様式７－１

# 最適軌跡解析記録簿（Loosely Coupled 方式）

| 作業名または地区名 | 計測年月日 | | 使用機器 | | 計画機関名 | | 主任技術者 | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | 対地高度(m) | | | | 作業機関名 | | 点 検 者 | |
| | キネマティック解析(使用ソフト) | | | 仰角マスク | | 除外された GNSSデータ数 | | 最適軌跡解析（ 使用ソフト ） |
| コース数 | 使用した固定局 | 1) | 2) | 3) | | 最大連続除外数 | | |

| コース番号 | 計測高度（m）※対地 | 開始時刻 | 終了時刻 | 衛星数 平均(上段) 最小（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） | | | 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) | Z | 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) | Z | X(E) | Y(N) | Z | X(E) | Y(N) | Z |
| | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |

**レーザのスキャン位置とGNSSアンテナとの相対距離(3軸)**
機器によって計測指定箇所が決まっていて、スキャン位置とアンテナとの相対位置を測ります。

**レーザのスキャン位置とIMUとの相対距離(3軸)**
機器によって計測指定箇所が決まっていて、スキャン位置とIMUとの相対位置を測ります。レーザとIMUがパッケージされている機器は、予め位置関係が示されている場合があります。

**レーザのスキャン位置とIMUとの三軸角度**
解析ソフトに入力する数値を記載します。数値は製品のマニュアルやメーカーに確認した値とします。

| 作業者 | | 社内検査期間 | 人日 | オフセット・ボアサイト値 | オフセット REF→GNSS | dx= | dy= | dz= | オフセット REF→IMU | dx= | dy= | dz= | ボアサイト REF→IMU | Tx= | Ty= | Tz= |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|

用紙の大きさはA4判とする。