

空中三角測量精度管理表(数値地形図作成)

作業名又は地区名		作業量	作業期間	作業機関名		主任技術者	〇〇 〇〇 印							
地図情報レベル250の数値地形図を作成する例 (青字はあくまで参考例としての値です)				年〇月		〇〇〇								
						社内検査者		〇〇 〇〇 印						
コース番号	撮影高度	写真番号	モデル数	標 定 点				標 定 点 残 差				地上画素寸法	2.0 cm	
				使用点数		除外点数		水平位置		標高		バンドル法	<input type="checkbox"/> セルフキャリブレーション付き 誤差モデル	
				水平位置	標高	水平位置	標高	標準偏差	最大	標準偏差	最大		<input type="checkbox"/> 最適軌跡解析付き	
								交会残差				標準偏差		最大
1	58(m)	1001~1010	9	14	14			0.004(m)	0.005(m)	0.006(m)	0.011(m)	0.0021(mm)	0.0041(mm)	
2	55(m)	2001~2015	14											
3	55(m)	3001~3015	14											
		~												
		~												
		~												
マニュアル第34条運用基準3項より 標定点の水平位置及び標高の残差は、どちらも標準偏差及び最大値ともに以下の値以内 地図情報レベル250 : 標準偏差 0.06 [m] : 最大値 0.12 [m] 地図情報レベル500 : 標準偏差 0.12 [m] : 最大値 0.24 [m]												マニュアル第34条運用基準4項より パスポイント及びタイポイントの交会残差は、標準偏差が1.5画素以内、最大値が3.0画素以内です。 つまり、使用する民生用カメラの1画素のサイズが4.2[μm]の場合、標準偏差の欄には4.2×1.5/1000[mm]、最大の欄には4.2×3.0[mm]の値を記載します。		
				制 限 値 (地図情報レベル: 250)				0.06(m) 0.12(m) 0.06(m) 0.12(m)				0.0063(mm) 0.0126(mm)		
使用機械	〇〇〇		作業者	〇〇 〇〇		社内検査期間 人 日 数	〇人日	再測率	0%		備考	〇〇〇〇〇〇〇〇〇〇		

用紙の大きさはA4判とする。

- 注 1. セルフキャリブレーションおよび最適軌跡解析を使用した場合は□にチェックを入れ、誤差モデルを記入する
2. パスポイント及びタイポイントの交会残差の単位は、mm 単位で記入する。
3. 計算から除外した点がある場合は、備考欄にその理由を明記する。