-公共測量- 作業規程の準則 (平成23年改正版) 正 誤 表

平成23年5月23日現在

ページ ・ 条	行	正	誤		
18 第39条 第五号表中	機器及び測定方法欄 から10行目	4級基準点測量の・・・・ただし、正、反方向の鉛直角観測に代えて、 <mark>器械高</mark> の異なる片方向による2対回の・・・・・	4級基準点測量の・・・・ただし、正、反方向の鉛直角観測に代えて、機械高の異なる片方向による2対回の・・・・・		
20 第43条 第2項第一号	下から16行目	 一 仮定三次元網平均計算の・・・・・・・を用いるものとする。 イ 基線解析により求められた分散・共分散の値ただし、すべての基線の解析手法、解析時間が・・・に限る。 ロ 水平及び高さの分散の固定値ただし、分散の固定値は、d_N=(0.004m)² d_E=(0.004m)² d_U=(0.007m)²とする。 	一 仮定三次元網平均計算の・・・・・・・を用いるものとする。 ただし、分散の固定値は、d _N =(0.004m) ² ・・・・・とする。 イ 基線解析により求められた分散・共分散の値 ただし、すべての基線の解析手法、解析時間が・・・に限る。 ロ 水平及び高さの分散の固定値		
123 2-6 性能欄 下から15行目 GNSS測量機 標題		観測 <mark>方法</mark>	観測方式		

ー公共測量ー 作業規程の準則 (平成23年改正版) 正 誤 表

	は追加分						
ページ ・ 条	行	正	誤				
18 第39条 第五号表中	機器及び測定方法欄 から10行目	4級基準点測量の・・・・ただし、正、反方向の鉛直角観測に代えて、 器械高 の異なる片方向による2対回の・・・・・	4級基準点測量の・・・・ただし、正、反方向の鉛直角観測に代えて、機械高の異なる片方向による2対回の・・・・・				
20 第43条 第2項第一·	下から16行目	 仮定三次元網平均計算の・・・・・・・を用いるものとする。 イ 基線解析により求められた分散・共分散の値ただし、すべての基線の解析手法、解析時間が・・・に限る。 ロ 水平及び高さの分散の固定値ただし、分散の固定値は、d_N=(0.004m)² d_E=(0.004m)² d_U=(0.007m)² とする。 	 一 仮定三次元網平均計算の・・・・・・・を用いるものとする。 ただし、分散の固定値は、d_N=(O. OO4m)²・・・・・とする。 イ 基線解析により求められた分散・共分散の値 ただし、すべての基線の解析手法、解析時間が・・・に限る。 ロ 水平及び高さの分散の固定値 				
28 第66条	下から2行目	1級水準測量及び・・・・許容範囲は、次表を標準とする。また、	1級水準測量及び・・・・許容範囲は、次表を標準とする。また、				
		検測は、 <mark>片道</mark> 観測を原則とする。	検測は、往復観測を原則とする。				
123 2-6 GNSS測量板	性能欄 下から15行目 標題	観測 <mark>方法</mark>	観測方式				

-公共測量- 作業規程の準則 (平成23年改正版)

正誤表

は今回の追加分

平成23年7月1日現在

ページ・		正	誤
14 第37条 第2項第一	Lから18行目	・・・・ <u>対回内</u> の観測方向数は、・・・	・・・1組の観測方向数は、・・・
16 第37条 第2項第二号	リ(1) 上から3行目	····求める <u>観測方法である。</u> ···	・・・・求める。・・・
18 第39条 第五号表中	機器及び測定方法欄 下から22行目	4級基準点測量の・・・・ただし、正、反方向の鉛直角観測に代えて、 <mark>器械高</mark> の異なる片方向による2対回の・・・・・	4級基準点測量の・・・・ただし、正、反方向の鉛直角観測に代えて、機械高の異なる片方向による2対回の・・・・・
19 第41条 第4項第六	上から18行目	・・・・求めた <u>値を</u> 入力する。・・・	・・・・求め入力する。・・・
20 第43条 第2項第一号	下から16行目	 仮定三次元網平均計算の・・・・・・・を用いるものとする。 イ 基線解析により求められた分散・共分散の値ただし、すべての基線の解析手法、解析時間が・・・に限る。 ロ 水平及び高さの分散の固定値ただし、分散の固定値は、d_N=(0.004m)² d_E=(0.004m)² d_U=(0.007m)² とする。 	 − 仮定三次元網平均計算の・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・
25 第59条 第6項第二号 口	表中タイトル	<u>データ取得間隔</u>	データ取得間隔数
28 第66条	下から2行目	1級水準測量及び・・・・許容範囲は、次表を標準とする。また、 検測は、 <u>片道</u> 観測を原則とする。	1級水準測量及び・・・・許容範囲は、次表を標準とする。また、 検測は、往復観測を原則とする。
44 第115条 第1項第一号	対空標識の形状	E型 <u>(樹上)</u>	E型
123 2-6 GNSS測量	性能欄 下から15行目 最機 標題	観測 <mark>方法</mark>	観測方式
126 第4項 B:	下から10行目	···(<u>S₁²</u> 及び <u>S₂²</u>)···	···(S12及びS22)···
<mark>251</mark> 2.10.3 子午線収	を 差角 S 下から12行目	:2.9.5の <u>S₀を求める式を用いて、</u> Ø ₀ を新点・・・	: 2.9.5の Ø ₀ を新点・・・
251 3	下から10行目	3. <u>GNSS</u> 測量機····	3. GPS測量機を・・・
255 3.4.1	上から16行目 標題	3.4.1 GNSS基線ベクトル	3. 4. 1 GPS基線ベクトル

一公共測量一 作業規程の準則 (平成23年改正版) 正誤表

	は今回の追加分	平成23年10月4日現在			
ページ・ 条	行	正	誤		
14 第37条 第2項第一号 ト	上から18行目	・・・ <u>対回内</u> の観測方向数は、・・・	・・・1組の観測方向数は、・・・		
16 第37条 第2項第二号 リ(1)	上から3行目	・・・求める <u>観測方法である。</u> ・・・	・・・・求める。・・・		
18 第39条 第五号表中	機器及び測定方法欄 下から22行目	4級基準点測量の・・・・ただし、正、反方向の鉛直角観測に代えて、 <mark>器械高</mark> の異なる片方向による2対回の・・・・・	4級基準点測量の・・・・ただし、正、反方向の鉛直角観測に代えて、機械高の異なる片方向による2対回の・・・・・		
19 第41条 第4項第六号	上から18行目	・・・・求めた <u>値を</u> 入力する。・・・	・・・・求め入力する。・・・		
20 第43条 第2項第一号	下から16行目	 仮定三次元網平均計算の・・・・・・・を用いるものとする。 イ 基線解析により求められた分散・共分散の値ただし、すべての基線の解析手法、解析時間が・・・に限る。 ロ 水平及び高さの分散の固定値ただし、分散の固定値は、d_N=(0.004m)² d_E=(0.004m)² とする。 	 一 仮定三次元網平均計算の・・・・・・・を用いるものとする。 ただし、分散の固定値は、d_N=(0.004m)²・・・・・とする。 イ 基線解析により求められた分散・共分散の値 ただし、すべての基線の解析手法、解析時間が・・・に限る。 ロ 水平及び高さの分散の固定値 		
25 第59条 第6項第二号 ロ 表中	タイトル	データ取得間隔	データ取得間隔数		
28 第66条	下から2行目	1級水準測量及び・・・・・許容範囲は、次表を標準とする。また、 検測は、 <u>片道</u> 観測を原則とする。	1級水準測量及び・・・・・許容範囲は、次表を標準とする。また、 検測は、往復観測を原則とする。		
44 第115条 第1項第一号	対空標識の形状	E型 <u>(樹上)</u>	E型		
123 2-6 GNSS測量機	性能欄 下から15行目 標題	観測 <mark>方法</mark>	観測方式		
126 第4項 B:	下から10行目	····(<u>S₁²</u> 及び <mark>S₂²)····</mark>	···(S12及びS22)···		
142 付録4 標準様式 様式1-1-2	下段右 簡易網平均計算	各路線の <u>残差</u>	各路線の偏差		
251 付録6 計算式集 2.10.3 子午線収差角 S	下から12行目	:2.9.5の <mark>S₀を求める式を用いて、</mark> Ø₀を新点・・・	: 2.9.5の Ø ₀ を新点・・・		
251 3	下から10行目	3. <mark>GNSS</mark> 測量機・・・	3. GPS測量機を・・・		
255 3. 4. 1	上から16行目 標題	3.4.1 GNSS基線ベクトル	3. 4. 1 GPS基線ベクトル		
256 3.4.2 観測方程式(2)	上から7行目	(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)鉛直線偏差及び鉛直軸の微小回転を推定しない場合は、 ξ 、 η 、 α の項は除く。		

-公共測量- 作業規程の準則 (平成23年改正版) 正 誤 表

	平成23年12月27日現						
ページ・条行			正	誤			
14	第37条 第2項第一号 ト	上から18行目	・・・ <mark>対回内</mark> の観測方向数は、・・・	・・・1組の観測方向数は、・・・			
14	第37条 第2項第二号 イ	表中	観測方法 観測時間 データ取得間隔 摘要 ネットワーク型 R T K 法 10秒以上※3 1秒 3~4級基準点測量	観測方法 観測時間 データ取得間隔 摘要 ネットワーク型 R T K 法 10秒以上※3 1秒 3~4級基準点測量			
16	第37条 第2項第二号 リ(1)	上から3行目	・・・求める <u>観測方法である。</u> ・・・	・・・・求める。・・・			
18	第39条 第五号表中	機器及び測定方法欄 下から22行目	4級基準点測量の・・・・ただし、正、反方向の鉛直角観測に代えて、 <mark>器械高</mark> の異なる片方向による2対回の・・・・・	4級基準点測量の・・・・ただし、正、反方向の鉛直角観測に代え て、機械高の異なる片方向による2対回の・・・・・			
19	第41条 第4項第六号	上から18行目	・・・・求めた <u>値を</u> 入力する。・・・	・・・・求め入力する。・・・			
20	第43条 第2項第一号	下から16行目	 仮定三次元網平均計算の・・・・・・・を用いるものとする。 イ 基線解析により求められた分散・共分散の値 ただし、すべての基線の解析手法、解析時間が・・・に限る。 ロ 水平及び高さの分散の固定値 <u>ただし、分散の固定値は、d_N=(0.004m)²</u> <u>d_E=(0.004m)²</u> d_U=(0.007m)² とする。 	- 仮定三次元網平均計算の・・・・・・・を用いるものとする。 ただし、分散の固定値は、d _N =(0.004m) ² ・・・・・とする。 イ 基線解析により求められた分散・共分散の値 ただし、すべての基線の解析手法、解析時間が・・・に限る。 ロ 水平及び高さの分散の固定値			
25	第59条 第6項第二号 ロ 表中	タイトル	<u>データ取得間隔</u>	データ取得間隔数			
28	第66条	下から2行目	1級水準測量及び・・・・・許容範囲は、次表を標準とする。また、 検測は、 <u>片道</u> 観測を原則とする。	1級水準測量及び・・・・許容範囲は、次表を標準とする。また、 検測は、往復観測を原則とする。			
	第115条 第1項第一号	対空標識の形状	E型 <u>(樹上)</u>	E型			
107	第375条 第3項第一号	下から11行目	一 TS等を用いる放射法の場合 <u>は、第</u> 352条第2項第一号の・・・	ー TS等を用いる放射法の場合は、 <u>前号による他</u> 第352条第2項 第一号の・・・			
123	2-6 GNSS測量機	性能欄 下から15行目 標題	<u>観測方法</u>	観測方式			

1

126 第4項 B:	下から10行目	・・・(<mark>S₁²</mark> 及びS ₂ ²)・・・	···(S12及びS22)···
142 付録4 標準様式 様式1-1-2	下段右 簡易網平均計算	各路線の <u>残差</u>	各路線の偏差
251 付録6 計算式集 2.10.3 子午線収差角 S	下から12行目	:2.9.5の <u>S₀を求める式を用いて、</u> ∅₀を新点・・・	: 2.9.5の Ø ₀ を新点・・・
251 3	下から10行目	3. <mark>GNSS</mark> 測量機•••	3. GPS測量機を・・・
255 3. 4. 1	上から16行目 標題	3. 4. 1 GNSS基線ベクトル	3. 4. 1 GPS基線ベクトル
256 3. 4. 2 観測方程式(2)	上から7行目	(注) <u>測量地域の</u> 微小回転を推定しない場合は、 ξ 、 η 、 α の項は除く。	(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、 ξ 、 η 、 α の項は除く。
付録7 公共測量標準図式 数値地形図データファイル仕様			
351 付属資料 取得分類基準表	分類コード 42-39 風車 地図情報レベル 500、1000	$ \begin{array}{c} \downarrow \\ 1.0 \\ \uparrow \\ \hline 2.7 \end{array} $ 3.5	→ 0.8 ← 1.0 → 1.0 → 3.5 1.2 ← 3.0 ← 3.5
351 付属資料 取得分類基準表	分類コード 42-39 風車 地図情報レベル 2500、5000	2.7 0.9 2.0	2.7

-公共測量- 作業規程の準則(平成23年改正版)

正誤表

	平成24年4月25日現					
ページ・ 条		行	正	誤		
14	第37条 第2項第一号 ト	上から18行目	・・・ <mark>対回内</mark> の観測方向数は、・・・	・・・1組の観測方向数は、・・・		
14	第37条 第2項第二号 イ	表中	観測方法 観測時間 データ取得間隔 摘要 ネットワーク型 R T K 法 10秒以上※3 1秒 3~4級基準点測量	観測方法観測時間データ取得間隔摘要ネットワーク型 R T K 法10秒以上※31秒3~4級基準点測量		
16	第37条 第2項第二号 リ(1)	上から3行目	・・・・求める <mark>観測方法である。</mark> ・・・	・・・・求める。・・・		
18	第39条 第五号表中	機器及び測定方法欄 下から22行目	4級基準点測量の・・・・ただし、正、反方向の鉛直角観測に代えて、 <mark>器械高</mark> の異なる片方向による2対回の・・・・・	4級基準点測量の・・・・ただし、正、反方向の鉛直角観測に代え て、機械高の異なる片方向による2対回の・・・・・		
19	第41条 第4項第六号	上から18行目	・・・・求めた <u>値を</u> 入力する。・・・	・・・・求め入力する。・・・		
20	第43条 第2項第一号	下から16行目	 一 仮定三次元網平均計算の・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・	 仮定三次元網平均計算の・・・・・・・を用いるものとする。 ただし、分散の固定値は、d_N=(O. 004m)²・・・・・とする。 イ 基線解析により求められた分散・共分散の値 ただし、すべての基線の解析手法、解析時間が・・・に限る。 ロ 水平及び高さの分散の固定値 		
25	第59条 第6項第二号 ロ 表中	タイトル	<u>データ取得間隔</u>	データ取得間隔数		
28	第66条	下から2行目	1級水準測量及び・・・・・許容範囲は、次表を標準とする。また、 検測は、 <mark>片道</mark> 観測を原則とする。	1級水準測量及び・・・・許容範囲は、次表を標準とする。また、 検測は、往復観測を原則とする。		
44	第115条 第1項第一号	対空標識の形状	E型 <u>(樹上)</u>	E型		
107	第375条 第3項第一号	下から11行目	─ TS等を用いる放射法の場合は、第352条第2項第一号の・・・	ー TS等を用いる放射法の場合は、 <u>前号による他</u> 第352条第2項 第一号の・・・		
123	2-6 GNSS測量機	性能欄 下から15行目 標題		観測方式		
126	第4項 B:	下から10行目	···(<u>S₁²</u> 及び <mark>S₂²</mark>)····	···(S12及びS22)···		
142	付録4 標準様式 様式1-1-2	下段右 簡易網平均計算	 各路線の <mark>残差</mark> 	各路線の偏差		

251 付録6 計算式集 2.10.2 y座標	上から11行目	$+\frac{N}{120}\cos^5\phi(5-18\tan^2\phi+\tan^4\phi)\left(\frac{\Delta\lambda}{\rho}\right)^5$	$+\frac{N}{120}\cos^5\phi(5-18\tan^2\phi+\tan^2\phi)\left(\frac{\Delta\lambda}{\rho}\right)^5$
251 2.10.3 子午線収差角 S	下から12行目	:2.9.5の <u>S₀を求める式を用いて、</u> Øoを新点・・・	: 2.9.5の Ø o を新点・・・
251 3	下から10行目	3. <mark>GNSS</mark> 測量機···	3. GPS測量機を・・・
255 3. 4. 1	上から16行目 標題	3.4.1 GNSS基線ベクトル	3.4.1 GPS基線ベクトル
256 3. 4. 2 観測方程式(2)	上から7行目	(注) <u>測量地域の</u> 微小回転を推定しない場合は、 ξ 、 η 、 α の項は除く。	(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、 ξ 、 η 、 α の項は除く。
付録7 公共測量標準図式数値地形図データファイル仕様			
351 付属資料 取得分類基準表	分類コード 42-39 風車 地図情報レベル 500、 1000	$ \begin{array}{c} 1.0 \\ 45^{\circ} \\ \hline 2.7 \end{array} $	3.5 1.0 1.2 1.2 2.7
351 付属資料 取得分類基準表	分類コード 42-39 風車 地図情報レベル 2500、5000	2.7 0.9 0.8	2.7

一公共測量一 作業規程の準則 (平成23年改正版) 正 誤 表

今回の追加分

平成24年 9月 3日現在

ページ ・ 条	行	正	誤			
97 第342条表中	下から12行目	機 器 性 能 備 3級トータルステーション 1級GNSS測量機 2級GNSS測量機 3級セオドライト 測距儀 3級レベル 2級標尺	考	機 器 3級トータルステーション 1級GNSS測量機 2級GNSS測量機 3級セオドライト 測距儀	性 能 別表1による	備考
251 付録6 計算式集 2.10.2 y座標	上から11行目	$+\frac{N}{120}\cos^5\phi(5-18\tan^2\phi+\tan^4\phi)\left(\frac{\Delta\lambda}{\rho}\right)^{\frac{1}{2}}$	-)5	$+\frac{N}{120}\cos^5\phi(5-$	$18\tan^2\phi + \tan^2$	$\phi \left(\frac{\Delta \lambda}{\rho^{"}}\right)^{5}$