程（平成24年3月改訂）	横浜市道路台帳測量作業規程（令和3年度改訂版）	コメント
<p>(2) 観測方程式の係数</p> $C_1 = \frac{\cos^2 \alpha'}{S} \left[ 1 - \frac{H'_1}{R} \right] \rho''$ $C_2 = \frac{\cos^2 \alpha'}{S} \left[ 1 - \frac{H'_2}{R} \right] \rho''$ <p>(3) 観測方程式</p> $v(\alpha) = -C_1 \Delta h_1 + C_2 \Delta h_2 + l_{12}$ <p>重量 = 1</p> <p>ただし、</p> $l_{12} = \alpha - \alpha'$ <p><math>v(\alpha)</math> : 高低角の残差（秒単位）</p> <p><b>2.6.3 平均計算</b></p> <p>(1) 観測方程式の行列表示は、2.4.3.(1)による。</p> <p>(2) <b>標準</b>方程式の行列は、2.4.3.(2)による。</p> <p>(3) 解は2.4.3.(3)による。</p> <p>(4) 標高の最確値</p> $H_i = H'_i + \Delta h_i$ <p>(5) 単位重量当たりの観測値の標準偏差 (<math>m_0</math>)</p> $m_0 = \sqrt{\frac{\mathbf{V}^T \mathbf{P} \mathbf{V}}{q - n}}$ <p><math>m_0</math> は、角度で表示する。 ただし、記号は2.4.3.(5)と同じである。</p> <p>(6) 標高の標準偏差 (<math>M_h</math>)</p> $M_h = \frac{m_0}{\sqrt{P_h}}$ <p><math>M_h</math> は、長さで表示する。 ただし、<math>P_h</math> : <math>\Delta h</math>の重量</p> <p><b>2.7 簡易XY網平均</b></p> <p><math>n</math> : 1 路線内の節点数 (<math>k = 1, 2, \dots, n</math>)</p> <p><math>m</math> : 路線数 (<math>i = 1, 2, \dots, m</math>)</p> $S_i = \sum_{k=1}^{n+1} s_k : i \text{ 路線の観測距離の総和, } s : \text{ 節点間の平面距離}$	<p>(2) 観測方程式の係数</p> $C_1 = \frac{\cos^2 \alpha'}{S} \left( 1 - \frac{H'_1}{R} \right) \rho''$ $C_2 = \frac{\cos^2 \alpha'}{S} \left( 1 - \frac{H'_2}{R} \right) \rho''$ <p>(3) 観測方程式</p> $v(\alpha) = -C_1 \Delta h_1 + C_2 \Delta h_2 = l_{12}$ <p>重量 = 1</p> <p>ただし、</p> $l_{12} = \alpha - \alpha'$ <p><math>v(\alpha)</math> : 高低角の残差（秒単位）</p> <p><b>2.6.3 平均計算</b></p> <p>(1) 観測方程式の行列表示は、2.4.3.(1)による。</p> <p>(2) <b>正規</b>方程式の行列は、2.4.3.(2)による。</p> <p>(3) 解は2.4.3.(3)による。</p> <p>(4) 標高の最確値</p> $H_i = H'_i + \Delta h_i$ <p>(5) 単位重量当たりの観測値の標準偏差 (<math>m_0</math>)</p> $m_0 = \sqrt{\frac{\mathbf{V}^T \mathbf{P} \mathbf{V}}{q - n}}$ <p><math>m_0</math> は、角度で表示する。 ただし、記号は2.4.3.(5)と同じである。</p> <p>(6) 標高の標準偏差 (<math>M_h</math>)</p> $M_h = \frac{m_0}{\sqrt{P_h}}$ <p><math>M_h</math> は、長さで表示する。 ただし、<math>P_h</math> : <math>\Delta h</math>の重量</p> <p><b>2.7 簡易網平均計算（簡易水平網平均計算及び簡易高低網平均計算）</b></p> <p><math>n</math> : 1 路線内の節点数 (<math>k = 1, 2, \dots, n</math>)</p> <p><math>m</math> : 路線数 (<math>i = 1, 2, \dots, m</math>)</p> $S_i = \sum_{k=1}^{n+1} s_k : i \text{ 路線の観測距離の総和, } s : \text{ 節点間の平面距離}$	<p>符合を修正。</p> <p>「正規」に修正。</p> <p>小見出しを修正。</p>

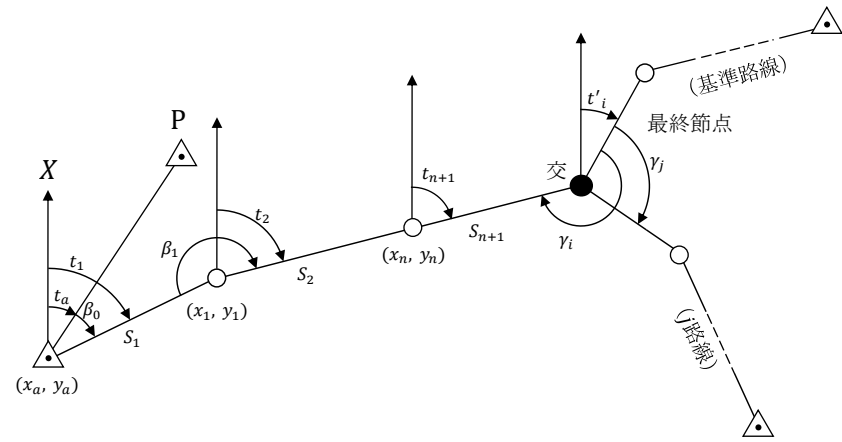


図 2. 11

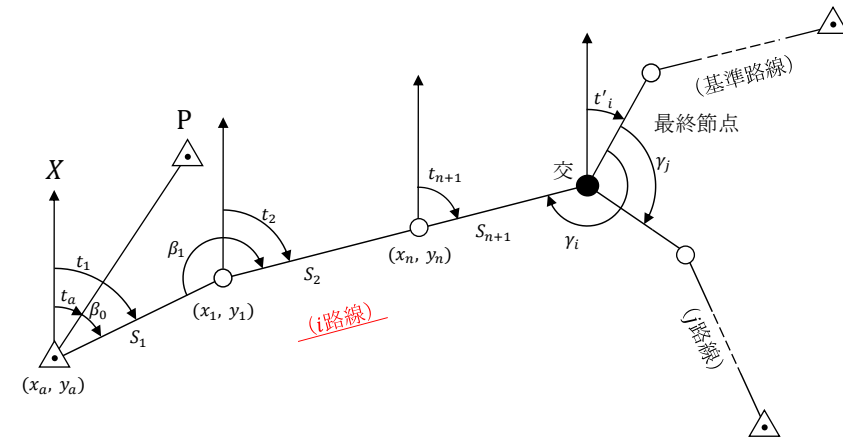


図 2. 11

2.7.1 単純重量平均による方法（交点1点の場合）

2.7.1.1 方向角の計算

(1) i 路線から求めた交点における基準路線の最終節点の方向角(t<sub>i</sub>)の計算

$$t'_i = t_1 + \sum_{k=1}^n \beta_k - (n \pm 1)180^\circ - \gamma_i$$

$$t_1 = t_a + \beta_0$$

t<sub>a</sub> : 出発点に取り付ける点 (P) の方向角

t<sub>k</sub> : (k-1) 番目の節点における方向角 (k = 1, 2, …, n+1)

β<sub>k</sub> : k 番目の節点における夾角 (k = 0, 1, 2, …, n)  
 出発点での方向角の取り付け観測がない場合 (k = 1, 2, …, n)

γ<sub>i</sub> : 交点における基準路線の最終節点と i 路線の最終節点との夾角  
 (i = 1, 2, …, m), 基準路線の場合 γ = 0

(2) 交点における基準路線の最終節点の平均方向角 (t) の計算

$$t = \frac{\sum_{i=1}^m P_i t'_i}{\sum_{i=1}^m P_i}$$

P<sub>i</sub> : i 路線の重量 (i 路線の夾角の観測数の逆数)

(3) 閉合差 (Δt) とその路線の夾角への補正值 (dβ)

$$\Delta t = t - t'_i = \sum_{k=0}^n d\beta_k : i \text{ 路線の方向角の閉合差}$$

dβ<sub>k</sub> : k 番目の節点の夾角 β への補正值  
 出発点において方向角の取り付けのない場合 (k = 1, 2, …, n)

2.7.1.2 座標計算

(1) i 路線から求めた交点の座標 (x'<sub>i</sub>, y'<sub>i</sub>)

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

x<sub>0</sub> = y<sub>0</sub> : 出発点の座標

dx<sub>k</sub> = s<sub>k</sub> cos t<sub>k</sub> : (k-1) 点から k 点までの x 座標差

dy<sub>k</sub> = s<sub>k</sub> sin t<sub>k</sub> : (k-1) 点から k 点までの y 座標差

2.7.1 単純重量平均による方法（交点1点の場合）

2.7.1.1 方向角の計算

(1) i 路線から求めた交点における基準路線の最終節点の方向角(t<sub>i</sub>)の計算

$$t'_i = t_1 + \sum_{k=1}^n \beta_k - (n \pm 1)180^\circ - \gamma_i$$

$$t_1 = t_a + \beta_0$$

t<sub>a</sub> : 出発点における取り付け点 (P) の方向角

t<sub>k</sub> : (k-1) 番目の節点における方向角 (k = 1, 2, …, n+1)

β<sub>k</sub> : k 番目の節点における夾角 (k = 0, 1, 2, …, n)  
 出発点での方向角の取り付け観測がない場合 (k = 1, 2, …, n)

γ<sub>i</sub> : 交点における基準路線の最終節点と i 路線の最終節点との夾角  
 (i = 1, 2, …, m), 基準路線の場合 γ = 0

(2) 交点における基準路線の最終節点の平均方向角 (t) の計算

$$t = \frac{\sum_{i=1}^m P_i t'_i}{\sum_{i=1}^m P_i}$$

P<sub>i</sub> : i 路線の重量 (i 路線の夾角の観測数の逆数)

(3) 閉合差 (Δt) とその路線の夾角への補正值 (dβ)

$$\Delta t = t - t'_i = \sum_{k=0}^n d\beta_k : i \text{ 路線の方向角の閉合差}$$

dβ<sub>k</sub> : k 番目の節点の夾角 β への補正值  
 出発点において方向角の取り付けのない場合 (k = 1, 2, …, n)

2.7.1.2 座標計算

(1) i 路線から求めた交点の座標 (x'<sub>i</sub>, y'<sub>i</sub>)

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

x<sub>0</sub>, y<sub>0</sub> : 出発点の座標

dx<sub>k</sub> = s<sub>k</sub> cos t<sub>k</sub> : (k-1) 点から k 点までの x 座標差

dy<sub>k</sub> = s<sub>k</sub> sin t<sub>k</sub> : (k-1) 点から k 点までの y 座標差

「(i 路線)」を追記。

表現の修正。

コンマで区切る。  
 コンマに修正。



横浜市道路台帳測量作業規程（平成24年3月改訂）	横浜市道路台帳測量作業規程（令和3年度改訂版）	コメント
<p>(2) 交点における平均座標 (x,y) の計算</p> $x = \sum_{i=1}^m P_i x'_i / \sum_{i=1}^m P_i \quad y = \sum_{i=1}^m P_i y'_i / \sum_{i=1}^m P_i$ $P_i = 1/S_i$ <p>(3) 閉合差 (Δx, Δy) とその路線の節点座標への補正值 (dx, dy)</p> $\Delta x = x - x'_i = \sum_{k=1}^{n+1} dx_k : i \text{ 路線の交点における } x \text{ 座標の閉合差}$ $\Delta y = y - y'_i = \sum_{k=1}^{n+1} dy_k : i \text{ 路線の交点における } y \text{ 座標の閉合差}$ $dx_L = (\Delta x/S_i) \sum_{k=1}^L s_k : L \text{ 番目の節点座標 } (x_L) \text{ への補正值}$ $dy_L = (\Delta y/S_i) \sum_{k=1}^L s_k : L \text{ 番目の節点座標 } (y_L) \text{ への補正值}$ <p>2.7.1.3 高低計算</p> <p>(1) i 路線から求めた交点の標高 (H<sub>i</sub>)</p> $H'_i = H_0 + \sum_{k=1}^{n+1} dH_k$ <p>H<sub>0</sub> : 出発点の標高 dH<sub>k</sub> : s<sub>k</sub> tan α<sub>k</sub> α<sub>k</sub> : k-1 番目の節点における高低角</p> <p>(2) 交点における平均標高 (H) の計算</p> $H = \sum_{i=1}^m P_i H'_i / \sum_{i=1}^m P_i$ $P_i = 1/S_i$ <p>(3) 閉合差 (ΔH) とその路線の節点標高への補正值 (δH)</p> $\Delta H = H - H'_i = \sum_{k=1}^{n+1} dH_k : i \text{ 路線の交点の標高の閉合差}$ $dH_L = (\Delta H/S_i) \sum_{k=1}^L s_k : i \text{ 路線の } L \text{ 番目の節点標高への補正值}$	<p>(2) 交点における平均座標 (x,y) の計算</p> $x = \sum_{i=1}^m P_i x'_i / \sum_{i=1}^m P_i \quad y = \sum_{i=1}^m P_i y'_i / \sum_{i=1}^m P_i$ $P_i = 1/S_i$ <p>(3) 閉合差 (Δx, Δy) とその路線の節点座標への補正值 (dx, dy)</p> $\Delta x = x - x'_i = \sum_{k=1}^{n+1} dx_k : i \text{ 路線の交点における } x \text{ 座標の閉合差}$ $\Delta y = y - y'_i = \sum_{k=1}^{n+1} dy_k : i \text{ 路線の交点における } y \text{ 座標の閉合差}$ $dx_L = (\Delta x/S_i) \sum_{k=1}^L s_k : L \text{ 番目の節点座標 } (x_L) \text{ への補正值}$ $dy_L = (\Delta y/S_i) \sum_{k=1}^L s_k : L \text{ 番目の節点座標 } (y_L) \text{ への補正值}$ <p>2.7.1.3 高低計算</p> <p>(1) i 路線から求めた交点の標高 (H<sub>i</sub>)</p> $H'_i = H_0 + \sum_{k=1}^{n+1} dH_k$ <p>H<sub>0</sub> : 出発点の標高 dH<sub>k</sub> : s<sub>k</sub> tan α<sub>k</sub> α<sub>k</sub> : k-1 番目の節点における高低角</p> <p>(2) 交点における平均標高 (H) の計算</p> $H = \sum_{i=1}^m P_i H'_i / \sum_{i=1}^m P_i$ $P_i = 1/S_i$ <p>(3) 閉合差 (ΔH) とその路線の節点標高への補正值 (dH)</p> $\Delta H = H - H'_i = \sum_{k=1}^{n+1} dH_k : i \text{ 路線の交点の標高の閉合差}$ $dH_L = (\Delta H/S_i) \sum_{k=1}^L s_k : i \text{ 路線の } L \text{ 番目の節点標高への補正值}$	<p>コンマで区切る。</p> <p>記号を修正。</p>

2.7.2 条件方程式による方法

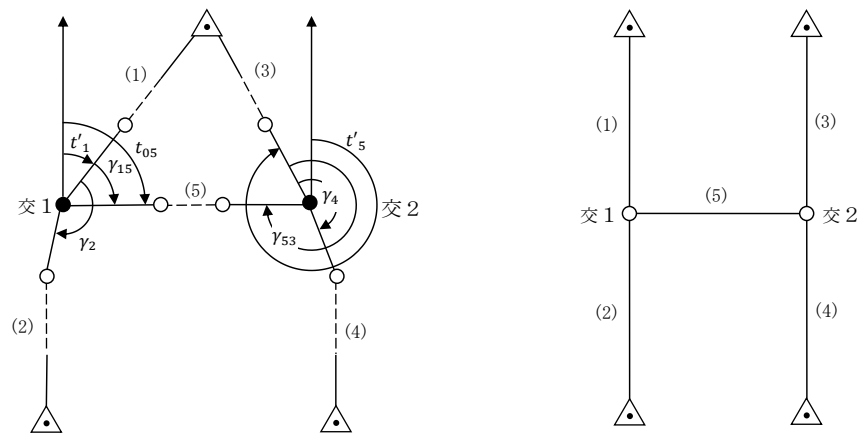


図2.12

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。

$$\begin{aligned} v_1 - v_2 + W_1 &= 0 \\ v_3 - v_4 + W_2 &= 0 \\ v_1 - v_3 + v_5 + W_3 &= 0 \end{aligned}$$

$v_1, v_2, \dots, v_5$  : 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 ( $W_t$ ) の計算

交点1において

$$t'_1 = t_{01} + \sum_{k=1}^{n_1} \beta_{1k} - (n_1 \pm 1)180^\circ - 0^\circ$$

$$t'_2 = t_{02} + \sum_{k=1}^{n_2} \beta_{2k} - (n_2 \pm 1)180^\circ - \gamma_2$$

交点2において

$$t'_3 = t_{03} + \sum_{k=1}^{n_3} \beta_{3k} - (n_3 \pm 1)180^\circ - 0^\circ$$

$$t'_4 = t_{04} + \sum_{k=1}^{n_4} \beta_{4k} - (n_4 \pm 1)180^\circ - \gamma_4$$

$$t'_5 = t_{05} + \sum_{k=1}^{n_5} \beta_{5k} - (n_5 \pm 1)180^\circ - \gamma_{53}$$

$$t'_{05} = t'_1 + \gamma_{15}$$

$\gamma_{15}$  : 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

$\gamma_{53}$  : 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

$$W_{t_1} = t'_1 - t'_2$$

$$W_{t_2} = t'_3 - t'_4$$

$$W_{t_3} = t'_5 - t'_3$$

2.7.2 条件方程式による方法

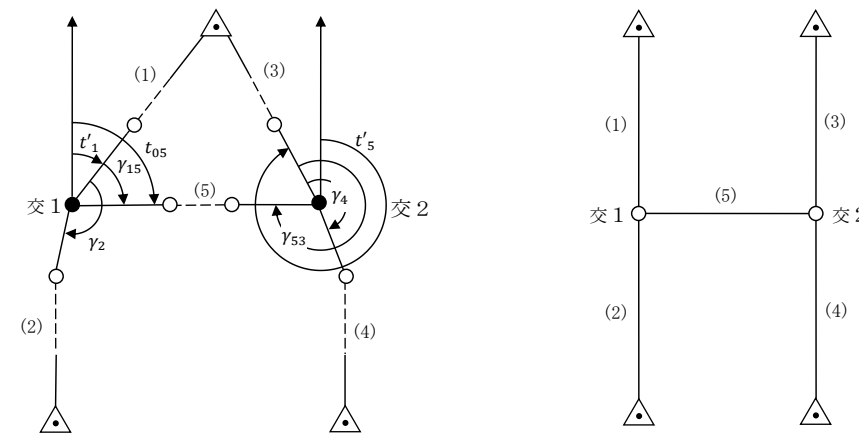


図2.12

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。

$$\begin{aligned} v_1 - v_2 + W_1 &= 0 \\ v_3 - v_4 + W_2 &= 0 \\ v_1 - v_3 + v_5 + W_3 &= 0 \end{aligned}$$

$v_1, v_2, \dots, v_5$  : 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 ( $W_t$ ) の計算

交点1において

$$t'_1 = t_{01} + \sum_{k=1}^{n_1} \beta_{1k} - (n_1 \pm 1)180^\circ - 0^\circ$$

$$t'_2 = t_{02} + \sum_{k=1}^{n_2} \beta_{2k} - (n_2 \pm 1)180^\circ - \gamma_2$$

交点2において

$$t'_3 = t_{03} + \sum_{k=1}^{n_3} \beta_{3k} - (n_3 \pm 1)180^\circ - 0^\circ$$

$$t'_4 = t_{04} + \sum_{k=1}^{n_4} \beta_{4k} - (n_4 \pm 1)180^\circ - \gamma_4$$

$$t'_5 = t_{05} + \sum_{k=1}^{n_5} \beta_{5k} - (n_5 \pm 1)180^\circ - \gamma_{53}$$

$$t'_{05} = t'_1 + \gamma_{15}$$

$\gamma_{15}$  : 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

$\gamma_{53}$  : 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

$$W_{t_1} = t'_1 - t'_2$$

$$W_{t_2} = t'_3 - t'_4$$

$$W_{t_3} = t'_5 - t'_3$$

横浜市道路台帳測量作業規程（平成24年3月改訂）

2.7.2.3 座標 (x', y') 及び閉合差 (W<sub>x</sub>, W<sub>y</sub>) の計算

交点1において

$$x'_1 = x_{01} + \sum_{k=1}^{n_1+1} dx_{1k} \quad y'_1 = y_{01} + \sum_{k=1}^{n_1+1} dy_{1k}$$

$$x'_2 = x_{02} + \sum_{k=1}^{n_2+1} dx_{2k} \quad y'_2 = y_{02} + \sum_{k=1}^{n_2+1} dy_{2k}$$

交点2において

$$x'_3 = x_{03} + \sum_{k=1}^{n_3+1} dx_{3k} \quad y'_3 = y_{03} + \sum_{k=1}^{n_3+1} dy_{3k}$$

$$x'_4 = x_{04} + \sum_{k=1}^{n_4+1} dx_{4k} \quad y'_4 = y_{04} + \sum_{k=1}^{n_4+1} dy_{4k}$$

$$x'_5 = x_{05} + \sum_{k=1}^{n_5+1} dx_{5k} \quad y'_5 = y_{05} + \sum_{k=1}^{n_5+1} dy_{5k}$$

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

$$W_{x_1} = x'_1 - x'_2 \quad W_{y_1} = y'_1 - y'_2$$

$$W_{x_2} = x'_3 - x'_4 \quad W_{y_2} = y'_3 - y'_4$$

$$W_{x_3} = x'_5 - x'_3 \quad W_{y_3} = y'_5 - y'_3$$

2.7.2.4 標高 (H') 及び閉合差 (W<sub>H</sub>) の計算

交点1において

$$H'_1 = H_{01} + \sum_{k=1}^{n_1+1} dH_{1k}$$

$$H'_2 = H_{02} + \sum_{k=1}^{n_2+1} dH_{2k}$$

交点2において

$$H'_3 = H_{03} + \sum_{k=1}^{n_3+1} dH_{3k}$$

$$H'_4 = H_{04} + \sum_{k=1}^{n_4+1} dH_{4k}$$

$$H'_5 = H_{05} + \sum_{k=1}^{n_5+1} dH_{5k}$$

$$dH_{ik} = s_{ik} \tan \alpha_{ik}$$

$\alpha_{ik}$  : i 路線の (k-1) 番目の節点における高低角

$$W_{H_1} = H'_1 - H'_2$$

$$W_{H_2} = H'_3 - H'_4$$

$$W_{H_3} = H'_5 - H'_3$$

横浜市道路台帳測量作業規程（令和3年度改訂版）

2.7.2.3 座標 (x', y') 及び閉合差 (W<sub>x</sub>, W<sub>y</sub>) の計算

交点1において

$$x'_1 = x_{01} + \sum_{k=1}^{n_1+1} dx_{1k} , \quad y'_1 = y_{01} + \sum_{k=1}^{n_1+1} dy_{1k}$$

$$x'_2 = x_{02} + \sum_{k=1}^{n_2+1} dx_{2k} , \quad y'_2 = y_{02} + \sum_{k=1}^{n_2+1} dy_{2k}$$

交点2において

$$x'_3 = x_{03} + \sum_{k=1}^{n_3+1} dx_{3k} , \quad y'_3 = y_{03} + \sum_{k=1}^{n_3+1} dy_{3k}$$

$$x'_4 = x_{04} + \sum_{k=1}^{n_4+1} dx_{4k} , \quad y'_4 = y_{04} + \sum_{k=1}^{n_4+1} dy_{4k}$$

$$x'_5 = x_{05} + \sum_{k=1}^{n_5+1} dx_{5k} , \quad y'_5 = y_{05} + \sum_{k=1}^{n_5+1} dy_{5k}$$

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

$$W_{x_1} = x'_1 - x'_2 , \quad W_{y_1} = y'_1 - y'_2$$

$$W_{x_2} = x'_3 - x'_4 , \quad W_{y_2} = y'_3 - y'_4$$

$$W_{x_3} = x'_5 - x'_3 , \quad W_{y_3} = y'_5 - y'_3$$

2.7.2.4 標高 (H') 及び閉合差 (W<sub>H</sub>) の計算

交点1において

$$H'_1 = H_{01} + \sum_{k=1}^{n_1+1} dH_{1k}$$

$$H'_2 = H_{02} + \sum_{k=1}^{n_2+1} dH_{2k}$$

交点2において

$$H'_3 = H_{03} + \sum_{k=1}^{n_3+1} dH_{3k}$$

$$H'_4 = H_{04} + \sum_{k=1}^{n_4+1} dH_{4k}$$

$$H'_5 = H_{05} + \sum_{k=1}^{n_5+1} dH_{5k}$$

$$dH_{ik} = s_{ik} \tan \alpha_{ik}$$

$\alpha_{ik}$  : i 路線の (k-1) 番目の節点における高低角

$$W_{H_1} = H'_1 - H'_2$$

$$W_{H_2} = H'_3 - H'_4$$

$$W_{H_3} = H'_5 - H'_3$$

コメント

コンマで区切る。

コンマで区切る。

コンマで区切る。

コンマで区切る。

コンマで区切る。

コンマで区切る。

コンマで区切る。

コンマで区切る。

コンマで区切る。

横浜市道路台帳測量作業規程（平成 24 年 3 月改訂）	横浜市道路台帳測量作業規程（令和 3 年度改訂版）	コメント
<p>2.7.2.5 平均計算</p> <p>(1) 条件方程式</p> $CV + W = 0$ $C = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & -1 & 0 \\ 1 & 0 & -1 & 0 & 1 \end{bmatrix}, \quad V = \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \\ v_4 \\ v_5 \end{bmatrix}, \quad W = \begin{bmatrix} W_1 \\ W_2 \\ W_3 \end{bmatrix}$ <p>(2) 相関方程式</p> $V = (CP^{-1})^T K$ $P^{-1} = \begin{bmatrix} 1/P_1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1/P_2 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1/P_3 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1/P_4 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1/P_5 \end{bmatrix}, \quad K = \begin{bmatrix} K_1 \\ K_2 \\ K_3 \end{bmatrix}$ <p>(3) 正規方程式と解</p> $(CP^{-1}C^T)K + W = 0$ $K = -(CP^{-1}C^T)^{-1}W$ $V = (CP^{-1})^T (CP^{-1}C^T)^{-1}W$	<p>2.7.2.5 平均計算</p> <p>(1) 条件方程式</p> $CV + W = 0$ $C = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & -1 & 0 \\ 1 & 0 & -1 & 0 & 1 \end{bmatrix}, \quad V = \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \\ v_4 \\ v_5 \end{bmatrix}, \quad W = \begin{bmatrix} W_1 \\ W_2 \\ W_3 \end{bmatrix}$ <p>(2) 相関方程式</p> $V = (CP^{-1})^T K$ $P^{-1} = \begin{bmatrix} 1/P_1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1/P_2 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1/P_3 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1/P_4 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1/P_5 \end{bmatrix}, \quad K = \begin{bmatrix} K_1 \\ K_2 \\ K_3 \end{bmatrix}$ <p>(3) 正規方程式と解</p> $(CP^{-1}C^T)K + W = 0$ $K = -(CP^{-1}C^T)^{-1}W$ $V = (CP^{-1})^T (CP^{-1}C^T)^{-1}W$	

2.7.3 観測方程式による方法

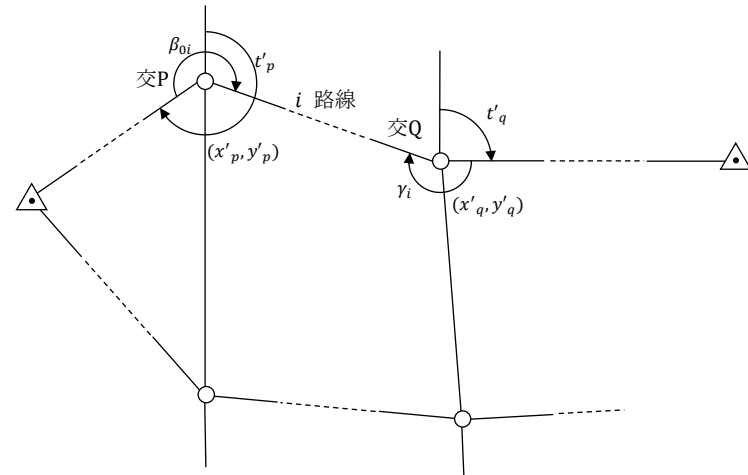


図 2. 13

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。

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

$v_i$  : 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

$\delta t_p, \delta t_q$  :  $t'_p, t'_q$  に対する補正值

$$dt_i = \beta_{0i} + \sum_{k=1}^{n_i} \beta_{ik} - (n_i \pm 1)180^\circ - \gamma_i$$

$\beta_{ik}$  : k番目の節点における観測夾角

$\beta_{0i}$  : 出発点における観測夾角

$\gamma_i$  : 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。

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

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

$v_i$  : 残差

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

$(\delta x_p, \delta y_p), (\delta x_q, \delta y_q)$  : 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。

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

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

(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。

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

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

2.7.3 観測方程式による方法

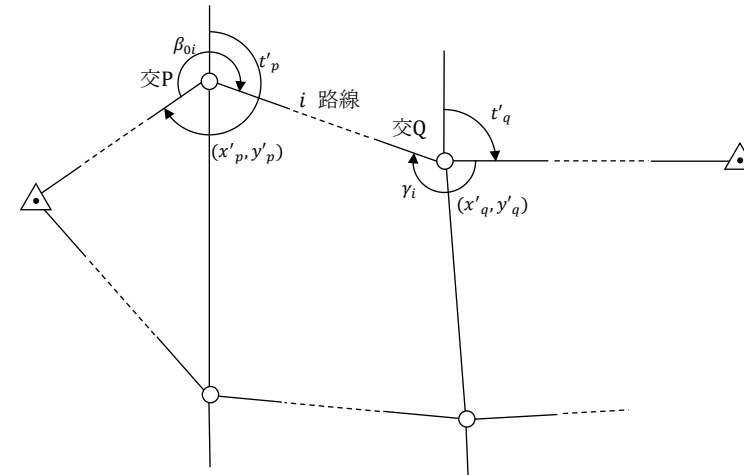


図 2. 13

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。

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

$v_i$  : 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

$\delta t_p, \delta t_q$  :  $t'_p, t'_q$  に対する補正值

$$dt_i = \beta_{0i} + \sum_{k=1}^{n_i} \beta_{ik} - (n_i \pm 1)180^\circ - \gamma_i$$

$\beta_{ik}$  : k番目の節点における観測夾角

$\beta_{0i}$  : 出発点における観測夾角

$\gamma_i$  : 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。

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

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

$v_i$  : 残差

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

$(\delta x_p, \delta y_p), (\delta x_q, \delta y_q)$  : 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。

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

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

(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。

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

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

横浜市道路台帳測量作業規程（平成24年3月改訂）	横浜市道路台帳測量作業規程（令和3年度改訂版）	コメント
<p>2.7.3.3 標高の観測方程式</p> <p>(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。  <math display="block">v_i = -\delta H_p + \delta H_q - \{(H'_p - H'_q) + dH_i\} \quad \text{重量} P_i</math> <math display="block">v_i : \text{残差}</math> <math display="block">H'_p, H'_q : \text{交点 P 及び交点 Q の仮定標高}</math> <math display="block">\delta H_p, \delta H_q : \text{仮定標高に対する補正值}</math> <math display="block">dH_i : \text{交点 PQ 間の観測高低差}</math> <math display="block">P_i = 1/S_i \quad (S_i : \text{PQ 間の観測路線長})</math></p> <p>(2) 既知点 ( H ) から交点 ( H<sub>q</sub> ) までの観測方程式は次式による。  <math display="block">v_i = \delta H_q - \{(H - H'_q) + dH_i\} \quad \text{重量} P_i</math></p> <p>(3) 交点 ( H<sub>q</sub> ) から既知点 ( H ) までの観測方程式は次式による。  <math display="block">v_i = -\delta H_p - \{(H'_p - H) + dH_i\} \quad \text{重量} P_i</math></p> <p>2.7.3.4 正規方程式の組成及びその答解</p> <p>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。</p> <p>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。</p> <p>2.7.3.5 補正值の配布</p> <p>(1) 交点 PQ 間 ( i 路線 ) の各夾角 ( β<sub>ik</sub> ) への補正 ( δβ<sub>k</sub> )</p> $\delta\beta_k = \Delta\beta_i / (\text{夾角の観測値の数}) : \text{夾角} \beta_{ik} \text{ への補正值}$ $\Delta\beta_i = \sum \delta\beta_k = \beta_i - dt_i : \text{PQ 路線の方向角の閉合差}$ $\beta_i = (t'_q + \delta t_q) - (t'_p + \delta t_p)$ <p>(2) 交点 PQ 間の平均座標 ( x<sub>p</sub>, y<sub>p</sub> ) ( x<sub>q</sub>, y<sub>q</sub> ) 及び平均標高 ( H<sub>p</sub>, H<sub>q</sub> )</p> $x_p = x'_p + \delta x_p, \quad x_q = x'_q + \delta x_q$ $y_p = y'_p + \delta y_p, \quad y_q = y'_q + \delta y_q$ $H_p = H'_p + \delta H_p, \quad H_q = H'_q + \delta H_q$ <p>(3) 交点 PQ 間 ( i 路線 ) の各座標 ( x'<sub>ik</sub>, y'<sub>ik</sub> ) 及び各標高 ( H'<sub>ik</sub> ) への補正 ( δx<sub>k</sub>, δy<sub>k</sub>, δH<sub>k</sub> )</p> <p>i 路線における L 番目の節点への補正值</p> $\delta x_{iL} = (\Delta x_i / S_i) \sum_{k=1}^L s_k + \delta x_p$ $\delta y_{iL} = (\Delta y_i / S_i) \sum_{k=1}^L s_k + \delta y_p$ $\delta H_{iL} = (\Delta H_i / S_i) \sum_{k=1}^L s_k + \delta H_p$ $\Delta x_i = \delta x_q - \delta x_p : \text{交点 PQ 間 ( i 路線 ) の } x \text{ 座標の閉合差}$ $\Delta y_i = \delta y_q - \delta y_p : \text{交点 PQ 間 ( i 路線 ) の } y \text{ 座標の閉合差}$ $\Delta H_i = \delta H_q - \delta H_p : \text{交点 PQ 間 ( i 路線 ) の標高の閉合差}$	<p>2.7.3.3 標高の観測方程式</p> <p>(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。  <math display="block">v_i = -\delta H_p + \delta H_q - \{(H'_p - H'_q) + dH_i\} \quad \text{重量} P_i</math> <math display="block">v_i : \text{残差}</math> <math display="block">H'_p, H'_q : \text{交点 P 及び交点 Q の仮定標高}</math> <math display="block">\delta H_p, \delta H_q : \text{仮定標高に対する補正值}</math> <math display="block">dH_i : \text{交点 PQ 間の観測高低差}</math> <math display="block">P_i = 1/S_i \quad (S_i : \text{PQ 間の観測路線長})</math></p> <p>(2) 既知点 ( H ) から交点 ( H<sub>q</sub> ) までの観測方程式は次式による。  <math display="block">v_i = \delta H_q - \{(H - H'_q) + dH_i\} \quad \text{重量} P_i</math></p> <p>(3) 交点 ( H<sub>q</sub> ) から既知点 ( H ) までの観測方程式は次式による。  <math display="block">v_i = -\delta H_p - \{(H'_p - H) + dH_i\} \quad \text{重量} P_i</math></p> <p>2.7.3.4 正規方程式の組成及びその答解</p> <p>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。</p> <p>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。</p> <p>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。</p> <p>2.7.3.5 補正值の配布</p> <p>(1) 交点 PQ 間 ( i 路線 ) の各夾角 ( β<sub>ik</sub> ) への補正 ( δβ<sub>k</sub> )</p> $\delta\beta_k = \Delta\beta_i / (\text{夾角の観測値の数}) : \text{夾角} \beta_{ik} \text{ への補正值}$ $\Delta\beta_i = \sum \delta\beta_k = \beta_i - dt_i : \text{PQ 路線の方向角の閉合差}$ $\beta_i = (t'_q + \delta t_q) - (t'_p + \delta t_p)$ <p>(2) 交点 PQ 間の平均座標 ( x<sub>p</sub>, y<sub>p</sub> ) ( x<sub>q</sub>, y<sub>q</sub> ) 及び平均標高 ( H<sub>p</sub>, H<sub>q</sub> )</p> $x_p = x'_p + \delta x_p, \quad x_q = x'_q + \delta x_q$ $y_p = y'_p + \delta y_p, \quad y_q = y'_q + \delta y_q$ $H_p = H'_p + \delta H_p, \quad H_q = H'_q + \delta H_q$ <p>(3) 交点 PQ 間 ( i 路線 ) の各座標 ( x'<sub>ik</sub>, y'<sub>ik</sub> ) 及び各標高 ( H'<sub>ik</sub> ) への補正 ( δx<sub>k</sub>, δy<sub>k</sub>, δH<sub>k</sub> )</p> <p>i 路線における L 番目の節点への補正值</p> $\delta x_{iL} = (\Delta x_i / S_i) \sum_{k=1}^L s_k + \delta x_p$ $\delta y_{iL} = (\Delta y_i / S_i) \sum_{k=1}^L s_k + \delta y_p$ $\delta H_{iL} = (\Delta H_i / S_i) \sum_{k=1}^L s_k + \delta H_p$ $\Delta x_i = \delta x_q - \delta x_p : \text{交点 PQ 間 ( i 路線 ) の } x \text{ 座標の閉合差}$ $\Delta y_i = \delta y_q - \delta y_p : \text{交点 PQ 間 ( i 路線 ) の } y \text{ 座標の閉合差}$ $\Delta H_i = \delta H_q - \delta H_p : \text{交点 PQ 間 ( i 路線 ) の標高の閉合差}$	

横浜市道路台帳測量作業規程（平成24年3月改訂）	横浜市道路台帳測量作業規程（令和3年度改訂版）	コメント
<p>2.8 平面直角座標による平面直角座標上の方向角及び基準面上の距離の計算</p> <p>2.8.1 平面直角座標上の方向角</p> $T_{12} = \tan^{-1} \left[ \frac{y_2 - y_1}{x_2 - x_1} \right] - (t - T)_{12}$ <p>ただし、</p> <p><math>x_i, y_i</math> : 測点1及び測点2の座標</p> <p>象限：第1象限：<math>(y_2 - y_1) &gt; 0, (x_2 - x_1) &gt; 0</math>  第2象限：<math>(y_2 - y_1) &gt; 0, (x_2 - x_1) &lt; 0</math>  第3象限：<math>(y_2 - y_1) &lt; 0, (x_2 - x_1) &lt; 0</math>  第4象限：<math>(y_2 - y_1) &lt; 0, (x_2 - x_1) &gt; 0</math></p> $(t - T)_{12} = -\frac{\rho''}{4m_0^2 R_0^2} (y_2 + y_1)(x_2 - x_1) + \frac{\rho''}{12m_0^2 R_0^2} (x_2 - x_1)(y_2 - y_1)$ <p>2.8.2 基準面上の距離</p> $S_{12} = \frac{\sqrt{(x_2 - x_1)^2 + (y_2 - y_1)^2}}{\frac{s}{S}}$ $\frac{s}{S} = m_0 \left\{ 1 + \frac{1}{6R_0^2 m_0^2} (y_1^2 + y_1 y_2 + y_2^2) \right\}$ <p>ただし、</p> <p><math>R_0</math> : 平面直角座標系原点の平均曲率半径  <math>m_0</math> : 平面直角座標系原点の縮尺係数 0.9999</p> <p>2.8.3 成果表に記載する縮尺係数</p> $m = m_0 \left[ 1 + \frac{y^2}{2R_0^2 m_0^2} \right]$ <p>ただし、</p> <p><math>y</math> : 当該点の <math>y</math> 座標</p> <p>2.9 平面直角座標による経緯度計算</p> <p>座標を換算して経緯度、子午線収差角及び縮尺係数を求める。</p> <p>2.9.1 緯度</p> $\phi = \phi_1 - \left[ \frac{\tan \phi_1}{2M_1 N_1} \right] \left[ \frac{y}{m_0} \right]^2 \rho''$ $+ \left[ \frac{\tan \phi_1}{24M_1 N_1^3} \right] (5 + 3 \tan^2 \phi_1 + \eta_1^2 - 9 \eta_1^2 \tan^2 \phi_1 - 4 \eta_1^4) \left[ \frac{y}{m_0} \right]^4 \rho''$ $- \left[ \frac{\tan \phi_1}{720M_1 N_1^5} \right] (61 + 90 \tan^2 \phi_1 + 45 \tan^4 \phi_1) \left[ \frac{y}{m_0} \right]^6 \rho''$	<p>2.8 平面直角座標による基準面上の方向角及び基準面上の距離の計算</p> <p>2.8.1 基準面上の方向角</p> $T_{12} = \tan^{-1} \left( \frac{y_2 - y_1}{x_2 - x_1} \right) - (t - T)_{12}$ <p>ただし、</p> <p><math>x_i, y_i</math> : 測点1及び測点2の座標</p> <p>象限：第1象限：<math>(y_2 - y_1) &gt; 0, (x_2 - x_1) &gt; 0</math>  第2象限：<math>(y_2 - y_1) &gt; 0, (x_2 - x_1) &lt; 0</math>  第3象限：<math>(y_2 - y_1) &lt; 0, (x_2 - x_1) &lt; 0</math>  第4象限：<math>(y_2 - y_1) &lt; 0, (x_2 - x_1) &gt; 0</math></p> $(t - T)_{12} = -\frac{\rho''}{4m_0^2 R_0^2} (y_2 + y_1)(x_2 - x_1) + \frac{\rho''}{12m_0^2 R_0^2} (x_2 - x_1)(y_2 - y_1)$ <p>2.8.2 基準面上の距離</p> $S_{12} = \frac{\sqrt{(x_2 - x_1)^2 + (y_2 - y_1)^2}}{\frac{s}{S}}$ $\frac{s}{S} = m_0 \left\{ 1 + \frac{1}{6R_0^2 m_0^2} (y_1^2 + y_1 y_2 + y_2^2) \right\}$ <p>ただし、</p> <p><math>R_0</math> : 平面直角座標系原点の平均曲率半径  <math>m_0</math> : 平面直角座標系の X 軸上における縮尺係数 (0.9999)</p> <p>2.8.3 成果表に記載する縮尺係数</p> $m = m_0 \left( 1 + \frac{y^2}{2R_0^2 m_0^2} \right)$ <p>ただし、</p> <p><math>y</math> : 当該点の <math>y</math> 座標</p> <p>2.9 座標を変換して経緯度、子午線収差角及び縮尺係数を求める計算</p> <p>2.9.1 緯度 <math>\phi</math> 及び経度 <math>\lambda</math></p> $\phi = \chi + \rho'' \sum_{j=1}^6 \delta_j \sin 2j\chi, \quad \lambda = \lambda_0 + \tan^{-1} \left( \frac{\sinh \eta'}{\cos \xi'} \right)$	<p>「基準面」に修正。 (2ヶ所)</p> <p>「の X 軸上における」に修正。</p> <p>「変換」に修正。</p> <p>「2.9.1 緯度」と「2.9.2 経度」を1つに集約。 数式を変更。</p>

2.9.2 経度

$$\lambda = \lambda_0 + \Delta\lambda$$

$$\Delta\lambda = \left[ \frac{1}{N_1 \cos \phi_1} \right] \left[ \frac{y}{m_0} \right] \rho'' - \left[ \frac{1 + 2 \tan^2 \phi_1 + \eta_1^2}{6N_1^3 \cos \phi_1} \right] \left[ \frac{y}{m_0} \right]^3 \rho'' + \left[ \frac{5 + 28 \tan^2 \phi_1 + 24 \tan^4 \phi_1}{120N_1^5 \cos \phi_1} \right] \left[ \frac{y}{m_0} \right]^5 \rho''$$

2.9.3 子午線収差角

$$\gamma = \left[ \frac{\tan \phi_1}{N_1} \right] \left[ \frac{y}{m_0} \right] \rho'' - \left[ \frac{\tan \phi_1}{3N_1^3} \right] (1 + \tan^2 \phi_1 - \eta_1^2) \left[ \frac{y}{m_0} \right]^3 \rho'' + \left[ \frac{\tan \phi_1}{15N_1^5} \right] (1 + \tan^2 \phi_1)(2 + 3 \tan^2 \phi_1) \left[ \frac{y}{m_0} \right]^5 \rho''$$

2.9.4 縮尺係数

$$m = m_0 \left[ 1 + \frac{y^2}{2M_1 N_1 m_0^2} + \frac{y^4}{24M_1^2 N_1^3 m_0^4} \right]$$

ただし、

- $\phi$  : 新点の緯度
- $\lambda_0$  : 原点の経度
- $\lambda$  : 新点の経度
- $\gamma$  : 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

$$m_0 = 0.9999$$

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

$$M_1 = \frac{c}{\sqrt{(1+\eta_1^2)^3}} \quad N_1 = \frac{c}{\sqrt{(1+\eta_1^2)}}$$

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

2.9.2 子午線収差角  $\gamma$  及び縮尺係数  $m$

$$\gamma = \tan^{-1} \left( \frac{\tau' + \sigma' \tan \xi' \tanh \eta'}{\sigma' - \tau' \tan \xi' \tanh \eta'} \right), \quad m = \frac{\bar{A}}{a} \sqrt{\frac{\cos^2 \xi' + \sinh^2 \eta'}{\sigma'^2 + \tau'^2}} \left\{ 1 + \left( \frac{1-n}{1+n} \tan \varphi \right)^2 \right\}$$

ただし、

- $x, y$  : 新点のX座標及びY座標
- $\varphi_0, \lambda_0$  : 平面直角座標系原点の緯度及び経度
- $m_0$  : 平面直角座標系のX軸上における縮尺係数（0.9999）
- $a, F$  : 楕円体の長半径及び逆扁平率

数式を変更。

「2.9.3 子午線収差角」と「2.9.4 縮尺係数」を1つに集約。  
数式を変更。

数式を変更。

$$n = \frac{1}{2F-1}, \quad \xi = \frac{x + \bar{S}\varphi_0}{\bar{A}}, \quad \eta = \frac{y}{\bar{A}}$$

$$\xi' = \xi - \sum_{j=1}^5 \beta_j \sin 2j\xi \cosh 2j\eta, \quad \eta' = \eta - \sum_{j=1}^5 \beta_j \cos 2j\xi \sinh 2j\eta$$

$$\sigma' = 1 - \sum_{j=1}^5 2j \beta_j \cos 2j\xi \cosh 2j\eta, \quad \tau' = \sum_{j=1}^5 2j \beta_j \sin 2j\xi \sinh 2j\eta$$

$$\beta_1 = \frac{1}{2}n - \frac{2}{3}n^2 + \frac{37}{96}n^3 - \frac{1}{360}n^4 - \frac{81}{512}n^5, \quad \beta_2 = \frac{1}{48}n^2 + \frac{1}{15}n^3 - \frac{437}{1440}n^4 + \frac{46}{105}n^5,$$

$$\beta_3 = \frac{17}{480}n^3 - \frac{37}{840}n^4 - \frac{209}{4480}n^5, \quad \beta_4 = \frac{4397}{161280}n^4 - \frac{11}{504}n^5, \quad \beta_5 = \frac{4583}{161280}n^5$$



横浜市道路台帳測量作業規程（平成24年3月改訂）

横浜市道路台帳測量作業規程（令和3年度改訂版）

コメント

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、

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

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

$S_p$  : 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 $\phi_0$ までの子午線弧長

$m_0$  : 座標系のX軸上の縮尺係数  $m_0 = 0.9999$

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

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

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

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

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

(注)  $\phi_1$ は、他の計算式を用いて求めることができる。

$$\chi = \sin^{-1} \left( \frac{\sin \xi'}{\cosh \eta'} \right)$$

$$\delta_1 = 2n - \frac{2}{3}n^2 - 2n^3 + \frac{116}{45}n^4 + \frac{26}{45}n^5 - \frac{2854}{675}n^6, \quad \delta_2 = \frac{7}{3}n^2 - \frac{8}{5}n^3 - \frac{227}{45}n^4 + \frac{2704}{315}n^5 + \frac{2323}{945}n^6,$$

$$\delta_3 = \frac{56}{15}n^3 - \frac{136}{35}n^4 - \frac{1262}{105}n^5 + \frac{73814}{2835}n^6, \quad \delta_4 = \frac{4279}{630}n^4 - \frac{332}{35}n^5 - \frac{399572}{14175}n^6,$$

$$\delta_5 = \frac{4174}{315}n^5 - \frac{144838}{6237}n^6, \quad \delta_6 = \frac{601676}{22275}n^6$$

$$\bar{S}_{\phi_0} = \frac{m_0 a}{1+n} \left( A_0 \frac{\phi_0}{\rho''} + \sum_{j=1}^5 A_j \sin 2j\phi_0 \right), \quad \bar{A} = \frac{m_0 a}{1+n} A_0$$

$$A_0 = 1 + \frac{n^2}{4} + \frac{n^4}{64}, \quad A_1 = -\frac{3}{2} \left( n - \frac{n^3}{8} - \frac{n^5}{64} \right), \quad A_2 = \frac{15}{16} \left( n^2 - \frac{n^4}{4} \right),$$

$$A_3 = -\frac{35}{48} \left( n^3 - \frac{5}{16} n^5 \right), \quad A_4 = \frac{315}{512} n^4, \quad A_5 = -\frac{693}{1280} n^5$$

数式を変更。

横浜市道路台帳測量作業規程（平成24年3月改訂）

横浜市道路台帳測量作業規程（令和3年度改訂版）

コメント

2.10 経緯度を換算して座標、子午線収差角及び縮尺係数を求める計算

2.10 経緯度を変換して座標、子午線収差角及び縮尺係数を求める計算

2.10.1 x座標

2.10.1 X座標及びY座標

$$\frac{x}{m_0} = (S - S_0) + \frac{N}{2} \sin \phi \cos \phi \left[ \frac{\Delta \lambda}{\rho''} \right]^2 + \frac{N}{24} \sin \phi \cos^3 \phi (5 - \tan^2 \phi + 9\eta^2 + 4\eta^4) \left[ \frac{\Delta \lambda}{\rho''} \right]^4 + \frac{N}{720} \sin \phi \cos^5 \phi (61 - 58 \tan^2 \phi + \tan^4 \phi) \left[ \frac{\Delta \lambda}{\rho''} \right]^6$$

$$x = \bar{A} \left( \xi' + \sum_{j=1}^5 \alpha_j \sin 2j\xi' \cosh 2j\eta' \right) - \bar{S}_{\phi_0}, \quad y = \bar{A} \left( \eta' + \sum_{j=1}^5 \alpha_j \cos 2j\xi' \sinh 2j\eta' \right)$$

2.10.2 y座標

$$\frac{y}{m_0} = N \cos \phi \left[ \frac{\Delta \lambda}{\rho''} \right] + \frac{N}{6} \cos^3 \phi (1 - \tan^2 \phi + \eta^2) \left[ \frac{\Delta \lambda}{\rho''} \right]^3 + \frac{N}{120} \cos^5 \phi (5 - 18 \tan^2 \phi + \tan^4 \phi) \left[ \frac{\Delta \lambda}{\rho''} \right]^5$$

2.10.2 子午線収差角  $\gamma$  及び縮尺係数  $m$

2.10.3 子午線収差角

$$\gamma = \sin \phi \Delta \lambda + \frac{1}{3} \sin \phi \cos^2 \phi (1 + 3\eta^2 + 2\eta^4) \frac{\Delta \lambda^3}{\rho''^2} + \frac{1}{15} \sin \phi \cos^4 \phi (2 - \tan^2 \phi) \frac{\Delta \lambda^5}{\rho''^4}$$

$$\gamma = \tan^{-1} \left( \frac{\tau \bar{t} \lambda_c + \sigma t \lambda_s}{\sigma \bar{t} \lambda_c - \tau t \lambda_s} \right), \quad m = \frac{\bar{A}}{a} \sqrt{\frac{\sigma^2 + \tau^2}{t^2 + \lambda_c^2} \left\{ 1 + \left( \frac{1-n}{1+n} \tan \phi \right)^2 \right\}}$$

ただし、

ただし、

$x, y$  : 新点の緯度

$\phi, \lambda$  : 新点の緯度及び経度

$\gamma$  : 新点の子午線収差角

$\phi_0, \lambda_0, m_0, a, F, n, \bar{S}_{\phi_0}, \bar{A}$  : 2.9による。

$\phi$  : 新点の縮尺係数

$\Delta \lambda = \lambda - \lambda_0$        $\lambda_0$  : 座標系原点の経度       $\lambda$  : 新点の経度

$S_0$  : 2.9.5による。

$s$  : 2.9.5の $\phi_0$ を新点の緯度 $\phi$ で求める。

$$t = \sinh \left\{ \tanh^{-1} \sin \phi - \frac{2\sqrt{n}}{1+n} \tanh^{-1} \left( \frac{2\sqrt{n}}{1+n} \sin \phi \right) \right\}, \quad \bar{t} = \sqrt{1+t^2}$$

$$\lambda_c = \cos(\lambda - \lambda_0), \quad \lambda_s = \sin(\lambda - \lambda_0), \quad \xi' = \tan^{-1} \left( \frac{t}{\lambda_c} \right), \quad \eta' = \tanh^{-1} \left( \frac{\lambda_s}{\bar{t}} \right)$$

$$\sigma = 1 + \sum_{j=1}^5 2j\alpha_j \cos 2j\xi' \cosh 2j\eta', \quad \tau = \sum_{j=1}^5 2j\alpha_j \sin 2j\xi' \sinh 2j\eta'$$

$$\alpha_1 = \frac{1}{2}n - \frac{2}{3}n^2 + \frac{5}{16}n^3 + \frac{41}{180}n^4 - \frac{127}{288}n^5, \quad \alpha_2 = \frac{13}{48}n^2 - \frac{3}{5}n^3 + \frac{557}{1440}n^4 + \frac{281}{630}n^5,$$

$$\alpha_3 = \frac{61}{240}n^3 - \frac{103}{140}n^4 + \frac{15061}{26880}n^5, \quad \alpha_4 = \frac{49561}{161280}n^4 - \frac{179}{168}n^5, \quad \alpha_5 = \frac{34729}{80640}n^5$$

「変換」に修正。  
「2.10.1 x座標」と「2.10.2 y座標」を1つに集約。  
数式を変更。

数式を変更。

「縮尺係数 $m$ 」を追加。

数式を変更。

3. GNSS測量機を使用した場合の計算式

3.1 座標系の変換

3.1.1 経緯度及び高さから地心直交座標系への変換

$$\begin{aligned} X &= (N + h) \cos \phi \cos \lambda \\ Y &= (N + h) \cos \phi \sin \lambda \\ Z &= \{N(1 - e^2) + h\} \sin \phi \\ h &= H + N_g \end{aligned}$$

ただし、

$\phi$  : 緯度                       $\lambda$  : 経度  
 $H$  : 標高                       $N_g$  : ジオイド高  
 $N$  : 卯酉線曲率半径       $e$  : 第一離心率  
 $h$  : 楕円体高

3.1.2 地心直交座標系から経緯度及び高さへの変換

$$\begin{aligned} \phi &= \tan^{-1} \left[ \frac{Z}{(P - e^2 N_{i-1} \cos \phi_{i-1})} \right] \quad (\phi \text{ は繰り返し計算}) \\ \lambda &= \tan^{-1} \left[ \frac{Y}{X} \right] \\ h &= \frac{P}{\cos \phi} - N \\ P &= \sqrt{X^2 + Y^2} \end{aligned}$$

ただし、

$\phi$  の収束条件 :  $|\phi_i - \phi_{i-1}| \leq 10^{-12}$  (rad)  
 $\phi_i$  :  $i$  回目の計算結果  
 $\phi_0$  :  $\tan^{-1} \left[ \frac{Z}{P} \right]$

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

$$\begin{aligned} D &= \sqrt{(D' \cos \alpha_m)^2 + (D' \sin \alpha_m + i_1 - f_2)^2} \\ \alpha_m &= \frac{(\alpha_1' - \alpha_2')}{2} \end{aligned}$$

ただし、

$D$  : 既知点と偏心点の斜距離  
 $D'$  : 測定した斜距離  
 $\alpha_1', \alpha_2'$  : 観測高低角  
 $i_1, i_2$  : TS等の器械高  
 $f_1, f_2$  : 目標高

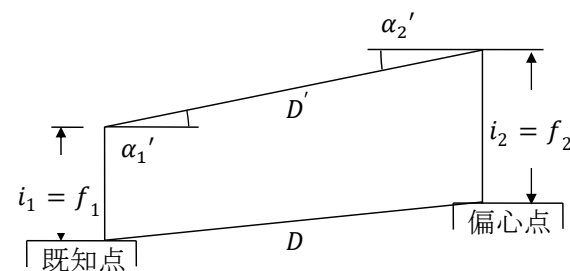


図3.1

3. GNSS測量機を使用した場合の計算式

3.1 座標系の変換

3.1.1 経緯度及び高さから地心直交座標系への変換

$$\begin{aligned} X &= (N + h) \cos \phi \cos \lambda \\ Y &= (N + h) \cos \phi \sin \lambda \\ Z &= \{N(1 - e^2) + h\} \sin \phi \\ h &= H + N_g \end{aligned}$$

ただし、

$\phi$  : 緯度                       $\lambda$  : 経度  
 $H$  : 標高                       $N_g$  : ジオイド高  
 $N$  : 卯酉線曲率半径       $e$  : 離心率  
 $h$  : 楕円体高

3.1.2 地心直交座標系から経緯度及び高さへの変換

$$\begin{aligned} \phi &= \tan^{-1} \left( \frac{Z}{P - e^2 N_{i-1} \cos \phi_{i-1}} \right) \quad (\phi \text{ は繰り返し計算}) \\ \lambda &= \tan^{-1} \left( \frac{Y}{X} \right) \\ h &= \frac{P}{\cos \phi} - N \\ P &= \sqrt{X^2 + Y^2} \end{aligned}$$

ただし、

$\phi$  の収束条件 :  $|\phi_i - \phi_{i-1}| \leq 10^{-12}$  (rad)  
 $\phi_i$  :  $i$  回目の計算結果  
 $\phi_0$  :  $\tan^{-1} \left\{ \frac{Z}{P(1 - e^2)} \right\}$

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

$$\begin{aligned} D &= \sqrt{(D' \cos \alpha_m)^2 + (D' \sin \alpha_m + i_1 - f_2)^2} \\ \alpha_m &= \frac{\alpha_1' - \alpha_2'}{2} \end{aligned}$$

ただし、

$D$  : 既知点と偏心点の斜距離  
 $D'$  : 測定した斜距離  
 $\alpha_1', \alpha_2'$  : 観測高低角  
 $i_1, i_2$  : TS等の器械高  
 $f_1, f_2$  : 目標高

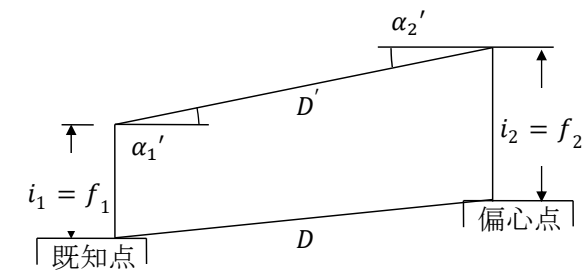


図3.1

「第一」を削除。

数式を変更。

横浜市道路台帳測量作業規程（平成24年3月改訂）

3.2.2 偏心補正計算に必要な高低角に対する補正計算

$$\alpha_1 = \alpha_1' + d\alpha_1$$

$$\alpha_2 = \alpha_2' + d\alpha_2$$

$$d\alpha_1 = \sin^{-1} \left[ \frac{(i_1 - f_2) \cos \alpha_1'}{D} \right]$$

$$d\alpha_2 = \sin^{-1} \left[ \frac{(i_2 - f_1) \cos \alpha_2'}{D} \right]$$

ただし、  
 $\alpha_1, \alpha_2$  : 既知点と偏心点の高低角  
 $\alpha_1', \alpha_2'$  : 観測高低角  
 $d\alpha_1, d\alpha_2$  : 高低角の補正量  
 $D$  : 既知点と偏心点の斜距離  
 $i_1, i_2$  : TS等の器械高  
 $f_1, f_2$  : 目標高

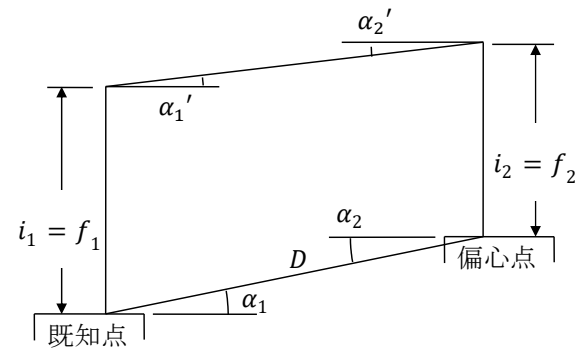


図3.2

3.2.3 偏心補正計算に必要な方位角の計算

(1) 偏心点から既知点の方位角

$$T = T_0 + \theta$$

$$T_0 = \tan^{-1} \left[ \frac{D_Y}{D_X} \right]$$

$$\begin{bmatrix} D_X \\ D_Y \\ D_Z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -\sin \phi \cos \lambda & -\sin \phi \sin \lambda & \cos \phi \\ -\sin \lambda & \cos \lambda & 0 \\ \cos \phi \cos \lambda & \cos \phi \sin \lambda & \sin \phi \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \Delta x' \\ \Delta y' \\ \Delta z' \end{bmatrix}$$

ただし、  
 $T$  : 偏心点から既知点の方位角  
 $T_0$  : 方位標の方位角  
 $\theta$  : 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  
 $\phi$  : 偏心点の緯度  
 $\lambda$  : 偏心点の経度  
 $\Delta x', \Delta y', \Delta z'$  : 基線ベクトルの地心直交座標系における成分  
 (偏心点と方位標の座標差)

(2) 既知点から偏心点の方位角計算

$$T' = T \pm 180^\circ - \gamma$$

$$\gamma = \frac{S' \sin T' \tan \phi_c}{N_c}$$

$$S' = \frac{D \cos \alpha_m R}{(R + h_m)}$$

$$\phi_c = \phi_1 + \frac{X}{M}$$

$$X = S' \cos T'$$

$$\alpha_m = \frac{(\alpha_1 - \alpha_2)}{2}$$

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

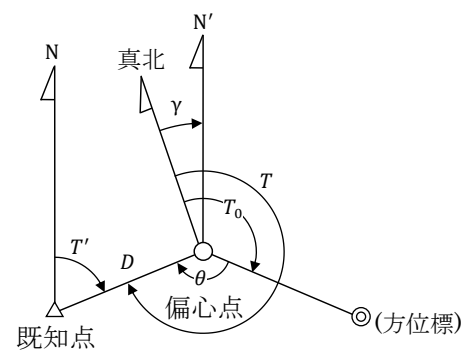


図3.3

横浜市道路台帳測量作業規程（令和3年度改訂版）

3.2.2 偏心補正計算に必要な高低角に対する補正計算

$$\alpha_1 = \alpha_1' + d\alpha_1$$

$$\alpha_2 = \alpha_2' + d\alpha_2$$

$$d\alpha_1 = \sin^{-1} \left\{ \frac{(i_1 - f_2) \cos \alpha_1'}{D} \right\}$$

$$d\alpha_2 = \sin^{-1} \left\{ \frac{(i_2 - f_1) \cos \alpha_2'}{D} \right\}$$

ただし、  
 $\alpha_1, \alpha_2$  : 既知点と偏心点の高低角  
 $\alpha_1', \alpha_2'$  : 観測高低角  
 $d\alpha_1, d\alpha_2$  : 高低角の補正量  
 $D$  : 既知点と偏心点の斜距離  
 $i_1, i_2$  : TS等の器械高  
 $f_1, f_2$  : 目標高

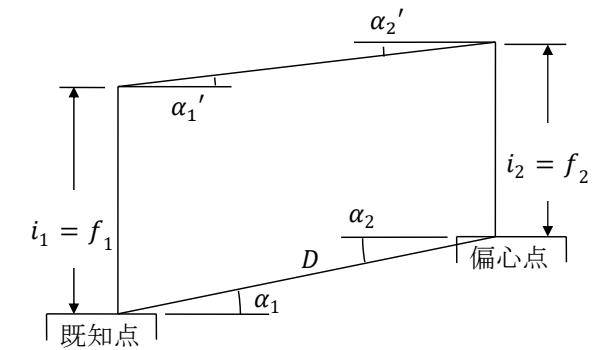


図3.2

3.2.3 偏心補正計算に必要な方位角の計算

(1) 偏心点から既知点の方位角

$$T = T_0 + \theta$$

$$T_0 = \tan^{-1} \left( \frac{D_Y}{D_X} \right)$$

$$\begin{bmatrix} D_X \\ D_Y \\ D_Z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -\sin \phi \cos \lambda & -\sin \phi \sin \lambda & \cos \phi \\ -\sin \lambda & \cos \lambda & 0 \\ \cos \phi \cos \lambda & \cos \phi \sin \lambda & \sin \phi \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \Delta x' \\ \Delta y' \\ \Delta z' \end{bmatrix}$$

ただし、  
 $T$  : 偏心点から既知点の方位角  
 $T_0$  : 方位標の方位角  
 $\theta$  : 偏心率  
 $D_X, D_Y, D_Z$  : 基線ベクトルの局所測地座標系における成分  
 $\phi$  : 偏心点の緯度  
 $\lambda$  : 偏心点の経度  
 $\Delta x', \Delta y', \Delta z'$  : 基線ベクトルの地心直交座標系における成分  
 (偏心点と方位標の座標差)

(2) 既知点から偏心点の方位角計算

$$T' = T \pm 180^\circ - \gamma$$

$$\gamma = \frac{S' \sin T' \tan \phi_c}{N_c}$$

$$S' = \frac{D \cos \alpha_m R}{(R + h_m)}$$

$$\phi_c = \phi_1 + \frac{X}{M}$$

$$X = S' \cos T'$$

$$\alpha_m = \frac{\alpha_1 - \alpha_2}{2}$$

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

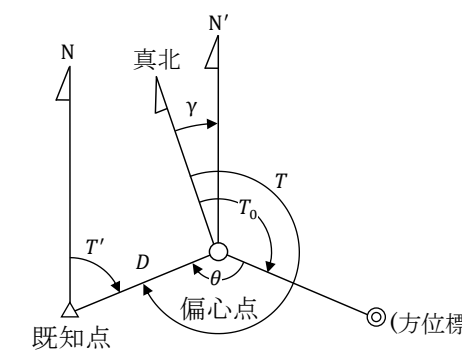


図3.3

コメント

「局所測地」に修正。

横浜市道路台帳測量作業規程（平成24年3月改訂）

横浜市道路台帳測量作業規程（令和3年度改訂版）

コメント

$$R = \sqrt{MN_c}$$

$$R = \sqrt{MN_c}$$

ただし、

ただし、

- T : 偏心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
  - $\gamma$  : 偏心点における子午線収差角
  - S' : 基準面上の距離
  - D : 既知点と偏心点の斜距離
  - $\phi_1$  : 既知点の緯度
  - $N_c$  : 卯酉線曲率半径 (引数は  $\phi_c$  とする)
  - M : 子午線曲率半径 (引数は  $\phi_1$  とする)
  - R : 平均曲率半径 (引数は  $\phi_1$  とする)
  - $\alpha_1, \alpha_2$  : 既知点と偏心点の高低角
  - $h_1, h_2$  : 既知と偏心点の楕円体高
- (注)  $\gamma$  の計算は最初、 $T'_0 = T + 180^\circ$  の値で計算し、 $|T' - T'_0| \leq 0.1''$  を満たすまで繰り返す。

- T : 偏心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
  - $\gamma$  : 偏心点における子午線収差角
  - S' : 基準面上の距離
  - D : 既知点と偏心点の斜距離
  - $\phi_1$  : 既知点の緯度
  - $N_c$  : 卯酉線曲率半径 (引数は  $\phi_c$  とする)
  - M : 子午線曲率半径 (引数は  $\phi_1$  とする)
  - R : 平均曲率半径 (引数は  $\phi_1$  とする)
  - $\alpha_1, \alpha_2$  : 既知点と偏心点の高低角
  - $h_1, h_2$  : 既知点と偏心点の楕円体高
- (注)  $\gamma$  の計算は最初、 $T'_0 = T + 180^\circ$  の値で計算し、 $|T' - T'_0| \leq 0.1''$  を満たすまで繰り返す。

「既知点」に修正。

3.2.4 偏心補正計算

3.2.4 偏心補正計算

基線ベクトルの地平面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。

基線ベクトルの局所測地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。

$$\begin{bmatrix} \Delta x \\ \Delta y \\ \Delta z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -\sin \phi \cos \lambda & -\sin \lambda & \cos \phi \cos \lambda \\ -\sin \phi \sin \lambda & \cos \lambda & \cos \phi \sin \lambda \\ \cos \phi & 0 & \sin \phi \end{bmatrix} \begin{bmatrix} D \cos \alpha_m \cos \beta \\ D \cos \alpha_m \sin \beta \\ D \sin \alpha_m \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} \Delta x \\ \Delta y \\ \Delta z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -\sin \phi \cos \lambda & -\sin \lambda & \cos \phi \cos \lambda \\ -\sin \phi \sin \lambda & \cos \lambda & \cos \phi \sin \lambda \\ \cos \phi & 0 & \sin \phi \end{bmatrix} \begin{bmatrix} D \cos \alpha_m \cos \beta \\ D \cos \alpha_m \sin \beta \\ D \sin \alpha_m \end{bmatrix}$$

$$\alpha_m = \frac{(\alpha_1 - \alpha_2)}{2}$$

$$\alpha_m = \frac{\alpha_1 - \alpha_2}{2}$$

ただし、

ただし、

- $\Delta x, \Delta y, \Delta z$  : 偏心補正量
- $\phi$  : 既知点の緯度
- $\lambda$  : 既知点の経度
- D : 既知点と偏心点の斜距離
- $\alpha_1, \alpha_2$  : 既知点と偏心点の高低角
- $\beta$  : 既知点から偏心点又は偏心点から既知点の方位角

- $\Delta x, \Delta y, \Delta z$  : 偏心補正量
- $\phi$  : 既知点の緯度
- $\lambda$  : 既知点の経度
- D : 既知点と偏心点の斜距離
- $\alpha_1, \alpha_2$  : 既知点と偏心点の高低角
- $\beta$  : 既知点から偏心点又は偏心点から既知点の方位角

「局所測地」に修正。

3.2.5 偏心補正の方法

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

(1) 偏心点及び既知点で偏心角を観測した場合

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

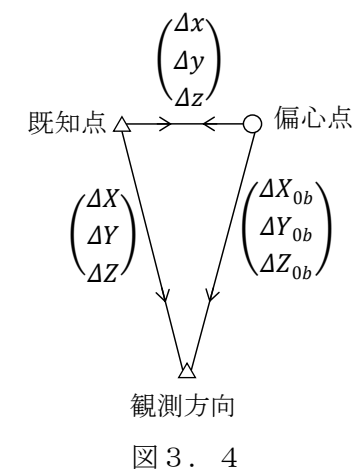
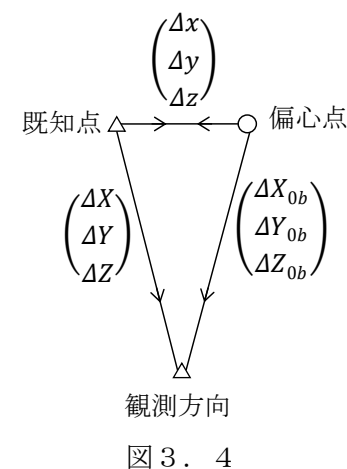
$$\begin{bmatrix} \Delta X \\ \Delta Y \\ \Delta Z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \Delta X_{ob} \\ \Delta Y_{ob} \\ \Delta Z_{ob} \end{bmatrix} \pm \begin{bmatrix} \Delta x \\ \Delta y \\ \Delta z \end{bmatrix}$$

ただし、

ただし、

- $\Delta X, \Delta Y, \Delta Z$  : 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)
- $\Delta X_{ob}, \Delta Y_{ob}, \Delta Z_{ob}$  : 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)
- $\Delta x, \Delta y, \Delta z$  : 偏心補正量 (3.2.4 で計算した値を使用する)

- $\Delta X, \Delta Y, \Delta Z$  : 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)
- $\Delta X_{ob}, \Delta Y_{ob}, \Delta Z_{ob}$  : 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)
- $\Delta x, \Delta y, \Delta z$  : 偏心補正量 (3.2.4 で計算した値を使用する)



横浜市道路台帳測量作業規程（平成24年3月改訂）	横浜市道路台帳測量作業規程（令和3年度改訂版）	コメント
<p>(2) 偏心点の座標が未知の場合</p> $\begin{bmatrix} X \\ Y \\ Z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} X_1 \\ Y_1 \\ Z_1 \end{bmatrix} \pm \begin{bmatrix} \Delta x \\ \Delta y \\ \Delta z \end{bmatrix}$ <p>ただし、</p> <p><math>X, Y, Z</math> : 偏心点の座標（地心直交座標系における成分）  <math>X_1, Y_1, Z_1</math> : 既知点の座標（地心直交座標系における成分）  <math>\Delta x, \Delta y, \Delta z</math> : 偏心補正量（3.2.4で計算した値を使用する）</p> <p>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 <math>\Delta X, \Delta Y, \Delta Z</math> から <math>\Delta N, \Delta E, \Delta U</math> への変換計算</p> <p>3.3.1 電子基準点間の閉合差</p> $\begin{bmatrix} \Delta N \\ \Delta E \\ \Delta U \end{bmatrix} = R \begin{bmatrix} \Delta X \\ \Delta Y \\ \Delta Z \end{bmatrix}$ <p>ただし、</p> <p><math>\Delta N</math> : 水平面の南北方向の閉合差  <math>\Delta E</math> : 水平面の東西方向の閉合差  <math>\Delta U</math> : 高さ方向の閉合差  <math>\Delta X</math> : 地心直交座標X軸成分の閉合差  <math>\Delta Y</math> : 地心直交座標Y軸成分の閉合差  <math>\Delta Z</math> : 地心直交座標Z軸成分の閉合差</p> $R = \begin{bmatrix} -\sin \phi \cos \lambda & -\sin \phi \sin \lambda & \cos \phi \\ -\sin \lambda & \cos \lambda & 0 \\ \cos \phi \cos \lambda & \cos \phi \sin \lambda & \sin \phi \end{bmatrix}$ <p><math>\phi, \lambda</math>は、測量地域内の任意の既知点の緯度、経度値とする。</p> <p>3.3.2 重複辺の較差</p> <p>3.3.1の内 <math>\Delta X, \Delta Y, \Delta Z</math>を</p> <p><math>\Delta X</math> : 基線ベクトル X軸成分の較差  <math>\Delta Y</math> : 基線ベクトル Y軸成分の較差  <math>\Delta Z</math> : 基線ベクトル Z軸成分の較差</p> <p>3.3.3 基線ベクトルの環閉合差</p> <p>3.3.1の内 <math>\Delta X, \Delta Y, \Delta Z</math>を</p> <p><math>\Delta X</math> : 基線ベクトル X軸成分の環閉合差  <math>\Delta Y</math> : 基線ベクトル Y軸成分の環閉合差  <math>\Delta Z</math> : 基線ベクトル Z軸成分の環閉合差</p>	<p>(2) 偏心点の座標が未知の場合</p> $\begin{pmatrix} X \\ Y \\ Z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} X_1 \\ Y_1 \\ Z_1 \end{pmatrix} \pm \begin{pmatrix} \Delta x \\ \Delta y \\ \Delta z \end{pmatrix}$ <p>ただし、</p> <p><math>X, Y, Z</math> : 偏心点の座標（地心直交座標系における成分）  <math>X_1, Y_1, Z_1</math> : 既知点の座標（地心直交座標系における成分）  <math>\Delta x, \Delta y, \Delta z</math> : 偏心補正量（3.2.4で計算した値を使用する）</p> <p>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 <math>\Delta X, \Delta Y, \Delta Z</math> から <math>\Delta N, \Delta E, \Delta U</math> への変換計算</p> <p>3.3.1 既知点間の閉合差</p> $\begin{pmatrix} \Delta N \\ \Delta E \\ \Delta U \end{pmatrix} = R \begin{pmatrix} \Delta X \\ \Delta Y \\ \Delta Z \end{pmatrix}$ <p>ただし、</p> <p><math>\Delta N</math> : 水平面の南北成分の閉合差  <math>\Delta E</math> : 水平面の東西成分の閉合差  <math>\Delta U</math> : 高さ成分の閉合差  <math>\Delta X</math> : 地心直交座標X軸成分の閉合差  <math>\Delta Y</math> : 地心直交座標Y軸成分の閉合差  <math>\Delta Z</math> : 地心直交座標Z軸成分の閉合差</p> $R = \begin{pmatrix} -\sin \phi \cos \lambda & -\sin \phi \sin \lambda & \cos \phi \\ -\sin \lambda & \cos \lambda & 0 \\ \cos \phi \cos \lambda & \cos \phi \sin \lambda & \sin \phi \end{pmatrix}$ <p><math>\phi, \lambda</math>は、測量地域内の任意の既知点の緯度、経度値とする。</p> <p>3.3.2 重複辺の較差</p> <p>3.3.1の内 <math>\Delta X, \Delta Y, \Delta Z</math>を</p> <p><math>\Delta X</math> : 基線ベクトル X軸成分の較差  <math>\Delta Y</math> : 基線ベクトル Y軸成分の較差  <math>\Delta Z</math> : 基線ベクトル Z軸成分の較差</p> <p>3.3.3 基線ベクトルの環閉合差</p> <p>3.3.1の内 <math>\Delta X, \Delta Y, \Delta Z</math>を</p> <p><math>\Delta X</math> : 基線ベクトル X軸成分の環閉合差  <math>\Delta Y</math> : 基線ベクトル Y軸成分の環閉合差  <math>\Delta Z</math> : 基線ベクトル Z軸成分の環閉合差</p>	<p>「既知点」に修正。</p> <p>「成分」に修正。(3か所)</p>

横浜市道路台帳測量作業規程（平成24年3月改訂）

横浜市道路台帳測量作業規程（令和3年度改訂版）

コメント

3.4 三次元網平均計算

3.4 三次元網平均計算

3.4.1 GPS基線ベクトル

3.4.1 GNSSG基線ベクトル

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

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

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

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

ただし、

ただし、

- $\phi$  :  $i$  点での緯度
- $\lambda_i$  :  $i$  点での経度
- $N_i$  :  $i$  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

- $\phi$  :  $i$  点での緯度
- $\lambda_i$  :  $i$  点での経度
- $N_i$  :  $i$  点での卯酉線曲率半径
- $h_i$  :  $i$  点での楕円体高
- $e$  : 離心率

3.4.2 観測方程式

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

(1) 地心直交座標 (X,Y,Z) による観測方程式

$$\begin{bmatrix} V_x \\ V_y \\ V_z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \delta X_2 \\ \delta Y_2 \\ \delta Z_2 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} \delta X_1 \\ \delta Y_1 \\ \delta Z_1 \end{bmatrix} + M_\xi \begin{bmatrix} \Delta X_0 \\ \Delta Y_0 \\ \Delta Z_0 \end{bmatrix} \xi + M_\eta \begin{bmatrix} \Delta X_0 \\ \Delta Y_0 \\ \Delta Z_0 \end{bmatrix} \eta + M_\alpha \begin{bmatrix} \Delta X_0 \\ \Delta Y_0 \\ \Delta Z_0 \end{bmatrix} \alpha + \begin{bmatrix} \Delta X_0 \\ \Delta Y_0 \\ \Delta Z_0 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} \Delta X_{0b} \\ \Delta Y_{0b} \\ \Delta Z_{0b} \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} V_x \\ V_y \\ V_z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \delta X_2 \\ \delta Y_2 \\ \delta Z_2 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} \delta X_1 \\ \delta Y_1 \\ \delta Z_1 \end{bmatrix} + M_\xi \begin{bmatrix} \Delta X_0 \\ \Delta Y_0 \\ \Delta Z_0 \end{bmatrix} \xi + M_\eta \begin{bmatrix} \Delta X_0 \\ \Delta Y_0 \\ \Delta Z_0 \end{bmatrix} \eta + M_\alpha \begin{bmatrix} \Delta X_0 \\ \Delta Y_0 \\ \Delta Z_0 \end{bmatrix} \alpha + \begin{bmatrix} \Delta X_0 \\ \Delta Y_0 \\ \Delta Z_0 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} \Delta X_{0b} \\ \Delta Y_{0b} \\ \Delta Z_{0b} \end{bmatrix}$$

(補正量) (未知量) (未知量) (概算値) (観測値)

(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、 $\xi$ 、 $\eta$ 、 $\alpha$  の項は除く。

(注) 測量地域の微小回転を推定しない場合は、 $\xi$ 、 $\eta$ 、 $\alpha$  の項は除く。

$$M_\xi = \begin{bmatrix} 0 & 0 & -\cos \lambda_0 \\ 0 & 0 & -\sin \lambda_0 \\ \cos \lambda_0 & \sin \lambda_0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$M_\eta = \begin{bmatrix} 0 & -\cos \phi_0 & -\sin \phi_0 \sin \lambda_0 \\ \cos \phi_0 & 0 & \sin \phi_0 \cos \lambda_0 \\ \sin \phi_0 \sin \lambda_0 & -\sin \phi_0 \cos \lambda_0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$M_\alpha = \begin{bmatrix} 0 & \sin \phi_0 & -\cos \phi_0 \sin \lambda_0 \\ -\sin \phi_0 & 0 & \cos \phi_0 \cos \lambda_0 \\ \cos \phi_0 \sin \lambda_0 & -\cos \phi_0 \cos \lambda_0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$M_\xi = \begin{bmatrix} 0 & 0 & -\cos \lambda_0 \\ 0 & 0 & -\sin \lambda_0 \\ \cos \lambda_0 & \sin \lambda_0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$M_\eta = \begin{bmatrix} 0 & -\cos \phi_0 & -\sin \phi_0 \sin \lambda_0 \\ \cos \phi_0 & 0 & \sin \phi_0 \cos \lambda_0 \\ \sin \phi_0 \sin \lambda_0 & -\sin \phi_0 \cos \lambda_0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$M_\alpha = \begin{bmatrix} 0 & \sin \phi_0 & -\cos \phi_0 \sin \lambda_0 \\ -\sin \phi_0 & 0 & \cos \phi_0 \cos \lambda_0 \\ \cos \phi_0 \sin \lambda_0 & -\cos \phi_0 \cos \lambda_0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$\xi = \phi_a - \phi_g$$

$$\eta = (\lambda_a - \lambda_g) \cos \phi_a$$

ただし、

ただし、

- $\phi_0, \lambda_0$  : 既知点 (任意) の緯度、経度
- $\xi$  : 測量地域の南北成分の微小回転
- $\eta$  : 測量地域の東西成分の微小回転
- $\alpha$  : 網の鉛直軸の微小回転

- $\phi_0, \lambda_0$  : 既知点 (任意) の緯度、経度
- $\xi$  : 測量地域の南北成分の微小回転
- $\eta$  : 測量地域の東西成分の微小回転
- $\alpha$  : 網の鉛直軸の微小回転

「GNSSG」に修正。

「第一」を削除。

数式を削除。

横浜市道路台帳測量作業規程（平成24年3月改訂）

(2) 測地座標（緯度 $\phi$ 、経度 $\lambda$ 、楕円体高 $h$ ）による観測方程式

$$\begin{bmatrix} V_x \\ V_y \\ V_z \end{bmatrix} = m_2 \begin{bmatrix} \delta\phi_2 \\ \delta\lambda_2 \\ \delta h_2 \end{bmatrix} - m_1 \begin{bmatrix} \delta\phi_1 \\ \delta\lambda_1 \\ \delta h_1 \end{bmatrix} + M_\xi \begin{bmatrix} \Delta X_0 \\ \Delta Y_0 \\ \Delta Z_0 \end{bmatrix} \xi + M_\eta \begin{bmatrix} \Delta X_0 \\ \Delta Y_0 \\ \Delta Z_0 \end{bmatrix} \eta + M_\alpha \begin{bmatrix} \Delta X_0 \\ \Delta Y_0 \\ \Delta Z_0 \end{bmatrix} \alpha + \begin{bmatrix} \Delta X_0 \\ \Delta Y_0 \\ \Delta Z_0 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} \Delta X_{0b} \\ \Delta Y_{0b} \\ \Delta Z_{0b} \end{bmatrix}$$

(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、 $\xi$ 、 $\eta$ 、 $\alpha$  の項は除く。

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

3.4.3 観測の重み

(1) 基線解析で求めた値による計算式

$$P = (\Sigma_{\Delta X, \Delta Y, \Delta Z})^{-1}$$

(2) 水平及び高さの分散を固定値とした値による計算式

$$\Sigma_{\Delta X, \Delta Y, \Delta Z} = R^T \Sigma_{N, E, U} R$$

ただし、

$P$ : 重量行列

$\Sigma_{\Delta X, \Delta Y, \Delta Z}$ :  $\Delta X, \Delta Y, \Delta Z$  の分散・共分散行列

$$\Sigma_{N, E, U} = \begin{bmatrix} d_N & 0 & 0 \\ 0 & d_E & 0 \\ 0 & 0 & d_U \end{bmatrix}$$

$d_N$ : 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

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

$\phi$ ,  $\lambda$  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

$$V = AX - L, \quad P$$

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

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

$$P = \begin{bmatrix} \sigma_{\Delta X \Delta X} & \sigma_{\Delta X \Delta Y} & \sigma_{\Delta X \Delta Z} \\ \sigma_{\Delta Y \Delta X} & \sigma_{\Delta Y \Delta Y} & \sigma_{\Delta Y \Delta Z} \\ \sigma_{\Delta Z \Delta X} & \sigma_{\Delta Z \Delta Y} & \sigma_{\Delta Z \Delta Z} \end{bmatrix}^{-1}$$

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

横浜市道路台帳測量作業規程（令和3年度改訂版）

(2) 測地座標（緯度 $\phi$ 、経度 $\lambda$ 、楕円体高 $h$ ）による観測方程式

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

(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、 $\xi$ 、 $\eta$ 、 $\alpha$  の項は除く。

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

3.4.3 観測の重み

(1) 基線解析で求めた値による計算式

$$P = (\Sigma_{\Delta X, \Delta Y, \Delta Z})^{-1}$$

(2) 水平及び高さの分散を固定値とした値による計算式

$$\Sigma_{\Delta X, \Delta Y, \Delta Z} = R^T \Sigma_{N, E, U} R$$

ただし、

$P$ : 重量行列

$\Sigma_{\Delta X, \Delta Y, \Delta Z}$ :  $\Delta X, \Delta Y, \Delta Z$  の分散・共分散行列

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

$d_N$ : 水平面の南北成分の分散

$d_E$ : 水平面の東西成分の分散

$d_U$ : 高さ成分の分散

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

$\phi$ ,  $\lambda$  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

$$V = AX - L, \quad P$$

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

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

$$P = \begin{pmatrix} \sigma_{\Delta X \Delta X} & \sigma_{\Delta X \Delta Y} & \sigma_{\Delta X \Delta Z} \\ \sigma_{\Delta Y \Delta X} & \sigma_{\Delta Y \Delta Y} & \sigma_{\Delta Y \Delta Z} \\ \sigma_{\Delta Z \Delta X} & \sigma_{\Delta Z \Delta Y} & \sigma_{\Delta Z \Delta Z} \end{pmatrix}^{-1}$$

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

コメント

「測量地域」に修正。

「成分」に修正。(3か所)



横浜市道路台帳測量作業規程（平成24年3月改訂）

横浜市道路台帳測量作業規程（令和3年度改訂版）

コメント

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

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

$$X \text{ の標準偏差} : \sigma_X = m_0 \sqrt{\sigma_{\Delta X \Delta X}}$$

$$Y \text{ の標準偏差} : \sigma_Y = m_0 \sqrt{\sigma_{\Delta Y \Delta Y}}$$

$$Z \text{ の標準偏差} : \sigma_Z = m_0 \sqrt{\sigma_{\Delta Z \Delta Z}}$$

(2) 測地座標

$$\phi \text{ の標準偏差} : \sigma_n = m_0 \sqrt{\sigma_{\phi\phi}} (M+h)$$

$$\lambda \text{ の標準偏差} : \sigma_e = m_0 \sqrt{\sigma_{\lambda\lambda}} (N+h) \cos \phi$$

$$h \text{ の標準偏差} : \sigma_h = m_0 \sqrt{\sigma_{hh}}$$

ただし、

- $\sigma_{\phi\phi}, \sigma_{\lambda\lambda}, \sigma_{hh}$  : 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

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

ただし、

- $\phi_i$  :  $i$ 格子の緯度
- $\lambda_j$  :  $j$ 格子の経度
- $N_{g(i,j)}$  :  $(i,j)$ 格子のジオイド高
- $\phi$  : 求点の緯度
- $\lambda$  : 求点の経度
- $N_g$  : 求点のジオイド高

$$t = \frac{\phi - \phi_i}{\phi_{i+1} - \phi_i}$$

$$u = \frac{\lambda - \lambda_j}{\lambda_{j+1} - \lambda_j}$$

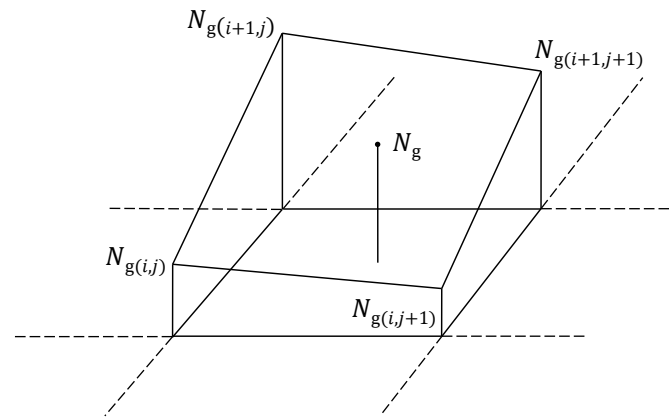


図3.5

(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わ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。

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

- $m$  : 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

$$X \text{ の標準偏差} : \sigma_X = m_0 \sqrt{\sigma_{\Delta X \Delta X}}$$

$$Y \text{ の標準偏差} : \sigma_Y = m_0 \sqrt{\sigma_{\Delta Y \Delta Y}}$$

$$Z \text{ の標準偏差} : \sigma_Z = m_0 \sqrt{\sigma_{\Delta Z \Delta Z}}$$

(2) 測地座標

$$\phi \text{ の標準偏差} : \sigma_n = m_0 \sqrt{\sigma_{\phi\phi}} (M+h)$$

$$\lambda \text{ の標準偏差} : \sigma_e = m_0 \sqrt{\sigma_{\lambda\lambda}} (N+h) \cos \phi$$

$$h \text{ の標準偏差} : \sigma_h = m_0 \sqrt{\sigma_{hh}}$$

ただし、

- $\sigma_{\phi\phi}, \sigma_{\lambda\lambda}, \sigma_{hh}$  : 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

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

ただし、

- $\phi_i$  :  $i$ 格子の緯度
- $\lambda_j$  :  $j$ 格子の経度
- $N_{g(i,j)}$  :  $(i,j)$ 格子のジオイド高
- $\phi$  : 求点の緯度
- $\lambda$  : 求点の経度
- $N_g$  : 求点のジオイド高

$$t = \frac{\phi - \phi_i}{\phi_{i+1} - \phi_i}$$

$$u = \frac{\lambda - \lambda_j}{\lambda_{j+1} - \lambda_j}$$

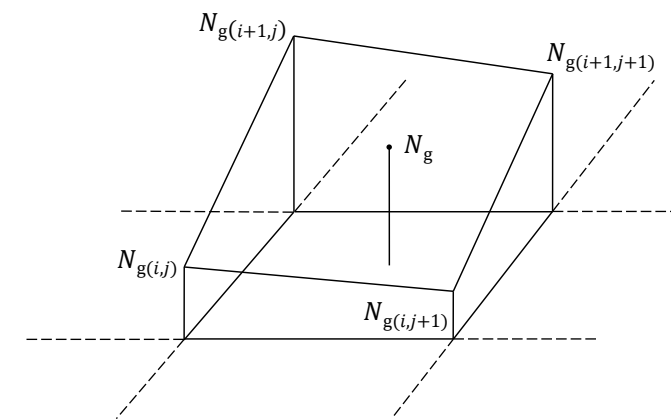


図3.5

(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わ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。