



Phantom4 RTK 検定結果証明書

殿

031-0804

青森県八戸市青葉2丁目 10-3

ITH合同会社

代表社員 高見雅之



機体シリアル番号	
検 定 年 月 日	令和4年3月3日
管 理 者	三上 大介
点 検 者	澤藤 健太郎 (地理空間情報専門技術認定 基準点測量1級)
検 定 内 容	GNSS アンテナ・写真測量モデルの性能 良好
判 定 (測 位 方 式)	D-RTK2/モバイルステーション ネットワーク型 RTK/仮想基準点 の方式に適合
有 効 期 間	令和4年3月3日から令和5年3月2日まで
備 考	

Phantom4RTK 検定記録簿

点検検査年月日

令和 4年 3月 3日

点検依頼者

点検者

ITH合同会社 澤藤健太郎

(地理空間情報専門技術認定 基準点測量1級)



検定内容及び判定

検定項目			結果		判定
性 能	GNSS アンテナ	XMP位置情報の 標準偏差許容範囲 水平方向／1cm以内 (Δは検定機と校正機の比較値)	D-RTK2方式	X = 0.005 Y = 0.005 ΔX = 0.001 ΔY = 0.000 ΔL = 0.001	合格
			ネットワーク型 RTK方式	X = 0.006 Y = 0.006 ΔX = 0.001 ΔY = 0.003 ΔL = 0.003	
		XMP位置情報の 標準偏差許容範囲 垂直方向／1.5cm以内 (Δは検定機と校正機の比較値)	D-RTK2方式	Z = 0.009 ΔZ = 0.002	合格
			ネットワーク型 RTK方式	Z = 0.012 ΔZ = 0.005	
	写真測量 モデル	検証点の較差許容範囲 水平方向／5cm以内 (Δは検定機と校正機の比較値)	D-RTK2方式	L = 0.050 ΔL = 0.008	合格
			ネットワーク型 RTK方式	L = 0.039 ΔL = 0.001	
備 考	のDewarpData (カメラ内部パラメータ／メーカー測定値) CalibrateDate;2021-03-13; fx;3695.410000000000, fy;3683.970000000000, cx;-22.110000000000, cy;-11.740000000000,, k1;-0.272628000000, k2;0.120842000000, p1;0.001972050000, p2;0.000132262000, k3;-0.043231900000				

GNSSアンテナ 電波受信状況点検簿

《測位方式：D-RTK2／モバイルネットワーク方式》

点検場所	ITHドローンフィールド（青森県八戸市大字市川町字向谷地前61番1）
点検日時	2022年3月2日 午前10時00分～14時00分
風況	西の風 3m～4m

・GNSSアンテナ受信状況【検定機】

製造番号	
無人航空機登録番号	

検定機
D-RTK2

RTK設定

位置設定 FIX

緯度 40.577954981 40.577980452

経度 141.457088006 141.456940511

標高 48.866016388 49.160938263

GPS 8 8

BDS 9 14

Glomass 7 7

ガリレオ衛星 5 5

STD Lat:1.29cm Lng:1.25cm

・GNSSアンテナ受信状況【校正機】

製造番号	
無人航空機登録番号	

校正機
D-RTK2

RTK設定

位置設定 FIX

緯度 40.577954215 40.577980452

経度 141.457075209 141.456940511

標高 48.851776123 49.160938263

GPS 10 8

BDS 8 14

Glomass 8 7

ガリレオ衛星 5 5

STD Lat:1.22cm Lng:1.14cm

GNSSアンテナ 電波受信状況点検簿

《測位方式：ネットワーク型RTK／仮想基準点方式》

点検場所	ITHドローンフィールド（青森県八戸市大字市川町字向谷地前61番1）
点検日時	2022年3月2日 午前10時00分～14時00分
風況	西の風 3m～4m

・GNSSアンテナ受信状況【検定機】

製造番号	
無人航空機登録番号	



・GNSSアンテナ受信状況【校正機】

製造番号	
無人航空機登録番号	



GNSSアンテナ 精度点検簿

《測位方式：D-RTK2／モバイルネットワーク方式》

点 検 場 所	ITHドローンフィールド（青森県八戸市大字市川町字向谷地前61番1）
点 検 日 時	2022年3月2日 午前10時00分～14時00分
風 況	西の風 3m～4m
点 検 内 容	・検定機及び校正機にて、静止状態で複数枚の写真撮影を行い、取得した撮影データをもとに、XMP位置情報の標準偏差を求め、精度点検を行った。 ※標準偏差許容範囲：水平方向 1cm以内・垂直方向 1.5cm以内（DJI Phantom4RTK ホームページ参照）

・XMP位置情報の標準偏差【検定機】

		製 造 番 号			
		無人航空機登録番号			
撮影NO.	撮影日時	X/北緯(m)	Y/東経(m)	Z/標高(m)	L/ $\sqrt{\Delta X^2 + \Delta Y^2}$ (m)
1	2022/3/2 10:57	64356.217	52806.154	8.176	
2	2022/3/2 10:57	64356.226	52806.155	8.176	
3	2022/3/2 10:57	64356.227	52806.152	8.186	
4	2022/3/2 10:58	64356.221	52806.159	8.186	
5	2022/3/2 11:21	64356.231	52806.146	8.156	
6	2022/3/2 11:21	64356.230	52806.150	8.166	
7	2022/3/2 11:21	64356.231	52806.150	8.176	
8	2022/3/2 11:21	64356.221	52806.149	8.176	
9	2022/3/2 11:40	64356.226	52806.142	8.186	
10	2022/3/2 11:40	64356.230	52806.138	8.186	
11	2022/3/2 11:41	64356.232	52806.149	8.186	
12	2022/3/2 11:41	64356.229	52806.145	8.186	
13	2022/3/2 12:00	64356.238	52806.142	8.176	
14	2022/3/2 12:00	64356.236	52806.143	8.186	
15	2022/3/2 12:01	64356.235	52806.147	8.186	
16	2022/3/2 12:01	64356.229	52806.142	8.186	
平均値		64356.229	52806.148	8.180	
標準偏差		0.005	0.005	0.009	0.007

・XMP位置情報の標準偏差【校正機】

		製 造 番 号			
		無人航空機登録番号			
撮影NO.	撮影日時	X/北緯(m)	Y/東経(m)	Z/標高(m)	L/ $\sqrt{\Delta X^2 + \Delta Y^2}$ (m)
1	2022/3/2 11:09	64356.224	52806.152	8.166	
2	2022/3/2 11:10	64356.230	52806.149	8.176	
3	2022/3/2 11:10	64356.231	52806.156	8.166	
4	2022/3/2 11:10	64356.220	52806.156	8.176	
5	2022/3/2 11:31	64356.224	52806.151	8.186	
6	2022/3/2 11:31	64356.230	52806.142	8.176	
7	2022/3/2 11:31	64356.229	52806.158	8.176	
8	2022/3/2 11:32	64356.222	52806.151	8.176	
9	2022/3/2 11:49	64356.226	52806.148	8.186	
10	2022/3/2 11:49	64356.232	52806.141	8.176	
11	2022/3/2 11:49	64356.237	52806.153	8.186	
12	2022/3/2 11:50	64356.228	52806.151	8.186	
13	2022/3/2 12:09	64356.231	52806.140	8.166	
14	2022/3/2 12:09	64356.239	52806.143	8.176	
15	2022/3/2 12:10	64356.235	52806.152	8.176	
16	2022/3/2 12:10	64356.219	52806.151	8.186	
平均値		64356.229	52806.150	8.177	
標準偏差		0.006	0.005	0.007	0.008

検定機と校正機の比較値

$\Delta XYZL = \text{検定機標準偏差} - \text{校正機標準偏差}$

$\Delta X(m)$	$\Delta Y(m)$	$\Delta Z(m)$	$\Delta L(m)$
0.001	0.000	0.002	0.001

GNSSアンテナ 精度点検簿

《測位方式：ネットワーク型RTK／仮想基準点方式》

点検場所	ITHドローンフィールド（青森県八戸市大字市川町字向谷地前61番1）
点検日時	2022年3月2日 午前10時00分～14時00分
風況	西の風 3m～4m
点検内容	・検定機及び校正機にて、静止状態で複数枚の写真撮影を行い、取得した撮影データをもとに、XMP位置情報の標準偏差を求め、精度点検を行った。 ※標準偏差許容範囲：水平方向 1cm以内・垂直方向 1.5cm以内（DJI Phantom4RTK ホームページ参照）

・XMP位置情報の標準偏差【検定機】

		製造番号			
		無人航空機登録番号			
撮影NO.	撮影日時	X/北緯(m)	Y/東経(m)	Z/標高(m)	L/ $\sqrt{\Delta X^2 + \Delta Y^2}$ (m)
1	2022/3/2 12:25	64356.216	52806.151	8.195	
2	2022/3/2 12:25	64356.228	52806.159	8.195	
3	2022/3/2 12:25	64356.226	52806.161	8.205	
4	2022/3/2 12:25	64356.219	52806.158	8.195	
5	2022/3/2 12:41	64356.212	52806.157	8.185	
6	2022/3/2 12:41	64356.215	52806.164	8.185	
7	2022/3/2 12:41	64356.209	52806.164	8.205	
8	2022/3/2 12:41	64356.207	52806.164	8.195	
9	2022/3/2 13:00	64356.215	52806.145	8.205	
10	2022/3/2 13:00	64356.224	52806.152	8.205	
11	2022/3/2 13:00	64356.224	52806.159	8.205	
12	2022/3/2 13:01	64356.209	52806.156	8.205	
13	2022/3/2 13:18	64356.212	52806.153	8.225	
14	2022/3/2 13:18	64356.215	52806.156	8.225	
15	2022/3/2 13:18	64356.225	52806.167	8.205	
16	2022/3/2 13:18	64356.219	52806.163	8.225	
平均値		64356.217	52806.158	8.204	
標準偏差		0.006	0.006	0.012	0.008

・XMP位置情報の標準偏差【校正機】

		製造番号			
		無人航空機登録番号			
撮影NO.	撮影日時	X/北緯(m)	Y/東経(m)	Z/標高(m)	L/ $\sqrt{\Delta X^2 + \Delta Y^2}$ (m)
1	2022/3/2 12:32	64356.208	52806.142	8.215	
2	2022/3/2 12:32	64356.228	52806.151	8.205	
3	2022/3/2 12:32	64356.215	52806.160	8.205	
4	2022/3/2 12:32	64356.204	52806.156	8.205	
5	2022/3/2 12:52	64356.219	52806.146	8.195	
6	2022/3/2 12:52	64356.216	52806.157	8.195	
7	2022/3/2 12:53	64356.213	52806.166	8.195	
8	2022/3/2 12:53	64356.206	52806.153	8.205	
9	2022/3/2 13:09	64356.211	52806.146	8.205	
10	2022/3/2 13:09	64356.216	52806.151	8.195	
11	2022/3/2 13:09	64356.217	52806.159	8.195	
12	2022/3/2 13:09	64356.208	52806.158	8.195	
13	2022/3/2 13:25	64356.222	52806.159	8.205	
14	2022/3/2 13:25	64356.232	52806.168	8.195	
15	2022/3/2 13:26	64356.217	52806.177	8.205	
16	2022/3/2 13:26	64356.214	52806.170	8.215	
平均値		64356.215	52806.157	8.202	
標準偏差		0.007	0.009	0.007	0.011

検定機と校正機の比較値	$\Delta XYZL = \text{検定機標準偏差} - \text{校正機標準偏差}$			
	$\Delta X(m)$	$\Delta Y(m)$	$\Delta Z(m)$	$\Delta L(m)$
	0.001	0.003	0.005	0.003

写真測量モデル 精度点検簿

《測位方式：D-RTK2／モバイルネットワーク方式》

点検場所	ITHドローンフィールド（青森県八戸市大字市川町字向谷地前61番1）
点検日時	2022年3月2日 午前10時00分～14時00分
風況	西の風 3m～4m
点検内容	・検定機及び校正機にて、複数回の計画飛行（撮影高度36m、写真重複率：前80%横70%）を行い、取得した撮影データのSfM解析結果（使用ソフト：Agisoft Metashape Professional ver 1.8）をもとに、検証点の推定値と基準値の較差を求め、精度点検を行った。 ※較差許容範囲：水平方向 5cm以内（DJI Phantom4RTK ホームページ参照）

・検証点の基準値

測点名	X/北緯(m)	Y/東経(m)	Z/標高(m)	観測方法
CP-1	64346.560	52803.415	6.755	測量用GNSSアンテナによる観測 (ネットワーク型RTK／仮想基準点方式／単点観測法)
CP-2	64354.885	52841.362	6.884	
CP-3	64383.906	52834.277	6.614	

・検証点の推定値と基準値の較差【検定機】

					製造番号			
					無人航空機登録番号			
フライトNO.	測点名	SfM解析による検証点の推定値			較差＝推定値－基準値			$\sqrt{\Delta X^2 + \Delta Y^2}$
		X/北緯(m)	Y/東経(m)	Z/標高(m)	$\Delta X(m)$	$\Delta Y(m)$	$\Delta Z(m)$	L(m)
フライト-1	CP-1	64346.552	52803.410	6.706	-0.008	-0.005	-0.049	0.009
	CP-2	64354.881	52841.361	6.847	-0.004	-0.001	-0.037	0.004
	CP-3	64383.920	52834.279	6.572	0.014	0.002	-0.042	0.014
フライト-2	CP-1	64346.555	52803.410	6.760	-0.005	-0.005	0.005	0.007
	CP-2	64354.881	52841.351	6.887	-0.004	-0.011	0.003	0.012
	CP-3	64383.916	52834.273	6.619	0.010	-0.004	0.005	0.011
フライト-3	CP-1	64346.523	52803.412	6.822	-0.037	-0.003	0.067	0.037
	CP-2	64354.845	52841.355	6.942	-0.040	-0.007	0.058	0.041
	CP-3	64383.858	52834.291	6.596	-0.048	0.014	-0.018	0.050
フライト-4	CP-1	64346.550	52803.410	6.800	-0.010	-0.005	0.045	0.011
	CP-2	64354.878	52841.374	6.945	-0.007	0.012	0.061	0.014
	CP-3	64383.925	52834.287	6.668	0.019	0.010	0.054	0.021
較差の平均値					-0.010	0.000	0.013	0.019
較差の最大値（絶対値）					0.048	0.014	0.067	0.050

・検証点の推定値と基準値の較差【校正機】

					製造番号			
					無人航空機登録番号			
フライトNO.	測点名	SfM解析による検証点の推定値			較差＝推定値－基準値			$\sqrt{\Delta X^2 + \Delta Y^2}$
		X/北緯(m)	Y/東経(m)	Z/標高(m)	$\Delta X(m)$	$\Delta Y(m)$	$\Delta Z(m)$	L(m)
フライト-1	CP-1	64346.555	52803.414	6.763	-0.005	-0.001	0.008	0.005
	CP-2	64354.875	52841.356	6.891	-0.010	-0.006	0.007	0.012
	CP-3	64383.911	52834.275	6.616	0.005	-0.002	0.002	0.005
フライト-2	CP-1	64346.554	52803.408	6.770	-0.006	-0.007	0.015	0.009
	CP-2	64354.876	52841.345	6.895	-0.009	-0.017	0.011	0.019
	CP-3	64383.907	52834.265	6.614	0.001	-0.012	0.000	0.012
フライト-3	CP-1	64346.555	52803.407	6.790	-0.005	-0.008	0.035	0.009
	CP-2	64354.865	52841.350	6.911	-0.020	-0.012	0.027	0.023
	CP-3	64383.894	52834.276	6.626	-0.012	-0.001	0.012	0.012
フライト-4	CP-1	64346.555	52803.412	6.775	-0.005	-0.003	0.020	0.006
	CP-2	64354.872	52841.347	6.905	-0.013	-0.015	0.021	0.020
	CP-3	64383.907	52834.274	6.634	0.001	-0.003	0.020	0.003
較差の平均値					-0.007	-0.007	0.015	0.011
較差の最大値（絶対値）					0.020	0.017	0.035	0.023

検定機と校正機の比較値					$\Delta XYZL = \text{検定機較差平均値} - \text{校正機較差平均値}$			
					$\Delta X(m)$	$\Delta Y(m)$	$\Delta Z(m)$	$\Delta L(m)$
					0.003	0.007	0.002	0.008

写真測量モデル 精度点検簿

《測位方式：ネットワーク型RTK／仮想基準点方式》

点検場所	ITHドローンフィールド（青森県八戸市大字市川町字向谷地前61番1）
点検日時	2022年3月2日 午前10時00分～14時00分
風況	西の風 3m～4m
点検内容	・検定機及び校正機にて、複数回の計画飛行（撮影高度36m、写真重複率：前80%横70%）を行い、取得した撮影データのSfM解析結果（使用ソフト：Agisoft Metashape Professional ver 1.8）をもとに、検証点の推定値と基準値の較差を求め、精度点検を行った。 ※較差許容範囲：水平方向 5cm以内（DJI Phantom4RTK ホームページ参照）

・検証点の基準値

測点名	X/北緯(m)	Y/東経(m)	Z/標高(m)	観測方法
CP-1	64346.560	52803.415	6.755	測量用GNSSアンテナによる観測 (ネットワーク型RTK／仮想基準点方式／単点観測法)
CP-2	64354.885	52841.362	6.884	
CP-3	64383.906	52834.277	6.614	

・検証点の推定値と基準値の較差【検定機】

・検証点の推定値と基準値の較差【検定機】					製 造 番 号			
					無人航空機登録番号			
フライトNO.	測点名	SfM解析による検証点の推定値			較差＝推定値－基準値			$\sqrt{\Delta X^2 + \Delta Y^2}$ L(m)
		X/北緯(m)	Y/東経(m)	Z/標高(m)	Δ X(m)	Δ Y(m)	Δ Z(m)	
フライト-1	CP-1	64346.542	52803.419	6.764	-0.018	0.004	0.009	0.018
	CP-2	64354.870	52841.355	6.889	-0.015	-0.007	0.005	0.017
	CP-3	64383.901	52834.275	6.622	-0.005	-0.002	0.008	0.005
フライト-2	CP-1	64346.525	52803.408	6.865	-0.035	-0.007	0.110	0.036
	CP-2	64354.852	52841.361	6.979	-0.033	-0.001	0.095	0.033
	CP-3	64383.868	52834.285	6.662	-0.038	0.008	0.048	0.039
フライト-3	CP-1	64346.548	52803.403	6.859	-0.012	-0.012	0.104	0.017
	CP-2	64354.867	52841.339	6.971	-0.018	-0.023	0.087	0.029
	CP-3	64383.893	52834.263	6.675	-0.013	-0.014	0.061	0.019
フライト-4	CP-1	64346.555	52803.413	6.859	-0.005	-0.002	0.104	0.005
	CP-2	64354.871	52841.366	6.991	-0.014	0.004	0.107	0.015
	CP-3	64383.885	52834.301	6.687	-0.021	0.024	0.073	0.032
較差の平均値					-0.019	-0.002	0.068	0.022
較差の最大値（絶対値）					0.038	0.024	0.110	0.039

・検証点の推定値と基準値の較差【校正機】

・検証点の推定値と基準値の較差【校正機】					製 造 番 号			
					無人航空機登録番号			
フライトNO.	測点名	SfM解析による検証点の推定値			較差＝推定値－基準値			$\sqrt{\Delta X^2 + \Delta Y^2}$ L(m)
		X/北緯(m)	Y/東経(m)	Z/標高(m)	Δ X(m)	Δ Y(m)	Δ Z(m)	
フライト-1	CP-1	64346.542	52803.390	6.795	-0.018	-0.025	0.040	0.031
	CP-2	64354.867	52841.335	6.906	-0.018	-0.027	0.022	0.032
	CP-3	64383.893	52834.251	6.634	-0.013	-0.026	0.020	0.029
フライト-2	CP-1	64346.540	52803.427	6.784	-0.020	0.012	0.029	0.023
	CP-2	64354.865	52841.367	6.907	-0.020	0.005	0.023	0.021
	CP-3	64383.902	52834.285	6.640	-0.004	0.008	0.026	0.009
フライト-3	CP-1	64346.549	52803.424	6.791	-0.011	0.009	0.036	0.014
	CP-2	64354.873	52841.366	6.913	-0.012	0.004	0.029	0.013
	CP-3	64383.911	52834.284	6.646	0.005	0.007	0.032	0.009
フライト-4	CP-1	64346.538	52803.445	6.796	-0.022	0.030	0.041	0.037
	CP-2	64354.855	52841.363	6.934	-0.030	0.001	0.050	0.030
	CP-3	64383.885	52834.295	6.646	-0.021	0.018	0.032	0.028
較差の平均値					-0.015	0.001	0.032	0.023
較差の最大値（絶対値）					0.030	0.030	0.050	0.037

検定機と校正機の比較値	ΔXYZL＝検定機較差平均値－校正機較差平均値			
	Δ X(m)	Δ Y(m)	Δ Z(m)	Δ L(m)
	0.004	0.003	0.036	0.001

検証点基準値の観測（観測手簿）

(世界測地系)

ネットワーク型RTK 測量観測手簿

観測日 : 2022年 3月 2日		観測方法 : ネットワーク型RTK (VRS)					
セッション名 : 61-A		固定点番号・名称 : 1 1					
	受信機名	受信機番号	アンテナ番号	使用 周波数	データ 取得間隔	最低 高度角	最少 衛星数
固定点				L1,L2			
移動点	Trimble R10	5705470276	5705470276	L1,L2	1 秒	15 度	6 衛星
移動点観測状況 (捕捉衛星 G:GPS, R:GLONASS, J:QZSS)							
点番号	点名称	アンテナ高(m)	開始時刻(JST)	終了時刻(JST)	共通受信衛星数	備考(グループ番号,No)	
101 CP-1		2.199 True Vert	9:47:49	9:48:11	G: 7,R: 4,J: 0	(1, 1)	
101 CP-1		2.199 True Vert	9:48:19	9:48:41	G: 7,R: 4,J: 0	(2, 1)	
102 CP-2		2.199 True Vert	9:50:54	9:51:20	G: 7,R: 4,J: 0	(3, 1)	
102 CP-2		2.199 True Vert	9:51:29	9:51:58	G: 7,R: 4,J: 0	(4, 1)	
103 CP-3		2.199 True Vert	9:53:27	9:53:55	G: 7,R: 4,J: 0	(5, 1)	
103 CP-3		2.199 True Vert	9:54:04	9:54:26	G: 7,R: 4,J: 0	(6, 1)	

グループ番号：同一の場合、共通の整数値バイアスを使用。No.：同一グループ内の観測順。

検証点基準値の観測（観測記簿）

(世界測地系)

ネットワーク型RTK 測量観測記簿

観測日	: 2022年 3月 2日		解析ソフトウェア	: RTK-GNSS (VRS)	
セッション名	: 61-A		使用した軌道情報	: 放送暦	
座標系番号	: 10 系		使用した楕円体	: GRS 80	
ジオイド名称	: 日本のジオイド2011 ver2.1		使用した周波数	: GPS & GLONASS L1, L2	
			基線解析モード	: ネット内全データ	
固定点					
番号・名称		: 11	座標入力値		
平面直角座標			経緯度		三次元直交座標
X =	64346.083 m	標 高 =	4.437 m	経 度 =	40° 34' 40.29140"
Y =	52804.018 m	ジオイド高 =	37.445 m	緯 度 =	141° 27' 25.34780"
		楕円体高 =	41.882 m	楕円体高 =	41.882 m
					X = -3794360.436 m
					Y = 3022818.292 m
					Z = 4126957.650 m
移動点解析結果					
観測点番号	解の	基線ベクトル成分	平面直角座標値(m)	高 さ	備 考
名称	種類	(m)	固定点からの距離(m)	(m)	(グループ番号, No)
101		ΔX= -0.758	X= 64346.560	楕円体高= 44.200	σ X=6.237E-3
CP-1	FIX	ΔY= 1.371	Y= 52803.415	ジオイド高= 37.445	σ Y=4.315E-3
		ΔZ= 1.874	S= 0.769	標 高= 6.755	σ Z=5.985E-3 (1, 1)
101		ΔX= -0.758	X= 64346.556	楕円体高= 44.198	σ X=6.877E-3
CP-1	FIX	ΔY= 1.371	Y= 52803.415	ジオイド高= 37.445	σ Y=4.757E-3
		ΔZ= 1.870	S= 0.766	標 高= 6.753	σ Z=6.608E-3 (2, 1)
102		ΔX= -20.417	X= 64354.885	楕円体高= 44.328	σ X=6.577E-3
CP-2	FIX	ΔY= -31.562	Y= 52841.362	ジオイド高= 37.444	σ Y=4.527E-3
		ΔZ= 8.076	S= 38.367	標 高= 6.884	σ Z=6.350E-3 (3, 1)
102		ΔX= -20.419	X= 64354.879	楕円体高= 44.326	σ X=6.218E-3
CP-2	FIX	ΔY= -31.560	Y= 52841.362	ジオイド高= 37.444	σ Y=4.286E-3
		ΔZ= 8.070	S= 38.366	標 高= 6.882	σ Z=6.019E-3 (4, 1)
103		ΔX= -1.176	X= 64383.906	楕円体高= 44.057	σ X=6.267E-3
CP-3	FIX	ΔY= -38.093	Y= 52834.277	ジオイド高= 37.443	σ Y=4.314E-3
		ΔZ= 29.981	S= 48.437	標 高= 6.614	σ Z=6.094E-3 (5, 1)
103		ΔX= -1.177	X= 64383.909	楕円体高= 44.057	σ X=6.410E-3
CP-3	FIX	ΔY= -38.094	Y= 52834.277	ジオイド高= 37.443	σ Y=4.415E-3
		ΔZ= 29.984	S= 48.440	標 高= 6.614	σ Z=6.239E-3 (6, 1)

グループ番号：同一の場合、共通の整数値バイアスを使用。No：同一グループ内の観測順。

検証点基準値の観測（座標計算簿）

(世界測地系)

セット間較差の点検及び座標計算

固定点： 1 1 (許容範囲： Δ X, Δ Y=0.020m, Δ H=0.030m)

移動点 番号 名称	座標	1セット	2セット	セット間 較 差 (m)	採 用 値	セッション名(グループ 番号, No.) 1セット 2セット
101 CP-1	X	64346.560	64346.556	0.004	64346.560	61-A (1, 1)
	Y	52803.415	52803.415	0.000	52803.415	61-A (2, 1)
	H	6.755	6.753	0.002	6.755	
102 CP-2	X	64354.885	64354.879	0.006	64354.885	61-A (3, 1)
	Y	52841.362	52841.362	0.000	52841.362	61-A (4, 1)
	H	6.884	6.882	0.002	6.884	
103 CP-3	X	64383.906	64383.909	-0.003	64383.906	61-A (5, 1)
	Y	52834.277	52834.277	0.000	52834.277	61-A (6, 1)
	H	6.614	6.614	0.000	6.614	

グループ番号：同一場合、共通の整数値バイアスを使用。 No.：同一グループ内の観測順。