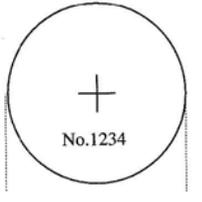


- 公共測量 - 作業規程の準則(第2刷)

正 誤 表

平成22年3月30日

箇 所	正	誤																																																
条文																																																		
第20条 (P9)、第79条 (35)、第346条 (99)	製品仕様書は当該**測量の概覧、適用範囲、データ製品識別、データ内容及び構造、参照系、データ品質、データ製品配布、メタデータ等について体系的に記載するものとする。	製品仕様書は当該**測量の概覧、適用範囲、データ製品識別、データ内容及び構造、参照系、データ品質、 <b>データ品質評価手順</b> 、データ製品配布、メタデータ等について体系的に記載するものとする。 ※「データ品質評価手順」は「データ品質」に含まれるため削除。																																																
第46条 (P22)、第73条 (29)、第105条 (42)、第153条 (54)、第202条 (64)、第220条 (68)、第250条 (74)、第273条 (78)、第309条 (88)、第324条 (90)、第338条 (93)、第426条 (117)	品質評価表及び <b>精度管理表</b>	品質評価表																																																
第62条第1項表 (P25)	<table border="1" data-bbox="719 523 1411 842"> <thead> <tr> <th>機 器</th> <th>性 能</th> <th>摘 要</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>1 級 レ ベ ル</td> <td rowspan="10">別表1による</td> <td>1 級 水 準 測 量</td> </tr> <tr> <td>2 級 レ ベ ル</td> <td>2 級 水 準 測 量</td> </tr> <tr> <td>3 級 レ ベ ル</td> <td>3 ～ 4 級 水 準 測 量 簡 易 水 準 測 量</td> </tr> <tr> <td>1 級 標 尺</td> <td>1 ～ 2 級 水 準 測 量</td> </tr> <tr> <td>2 級 標 尺</td> <td>3 ～ 4 級 水 準 測 量</td> </tr> <tr> <td>1 級 セ オ ド ラ イ ト</td> <td>1 ～ 2 級 水 準 測 量 (渡海)</td> </tr> <tr> <td>1 級 トータルステーション</td> <td>1 ～ 2 級 水 準 測 量 (渡海)</td> </tr> <tr> <td>測 距 儀</td> <td>1 ～ 2 級 水 準 測 量 (渡海)</td> </tr> <tr> <td>水 準 測 量 作 業 用 電 卓</td> <td>—</td> </tr> <tr> <td>箱 尺</td> <td>簡 易 水 準 測 量</td> </tr> </tbody> </table>	機 器	性 能	摘 要	1 級 レ ベ ル	別表1による	1 級 水 準 測 量	2 級 レ ベ ル	2 級 水 準 測 量	3 級 レ ベ ル	3 ～ 4 級 水 準 測 量 簡 易 水 準 測 量	1 級 標 尺	1 ～ 2 級 水 準 測 量	2 級 標 尺	3 ～ 4 級 水 準 測 量	1 級 セ オ ド ラ イ ト	1 ～ 2 級 水 準 測 量 (渡海)	1 級 トータルステーション	1 ～ 2 級 水 準 測 量 (渡海)	測 距 儀	1 ～ 2 級 水 準 測 量 (渡海)	水 準 測 量 作 業 用 電 卓	—	箱 尺	簡 易 水 準 測 量	<table border="1" data-bbox="1469 523 2161 842"> <thead> <tr> <th>機 器</th> <th>性 能</th> <th>摘 要</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>1 級 レ ベ ル</td> <td rowspan="10">別表1による</td> <td>1 級 水 準 測 量</td> </tr> <tr> <td>2 級 レ ベ ル</td> <td>2 級 水 準 測 量</td> </tr> <tr> <td>3 級 レ ベ ル</td> <td>3 ～ 4 級 水 準 測 量 簡 易 水 準 測 量</td> </tr> <tr> <td>1 級 標 尺</td> <td>1 ～ 2 級 水 準 測 量</td> </tr> <tr> <td>2 級 標 尺</td> <td>3 ～ 4 級 水 準 測 量</td> </tr> <tr> <td>1 級 セ オ ド ラ イ ト</td> <td>1 ～ 2 級 水 準 測 量 (渡海)</td> </tr> <tr> <td>1 級 トータルステーション</td> <td>1 ～ 2 級 水 準 測 量 (渡海)</td> </tr> <tr> <td>測 距 儀</td> <td>1 ～ 2 級 水 準 測 量 (渡海)</td> </tr> <tr> <td>水 準 測 量 作 業 用 電 卓</td> <td>—</td> </tr> <tr> <td>箱 尺</td> <td>簡 易 水 準 測 量</td> </tr> </tbody> </table>	機 器	性 能	摘 要	1 級 レ ベ ル	別表1による	1 級 水 準 測 量	2 級 レ ベ ル	2 級 水 準 測 量	3 級 レ ベ ル	3 ～ 4 級 水 準 測 量 簡 易 水 準 測 量	1 級 標 尺	1 ～ 2 級 水 準 測 量	2 級 標 尺	3 ～ 4 級 水 準 測 量	1 級 セ オ ド ラ イ ト	1 ～ 2 級 水 準 測 量 (渡海)	1 級 トータルステーション	1 ～ 2 級 水 準 測 量 (渡海)	測 距 儀	1 ～ 2 級 水 準 測 量 (渡海)	水 準 測 量 作 業 用 電 卓	—	箱 尺	簡 易 水 準 測 量
機 器	性 能	摘 要																																																
1 級 レ ベ ル	別表1による	1 級 水 準 測 量																																																
2 級 レ ベ ル		2 級 水 準 測 量																																																
3 級 レ ベ ル		3 ～ 4 級 水 準 測 量 簡 易 水 準 測 量																																																
1 級 標 尺		1 ～ 2 級 水 準 測 量																																																
2 級 標 尺		3 ～ 4 級 水 準 測 量																																																
1 級 セ オ ド ラ イ ト		1 ～ 2 級 水 準 測 量 (渡海)																																																
1 級 トータルステーション		1 ～ 2 級 水 準 測 量 (渡海)																																																
測 距 儀		1 ～ 2 級 水 準 測 量 (渡海)																																																
水 準 測 量 作 業 用 電 卓		—																																																
箱 尺		簡 易 水 準 測 量																																																
機 器	性 能	摘 要																																																
1 級 レ ベ ル	別表1による	1 級 水 準 測 量																																																
2 級 レ ベ ル		2 級 水 準 測 量																																																
3 級 レ ベ ル		3 ～ 4 級 水 準 測 量 簡 易 水 準 測 量																																																
1 級 標 尺		1 ～ 2 級 水 準 測 量																																																
2 級 標 尺		3 ～ 4 級 水 準 測 量																																																
1 級 セ オ ド ラ イ ト		1 ～ 2 級 水 準 測 量 (渡海)																																																
1 級 トータルステーション		1 ～ 2 級 水 準 測 量 (渡海)																																																
測 距 儀		1 ～ 2 級 水 準 測 量 (渡海)																																																
水 準 測 量 作 業 用 電 卓		—																																																
箱 尺		簡 易 水 準 測 量																																																
第64条第3項 (P26)	3 渡海(河)水準測量 一 観測は、交互法、経緯儀法又は俯仰ねじ法のいずれかにより行うものとする。	3 渡海(河)水準測量 一 観測は、交互法、経緯儀法及び俯仰ねじ法のいずれかにより行うものとする。																																																
第127条第3項 (P49)	3 計画撮影高度に対するずれは、計画 <b>対地</b> 高度の5パーセント以内とする。ただし、フィルム航空カメラによる撮影で、撮影縮尺が4000分の1以上のとき、又は地図情報レベル500以上のためのデジタル航空カメラによる撮影のときは、計画対地高度の10パーセント以内とすることができる。	3 計画撮影高度に対するずれは、計画 <b>撮影</b> 高度の5パーセント以内とする。ただし、フィルム航空カメラによる撮影で、撮影縮尺が4000分の1以上のとき、又は地図情報レベル500以上のためのデジタル航空カメラによる撮影のときは、計画対地高度の10パーセント以内とすることができる。																																																
第173条第2項 (P59)	第173条 調整計算の終了後、外部標定要素、パスポイント及びタイポイントの成果表を作成し、次のとおり整理するものとする。 一 調整計算の成果表の単位は、平面位置及び高さの座標単位は、0.01メートルとし、回転要素の角度単位は、0.0001度とする。 二 調整計算実施一覧図は、計画図に準じて写真主点の位置、基準点及びタイポイントを表示し作成するものとする。 ※漢数字の「二」に変更	第173条 調整計算の終了後、外部標定要素、パスポイント及びタイポイントの成果表を作成し、次のとおり整理するものとする。 一 調整計算の成果表の単位は、平面位置及び高さの座標単位は、0.01メートルとし、回転要素の角度単位は、0.0001度とする。 二 調整計算実施一覧図は、計画図に準じて写真主点の位置、基準点及びタイポイントを表示し作成するものとする。 ※カタカナ表記の「二」																																																
第189条第2項 (P63)	第189条 数値図化データ及び地形補備測量データは、図形編集装置に入力するものとする。 2 現地調査等において収集した図面等の資料は、デジタイザ又はスキャナを用いて数値化し、図形編集装置に入力するものとする。	第189条 数値図化データ及び地形補備測量データは、図形編集装置に入力するものとする。 3 現地調査等において収集した図面等の資料は、デジタイザ又はスキャナを用いて数値化し、図形編集装置に入力するものとする。																																																

<p>第342条表 (P97)</p>	<table border="1"> <thead> <tr> <th>機 器</th> <th>性 能</th> <th>摘</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>3級トータルステーション</td> <td rowspan="6">別表1による</td> <td>セオドライト及び</td> </tr> <tr> <td>1級GPS測量機</td> <td></td> </tr> <tr> <td>2級GPS測量機</td> <td></td> </tr> <tr> <td>3級レベル</td> <td></td> </tr> <tr> <td>2級標尺</td> <td></td> </tr> <tr> <td>水準測量作業用電卓</td> <td></td> </tr> <tr> <td>鋼巻尺</td> <td>JIS 1級</td> <td></td> </tr> </tbody> </table>	機 器	性 能	摘	3級トータルステーション	別表1による	セオドライト及び	1級GPS測量機		2級GPS測量機		3級レベル		2級標尺		水準測量作業用電卓		鋼巻尺	JIS 1級		<table border="1"> <thead> <tr> <th>機 器</th> <th>性 能</th> <th>摘</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>3級トータルステーション</td> <td rowspan="6">別表1による</td> <td>セオドライト及び</td> </tr> <tr> <td>1級GPS測量機</td> <td></td> </tr> <tr> <td>2級GPS測量機</td> <td></td> </tr> <tr> <td>3級レベル</td> <td></td> </tr> <tr> <td>2級標尺</td> <td></td> </tr> <tr> <td>水準測量作業用電卓</td> <td></td> </tr> <tr> <td>鋼巻尺</td> <td>JIS 1級</td> <td></td> </tr> </tbody> </table>	機 器	性 能	摘	3級トータルステーション	別表1による	セオドライト及び	1級GPS測量機		2級GPS測量機		3級レベル		2級標尺		水準測量作業用電卓		鋼巻尺	JIS 1級	
機 器	性 能	摘																																						
3級トータルステーション	別表1による	セオドライト及び																																						
1級GPS測量機																																								
2級GPS測量機																																								
3級レベル																																								
2級標尺																																								
水準測量作業用電卓																																								
鋼巻尺	JIS 1級																																							
機 器	性 能	摘																																						
3級トータルステーション	別表1による	セオドライト及び																																						
1級GPS測量機																																								
2級GPS測量機																																								
3級レベル																																								
2級標尺																																								
水準測量作業用電卓																																								
鋼巻尺	JIS 1級																																							
<p>付録5</p>																																								
<p>(1) 金属標の形状と標準規格 (P224)</p>																																								
<p>付録6 計算式集 基準点測量</p>																																								
<p>3.4.6 未知点座標の平均値の標準偏差 (P257)</p>	<p>(2) 測地座標</p> <p><math>\phi</math> の標準偏差 : <math>\sigma_n = m_0 \sqrt{(\sigma_{\phi\phi})} \cdot (M+h)</math></p> <p><math>\lambda</math> の標準偏差 : <math>\sigma_e = m_0 \sqrt{(\sigma_{\lambda\lambda})} \cdot (N+h) \cos \phi</math></p> <p><math>h</math> の標準偏差 : <math>\sigma_h = m_0 \sqrt{(\sigma_{hh})}</math></p> <p>ただし、</p> <p><math>\sigma_{\phi\phi}</math> , <math>\sigma_{\lambda\lambda}</math> , <math>\sigma_{hh}</math> : 重み係数行列の対角要素</p> <p><math>M</math> : 子午線曲率半径</p> <p><math>N</math> : 卯酉線曲率半径</p>	<p>(2) 測地座標</p> <p><math>\phi</math> の標準偏差 : <math>\sigma_n = m_0 \sqrt{(\sigma_{\phi\phi})} \cdot (M'+h)</math></p> <p><math>\lambda</math> の標準偏差 : <math>\sigma_e = m_0 \sqrt{(\sigma_{\lambda\lambda})} \cdot (N+h) \cos \phi</math></p> <p><math>h</math> の標準偏差 : <math>\sigma_h = m_0 \sqrt{(\sigma_{hh})}</math></p> <p>ただし、</p> <p><math>\sigma_{\phi\phi}</math> , <math>\sigma_{\lambda\lambda}</math> , <math>\sigma_{hh}</math> : 重み係数行列の対角要素</p> <p><math>M'</math> : 子午線曲率半径</p> <p><math>N</math> : 卯酉線曲率半径</p> <p>※子午線曲率半径の記号は<math>M'</math>でも問題はないが、計算式集の他の部分では<math>M</math>としているため、統一した。</p>																																						
<p>付録7</p>																																								
<p>付属資料</p>																																								
<p>公共測量標準図式数値地形図データファイル仕様</p>																																								
<p>(2) 図郭レコード(a) (P415)</p>	<p>地図情報レベル・・・・・・・・・・作業規程の準則第3編第1章第80条に従う。</p>	<p>地図情報レベル・・・・・・・・・・作業規程の準則第4編第1章第80条に従う。</p>																																						

別表 1

2. 測距儀の級別性能分類 (P 428)

2. 測距儀の級別性能分類

級 別	型 区 分	公称測定可能距離(km)	公 称 測 定 精 度	最小測
特	長距離	30以上	$\pm 5 \text{ mm} + 1 \times 10^{-6} \cdot D$ 以下	
	短距離	——	$\pm 0.2 \text{ mm} + 1 \times 10^{-6} \cdot D$ 以下	
1	長距離	10以上	$\pm 5 \text{ mm} + 1 \times 10^{-6} \cdot D$ 以下	
	中距離	6 以上	$\pm 5 \text{ mm} + 2 \times 10^{-6} \cdot D$ 以下	
2	中距離	2 以上	$\pm 5 \text{ mm} + 5 \times 10^{-6} \cdot D$ 以下	
	短距離	1 以上	$\pm 5 \text{ mm} + 5 \times 10^{-6} \cdot D$ 以下	

ただし、Dは測定距離 (km) とする。

2. 測距儀の級別性能分類

級 別	型 区 分	公称測定可能距離(km)	公 称 測 定 精 度	最小測
特	長距離	30以上	$5 \text{ mm} + 1 \times 10^{-6} \cdot D$ 以下	
	短距離	——	$0.2 \text{ mm} + 1 \times 10^{-6} \cdot D$ 以下	
1	長距離	10以上	$5 \text{ mm} + 1 \times 10^{-6} \cdot D$ 以下	
	中距離	6 以上	$5 \text{ mm} + 2 \times 10^{-6} \cdot D$ 以下	
2	中距離	2 以上	$5 \text{ mm} + 5 \times 10^{-6} \cdot D$ 以下	
	短距離	1 以上	$5 \text{ mm} + 5 \times 10^{-6} \cdot D$ 以下	

ただし、Dは測定距離 (km) とする。

6. G P S 測量機の級別性能分類 (P 430)

上記測位方式の公称測定精度、公称測定距離及び最小解析値は、下表のとおり

測 位 方 式	公称測定精度	公称測定可
2周波スタティック	$\pm 5 \text{ mm} + 1 \times 10^{-6} \cdot D$ 以下	10km以
1周波スタティック	$\pm 10 \text{ mm} + 2 \times 10^{-6} \cdot D$ 以下	10km以
2周波 短縮スタティック	$\pm 10 \text{ mm} + 2 \times 10^{-6} \cdot D$ 以下	5 km以
1周波 短縮スタティック	$\pm 10 \text{ mm} + 2 \times 10^{-6} \cdot D$ 以下	5 km以
キネマティック	$\pm 20 \text{ mm} + 2 \times 10^{-6} \cdot D$ 以下	——
リアルタイムキネマティック	$\pm 20 \text{ mm} + 2 \times 10^{-6} \cdot D$ 以下	——

ただし、Dは測定距離 (km) とする。

上記測位方式の公称測定精度、公称測定距離及び最小解析値は、下表のとおり

測 位 方 式	公称測定精度	公称測定可
2周波スタティック	$5 \text{ mm} + 1 \times 10^{-6} \cdot D$ 以下	10km以
1周波スタティック	$10 \text{ mm} + 2 \times 10^{-6} \cdot D$ 以下	10km以
2周波 短縮スタティック	$10 \text{ mm} + 2 \times 10^{-6} \cdot D$ 以下	5 km以
1周波 短縮スタティック	$10 \text{ mm} + 2 \times 10^{-6} \cdot D$ 以下	5 km以
キネマティック	$20 \text{ mm} + 2 \times 10^{-6} \cdot D$ 以下	——
リアルタイムキネマティック	$20 \text{ mm} + 2 \times 10^{-6} \cdot D$ 以下	——

ただし、Dは測定距離 (km) とする。

一公共測量一 作業規程の準則 (第2刷)

正誤表

平成21年12月7日

ページ	行	正	誤																																																																																																																																																																																																								
45	下から22行目	六 設置完了後、対空標識設置明細票に…	ホ 設置完了後、対空標識設置明細票に…																																																																																																																																																																																																								
82	上から8行目	「調整用基準点」という。）	「調整基準点」という。）																																																																																																																																																																																																								
82	上から15行目	5 調整用基準点の設置場所は、所定の…	5 調整基準点の設置場所は、所定の…																																																																																																																																																																																																								
103	下から18行目	5 観測は、往路においては中心杭高、 <u>中心杭・縦断変化点杭</u> の…	5 観測は、往路においては中心杭高、中心杭、縦断変化点杭の…																																																																																																																																																																																																								
154	様式1-10	<table border="1"> <tr> <td>地区名</td> <td></td> <td>数值写真</td> <td>地上</td> <td>基準面高</td> <td>撮影高度</td> <td>コース間</td> <td>C</td> <td>-</td> <td>%</td> </tr> <tr> <td>地方名</td> <td></td> <td>レベル</td> <td>画素寸法</td> <td>地面高</td> <td></td> <td></td> <td>C</td> <td>-</td> <td>%</td> </tr> <tr> <td>コース</td> <td></td> <td>計画</td> <td>cm</td> <td>m</td> <td>m</td> <td>最小重複度</td> <td>C</td> <td>-</td> <td>%</td> </tr> <tr> <td>カメラ名</td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td>C</td> <td>-</td> <td>%</td> </tr> <tr> <td>焦点距離</td> <td>mm</td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td colspan="3">統合処理記録</td> </tr> <tr> <td>飛行方向</td> <td>撮影</td> <td>No.</td> <td>cm</td> <td>m</td> <td>m</td> <td></td> <td>統合日</td> <td colspan="2">年 月 日</td> </tr> <tr> <td>N</td> <td>90°</td> <td>h:m</td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td>データ量</td> <td colspan="2">GB</td> </tr> <tr> <td>W → E</td> <td>月</td> <td>日</td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td>画像形式</td> <td colspan="2">白黒・カラー・近赤外</td> </tr> <tr> <td>S</td> <td>日</td> <td>日</td> <td>差</td> <td>cm</td> <td>差</td> <td>%</td> <td>ビット数</td> <td colspan="2">各色 bit</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td></td> <td>差</td> <td>cm</td> <td>差</td> <td>%</td> <td>データ形式</td> <td colspan="2">非圧縮TIFF形式</td> </tr> </table>	地区名		数值写真	地上	基準面高	撮影高度	コース間	C	-	%	地方名		レベル	画素寸法	地面高			C	-	%	コース		計画	cm	m	m	最小重複度	C	-	%	カメラ名							C	-	%	焦点距離	mm						統合処理記録			飛行方向	撮影	No.	cm	m	m		統合日	年 月 日		N	90°	h:m					データ量	GB		W → E	月	日					画像形式	白黒・カラー・近赤外		S	日	日	差	cm	差	%	ビット数	各色 bit					差	cm	差	%	データ形式	非圧縮TIFF形式		<table border="1"> <tr> <td>地区名</td> <td></td> <td>縮尺</td> <td>地上</td> <td>基準面高</td> <td>撮影高度</td> <td>コース間</td> <td>C</td> <td>-</td> <td>%</td> </tr> <tr> <td>地方名</td> <td></td> <td></td> <td>解像度</td> <td>地面高</td> <td></td> <td></td> <td>C</td> <td>-</td> <td>%</td> </tr> <tr> <td>コース</td> <td></td> <td>計画</td> <td>cm</td> <td>m</td> <td>m</td> <td>最小重複度</td> <td>C</td> <td>-</td> <td>%</td> </tr> <tr> <td>カメラ名</td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td>C</td> <td>-</td> <td>%</td> </tr> <tr> <td>焦点距離</td> <td>mm</td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td colspan="3">統合処理記録</td> </tr> <tr> <td>飛行方向</td> <td>撮影</td> <td>No.</td> <td>cm</td> <td>m</td> <td>m</td> <td></td> <td>統合日</td> <td colspan="2">年 月 日</td> </tr> <tr> <td>N</td> <td>h:m</td> <td>実施</td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td>データ量</td> <td colspan="2">GB</td> </tr> <tr> <td>W → E</td> <td>月</td> <td>日</td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td>画像形式</td> <td colspan="2">白黒・カラー・近赤外</td> </tr> <tr> <td>S</td> <td>日</td> <td>日</td> <td>差</td> <td>m</td> <td>%</td> <td>%</td> <td>ビット数</td> <td colspan="2">各色 bit</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td></td> <td>差</td> <td>m</td> <td>%</td> <td>%</td> <td>データ形式</td> <td colspan="2">非圧縮TIFF形式</td> </tr> </table>	地区名		縮尺	地上	基準面高	撮影高度	コース間	C	-	%	地方名			解像度	地面高			C	-	%	コース		計画	cm	m	m	最小重複度	C	-	%	カメラ名							C	-	%	焦点距離	mm						統合処理記録			飛行方向	撮影	No.	cm	m	m		統合日	年 月 日		N	h:m	実施					データ量	GB		W → E	月	日					画像形式	白黒・カラー・近赤外		S	日	日	差	m	%	%	ビット数	各色 bit					差	m	%	%	データ形式	非圧縮TIFF形式	
地区名		数值写真	地上	基準面高	撮影高度	コース間	C	-	%																																																																																																																																																																																																		
地方名		レベル	画素寸法	地面高			C	-	%																																																																																																																																																																																																		
コース		計画	cm	m	m	最小重複度	C	-	%																																																																																																																																																																																																		
カメラ名							C	-	%																																																																																																																																																																																																		
焦点距離	mm						統合処理記録																																																																																																																																																																																																				
飛行方向	撮影	No.	cm	m	m		統合日	年 月 日																																																																																																																																																																																																			
N	90°	h:m					データ量	GB																																																																																																																																																																																																			
W → E	月	日					画像形式	白黒・カラー・近赤外																																																																																																																																																																																																			
S	日	日	差	cm	差	%	ビット数	各色 bit																																																																																																																																																																																																			
			差	cm	差	%	データ形式	非圧縮TIFF形式																																																																																																																																																																																																			
地区名		縮尺	地上	基準面高	撮影高度	コース間	C	-	%																																																																																																																																																																																																		
地方名			解像度	地面高			C	-	%																																																																																																																																																																																																		
コース		計画	cm	m	m	最小重複度	C	-	%																																																																																																																																																																																																		
カメラ名							C	-	%																																																																																																																																																																																																		
焦点距離	mm						統合処理記録																																																																																																																																																																																																				
飛行方向	撮影	No.	cm	m	m		統合日	年 月 日																																																																																																																																																																																																			
N	h:m	実施					データ量	GB																																																																																																																																																																																																			
W → E	月	日					画像形式	白黒・カラー・近赤外																																																																																																																																																																																																			
S	日	日	差	m	%	%	ビット数	各色 bit																																																																																																																																																																																																			
			差	m	%	%	データ形式	非圧縮TIFF形式																																																																																																																																																																																																			
279	上から7行目	については、 <u>データ取得方向</u> に…、陸方向を <u>右</u> に見た形で	については、データ取得、方向に…、陸方向を <u>左</u> に見た形で																																																																																																																																																																																																								
279	第48条第三号の図																																																																																																																																																																																																										

一公共測量一 作業規程の準則（第2刷）

正誤表

平成21年6月12日

ページ	行	正	誤
16	下から9行目	削除	2 点検の結果は、精度管理表にとりまとめるものとする。
57	下から11行目	ただし、nはモデル数、〔 〕の中・・・小数部は切り上げるものとし、 <u>nが2以下の場合は<math>N_H</math>及び<math>N_V</math>は4とする。</u>	ただし、nはモデル数とし、〔 〕の中・・・小数部は切り上げるものとする。
57	下から5行目	$N_H = 4 + 2 \left[ \frac{(n-6)}{6} \right] + 2 \left[ \frac{(c-3)}{3} \right] + \left[ \frac{(n-6)(c-3)}{30} \right]$	$N_H = 4 + 2 \left[ \frac{(n-6)}{6} \right] + 2 \left[ \frac{(c-3)}{3} \right] + \frac{(n-6)(c-3)}{30}$
105	上から5行目	また、 <u>横断面図</u> の縮尺は縦断面図の縦の縮尺に合わせることを標準とする。	また、横断面図面の縮尺は縦断面図の縦の縮尺に合わせることを標準とする。
107	下から11行目	単点観測法による場合は <u>第351条第5項第二号及び第三号</u> の規定を準用する。	単点観測法による場合は第362条第5項第2号及び第3号の規定を準用する。
110	上から7行目	4 等高・ <u>等深線図</u> データファイルは、横断測量等の結果に基づいて作成する。	4 等高・等深線地図データファイルは、横断測量等の結果に基づいて作成する。
127	上から11行目	B : $0.52 \leq \frac{S_1^2}{S_2^2} \leq 1.91$	B : $0.49 \leq \frac{S_1^2}{S_2^2} \leq 2.02$

195

様式第3-12

地区名		作業機関		撮影士		操縦士		整備士						
撮影年月日	平成 年 月 日	基地	機体	JA	カメラ	離陸	着陸	時	分					
撮影高度	ft	基地標高	ft	基準面標高	A m B m	レンズ	F mm	飛行時間	時 分					
縮尺	1	計器高度	m	フィルム		計器速度	km/H ML/H							
気象	天気	気流	風向	°	煙霧	気温	ft	°C	地上(離)	°C	気圧	離陸	着陸	hPa
コースNo.	開始時刻	終了時刻	フィルムNo.	露出	絞り	修正角	フィルムNo.	枚数	進行方向	概要	GPS/IMU	GPS/IMU初期化方法		
(撮影区域全体を表示する)														
ロールNo.	-	コース	マガジンNo.	マガジンNo.	合計	枚								

注1. 撮影されたコースは、中間検査後撮影略図のコースを赤線で表示する。  
 2. 採用時にA, Bコースと分割して採用されたときは、コースNo.欄に「OA, OB」と記載し、撮影略図にABコースの範囲を明確に表示する。  
 3. 基準面を異にして撮影する場合は、A, Bに区別する。  
 用紙の大きさはA4判とする。

地区名		作業機関		撮影士		操縦士		整備士						
撮影年月日	平成 年 月 日	基地	機体	JA	カメラ	離陸	着陸	時	分					
撮影高度	ft	基地標高	ft	基準面標高	A m B m	レンズ	F mm	飛行時間	時 分					
縮尺	1	計器高度	m	フィルム		計器速度	km/H ML/H							
気象	天気	気流	風向	°	煙霧	気温	ft	°C	地上(離)	°C	気圧	離陸	着陸	hPa
コースNo.	開始時刻	終了時刻	フィルムNo.	露出	絞り	修正角	フィルムNo.	枚数	進行方向	概要	GPS/IMU	GPS/IMU初期化方法		
(撮影区域全体を表示する)														
ロールNo.	-	コース	マガジンNo.	マガジンNo.	合計	枚								

注1. 撮影されたコースは、中間検査後撮影略図のコースを赤線で表示する。  
 2. 採用時にA, Bコースと分割して採用されたときは、コースNo.欄に「OA, OB」と記載し、撮影略図にABコースの範囲を明確に表示する。  
 3. 基準面を異にして撮影する場合は、A, Bに区別する。  
 用紙の大きさはA4判とする。

196

様式第3-13

デジタル航空カメラ撮影記録簿

地区名		作業機関		撮影士		操縦士		整備士						
撮影年月日	平成 年 月 日	基地	機体	JA	カメラ	離陸	着陸	時	分					
撮影高度	ft	基地標高	ft	基準面標高	A m B m	記録処理ユニット	飛行時間	時 分						
地上画素寸法	cm	計器高度	m	センサーユニット		計器速度	kt/H							
気象	天気	気流	風向	°	煙霧	気温	ft	°C	地上(離)	°C	気圧	離陸	着陸	hPa
コースNo.	開始時刻	終了時刻	フィルムNo.	露出	絞り	修正角	数値写真No.	枚数	進行方向	概要	GPS/IMU	GPS/IMU初期化方法		
(撮影区域全体を表示する)														
ロールNo.	-	コース	マガジンNo.	マガジンNo.	合計	枚								

注1. 撮影されたコースは、中間検査後撮影略図のコースを赤線で表示する。  
 2. 採用時にA, Bコースと分割して採用されたときは、コースNo.欄に「OA, OB」と記載し、撮影略図にABコースの範囲を明確に表示する。  
 3. 基準面を異にして撮影する場合は、A, Bに区別する。  
 用紙の大きさはA4判とする。

デジタル航空カメラ撮記録簿

地区名		作業機関		撮影士		操縦士		整備士						
撮影年月日	平成 年 月 日	基地	機体	JA	カメラ	離陸	着陸	時	分					
撮影高度	ft	基地標高	ft	基準面標高	A m B m	レンズ	F mm	飛行時間	時 分					
地上画素寸法	cm	計器高度	m	フィルム		計器速度	km/H ML/H							
気象	天気	気流	風向	°	煙霧	気温	ft	°C	地上(離)	°C	気圧	離陸	着陸	hPa
コースNo.	開始時刻	終了時刻	フィルムNo.	露出	絞り	修正角	フィルムNo.	枚数	進行方向	概要	GPS/IMU	GPS/IMU初期化方法		
(撮影区域全体を表示する)														
ロールNo.	-	コース	マガジンNo.	マガジンNo.	合計	枚								

注1. 撮影されたコースは、中間検査後撮影略図のコースを赤線で表示する。  
 2. 採用時にA, Bコースと分割して採用されたときは、コースNo.欄に「OA, OB」と記載し、撮影略図にABコースの範囲を明確に表示する。  
 3. 基準面を異にして撮影する場合は、A, Bに区別する。  
 用紙の大きさはA4判とする。

一公共測量一 作業規程の準則（第2刷）

正 誤 表

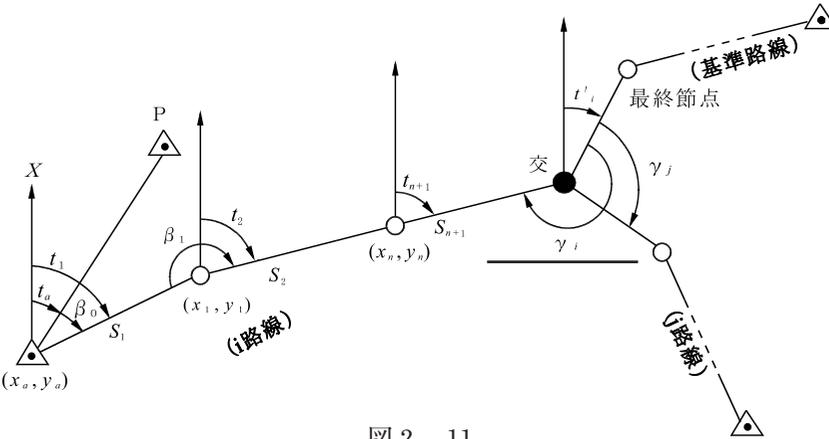
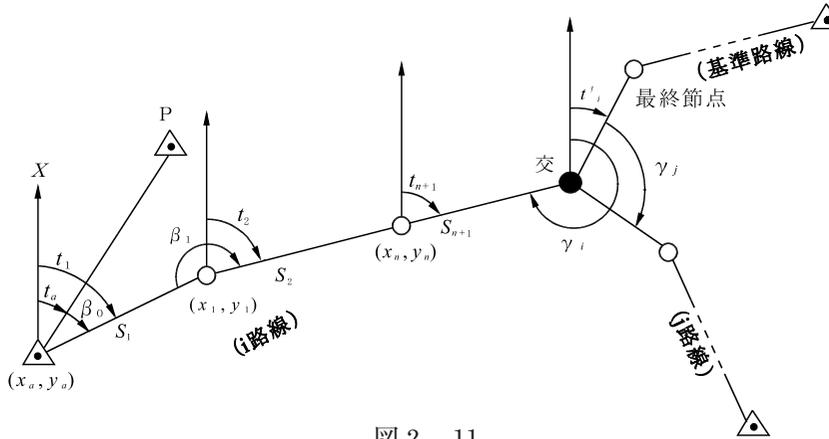
平成21年3月30日 現在

ページ	行	正	誤																																																																						
4	上から24行目	<u>点検測量率</u> は、次表を標準とする。	二 点検測量率は、次表を標準とする。																																																																						
16	下から3行目	G P S 観測による方位点の設置距離は200メートル以上とし、	G P S 観測による方位点の設置距離は200メートルとし、																																																																						
19	上から23行目の表中	<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="2">区 分</th> <th>許容範囲</th> <th>摘 要</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td rowspan="2">基線ベクトルの 環 閉 合 差</td> <td>水平 (<math>\Delta N, \Delta E</math>)</td> <td><math>20\text{mm}\sqrt{N}</math></td> <td rowspan="2">N : 辺数 <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</td> </tr> <tr> <td>高さ (<math>\Delta U</math>)</td> <td><math>30\text{mm}\sqrt{N}</math></td> </tr> <tr> <td rowspan="2">重複する基線 ベクトルの較差</td> <td>水平 (<math>\Delta N, \Delta E</math>)</td> <td>20mm</td> <td rowspan="2"><math>\Delta U</math> : 高さ方向の閉合差</td> </tr> <tr> <td>高さ (<math>\Delta U</math>)</td> <td>30mm</td> </tr> </tbody> </table>	区 分		許容範囲	摘 要	基線ベクトルの 環 閉 合 差	水平 ( $\Delta N, \Delta E$ )	$20\text{mm}\sqrt{N}$	N : 辺数 $\Delta N$ : 水平面の南北方向の閉合差 $\Delta E$ : 水平面の東西方向の閉合差	高さ ( $\Delta U$ )	$30\text{mm}\sqrt{N}$	重複する基線 ベクトルの較差	水平 ( $\Delta N, \Delta E$ )	20mm	$\Delta U$ : 高さ方向の閉合差	高さ ( $\Delta U$ )	30mm	<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="2">区 分</th> <th>許 容 範 囲</th> <th>摘 要</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td rowspan="2">基線ベクトルの 環 閉 合 差</td> <td>水平 (<math>\Delta N, \Delta E</math>)</td> <td><math>20\text{mm}\sqrt{N}</math></td> <td rowspan="2">N : 辺数 <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</td> </tr> <tr> <td>高さ (<math>\Delta U</math>)</td> <td><math>30\text{mm}\sqrt{N}</math></td> </tr> <tr> <td rowspan="2">重複する基線 ベクトルの較差</td> <td>水平 (<math>\Delta N, \Delta E</math>)</td> <td>20mm</td> <td rowspan="2"><math>\Delta U</math> : 高さ方向の閉合差</td> </tr> <tr> <td>高さ (<math>\Delta U</math>)</td> <td>30mm</td> </tr> </tbody> </table>	区 分		許 容 範 囲	摘 要	基線ベクトルの 環 閉 合 差	水平 ( $\Delta N, \Delta E$ )	$20\text{mm}\sqrt{N}$	N : 辺数 $\Delta N$ : 水平面の南北方向の閉合差 $\Delta E$ : 水平面の東西方向の閉合差	高さ ( $\Delta U$ )	$30\text{mm}\sqrt{N}$	重複する基線 ベクトルの較差	水平 ( $\Delta N, \Delta E$ )	20mm	$\Delta U$ : 高さ方向の閉合差	高さ ( $\Delta U$ )	30mm																																						
区 分		許容範囲	摘 要																																																																						
基線ベクトルの 環 閉 合 差	水平 ( $\Delta N, \Delta E$ )	$20\text{mm}\sqrt{N}$	N : 辺数 $\Delta N$ : 水平面の南北方向の閉合差 $\Delta E$ : 水平面の東西方向の閉合差																																																																						
	高さ ( $\Delta U$ )	$30\text{mm}\sqrt{N}$																																																																							
重複する基線 ベクトルの較差	水平 ( $\Delta N, \Delta E$ )	20mm	$\Delta U$ : 高さ方向の閉合差																																																																						
	高さ ( $\Delta U$ )	30mm																																																																							
区 分		許 容 範 囲	摘 要																																																																						
基線ベクトルの 環 閉 合 差	水平 ( $\Delta N, \Delta E$ )	$20\text{mm}\sqrt{N}$	N : 辺数 $\Delta N$ : 水平面の南北方向の閉合差 $\Delta E$ : 水平面の東西方向の閉合差																																																																						
	高さ ( $\Delta U$ )	$30\text{mm}\sqrt{N}$																																																																							
重複する基線 ベクトルの較差	水平 ( $\Delta N, \Delta E$ )	20mm	$\Delta U$ : 高さ方向の閉合差																																																																						
	高さ ( $\Delta U$ )	30mm																																																																							
27	上から21行目備考中	4. 表中の ( ) 内は <u>2</u> ~ 4 級水準測量に適用する。	4. 表中の ( ) 内は 1 ~ 4 級水準測量に適用する。																																																																						
30	下から12行目の表中	<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="2">区 分</th> <th>許容範囲</th> <th>摘 要</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td rowspan="2">基線ベクトルの較差</td> <td>水平 (<math>\Delta N, \Delta E</math>)</td> <td>20mm</td> <td rowspan="2"><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</td> </tr> <tr> <td>高さ (<math>\Delta U</math>)</td> <td>30mm</td> </tr> <tr> <td colspan="2"></td> <td></td> <td><math>\Delta U</math> : 高さ方向の閉合差</td> </tr> </tbody> </table>	区 分		許容範囲	摘 要	基線ベクトルの較差	水平 ( $\Delta N, \Delta E$ )	20mm	$\Delta N$ : 水平面の南北方向の閉合差 $\Delta E$ : 水平面の東西方向の閉合差	高さ ( $\Delta U$ )	30mm				$\Delta U$ : 高さ方向の閉合差	<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="2">区 分</th> <th>許 容 範 囲</th> <th>摘 要</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td rowspan="2">基線ベクトルの較差</td> <td>水平 (<math>\Delta N, \Delta E</math>)</td> <td>20mm</td> <td rowspan="2"><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</td> </tr> <tr> <td>高さ (<math>\Delta U</math>)</td> <td>30mm</td> </tr> <tr> <td colspan="2"></td> <td></td> <td><math>\Delta U</math> : 高さ方向の閉合差</td> </tr> </tbody> </table>	区 分		許 容 範 囲	摘 要	基線ベクトルの較差	水平 ( $\Delta N, \Delta E$ )	20mm	$\Delta N$ : 水平面の南北方向の閉合差 $\Delta E$ : 水平面の東西方向の閉合差	高さ ( $\Delta U$ )	30mm				$\Delta U$ : 高さ方向の閉合差																																										
区 分		許容範囲	摘 要																																																																						
基線ベクトルの較差	水平 ( $\Delta N, \Delta E$ )	20mm	$\Delta N$ : 水平面の南北方向の閉合差 $\Delta E$ : 水平面の東西方向の閉合差																																																																						
	高さ ( $\Delta U$ )	30mm																																																																							
			$\Delta U$ : 高さ方向の閉合差																																																																						
区 分		許 容 範 囲	摘 要																																																																						
基線ベクトルの較差	水平 ( $\Delta N, \Delta E$ )	20mm	$\Delta N$ : 水平面の南北方向の閉合差 $\Delta E$ : 水平面の東西方向の閉合差																																																																						
	高さ ( $\Delta U$ )	30mm																																																																							
			$\Delta U$ : 高さ方向の閉合差																																																																						
31	上から2行目の表中	<p>ロ 往復観測値の較差の許容範囲は、次表を標準とする。</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>項目</th> <th>区分</th> <th>1級水準点</th> <th>2級水準点</th> <th>3, 4級水準点</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>往復観測値の較差</td> <td></td> <td><math>5\text{mm}\sqrt{S}</math></td> <td><math>5\text{mm}\sqrt{S}</math></td> <td><math>20\text{mm}\sqrt{S}</math></td> </tr> <tr> <td>読定単位</td> <td></td> <td>1mm</td> <td>1mm</td> <td>1mm</td> </tr> <tr> <td>備考</td> <td colspan="4">Sは観測距離(片道、km単位)とする。</td> </tr> </tbody> </table> <p>ニ 固定点を經由して求めた各標高の較差の許容範囲は、次表を標準とする。</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>項目</th> <th>区分</th> <th>1級水準点</th> <th>2級水準点</th> <th>3, 4級水準点</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>標高の較差</td> <td></td> <td>3mm</td> <td>3mm</td> <td>10mm</td> </tr> <tr> <td>読定単位</td> <td></td> <td>1mm</td> <td>1mm</td> <td>1mm</td> </tr> </tbody> </table>	項目	区分	1級水準点	2級水準点	3, 4級水準点	往復観測値の較差		$5\text{mm}\sqrt{S}$	$5\text{mm}\sqrt{S}$	$20\text{mm}\sqrt{S}$	読定単位		1mm	1mm	1mm	備考	Sは観測距離(片道、km単位)とする。				項目	区分	1級水準点	2級水準点	3, 4級水準点	標高の較差		3mm	3mm	10mm	読定単位		1mm	1mm	1mm	<p>ロ 往復観測値の較差の許容範囲は、次表を標準とする。</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>項目</th> <th>区分</th> <th>1級水準点</th> <th>2級水準点</th> <th>3, 4級水準点</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>往復観測値の較差</td> <td></td> <td><math>5\text{mm}\sqrt{S}</math></td> <td><math>5\text{mm}\sqrt{S}</math></td> <td><math>20\text{mm}\sqrt{S}</math></td> </tr> <tr> <td>読定単位</td> <td></td> <td>0.1mm</td> <td>1mm</td> <td>1mm</td> </tr> <tr> <td>備考</td> <td colspan="4">Sは観測距離(片道、km単位)とする。</td> </tr> </tbody> </table> <p>ニ 固定点を經由して求めた各標高の較差の許容範囲は、次表を標準とする。</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>項目</th> <th>区分</th> <th>1級水準点</th> <th>2級水準点</th> <th>3, 4級水準点</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>往復観測値の較差</td> <td></td> <td>3mm</td> <td>3mm</td> <td>10mm</td> </tr> <tr> <td>読定単位</td> <td></td> <td>0.1mm</td> <td>1mm</td> <td>1mm</td> </tr> </tbody> </table>	項目	区分	1級水準点	2級水準点	3, 4級水準点	往復観測値の較差		$5\text{mm}\sqrt{S}$	$5\text{mm}\sqrt{S}$	$20\text{mm}\sqrt{S}$	読定単位		0.1mm	1mm	1mm	備考	Sは観測距離(片道、km単位)とする。				項目	区分	1級水準点	2級水準点	3, 4級水準点	往復観測値の較差		3mm	3mm	10mm	読定単位		0.1mm	1mm	1mm
項目	区分	1級水準点	2級水準点	3, 4級水準点																																																																					
往復観測値の較差		$5\text{mm}\sqrt{S}$	$5\text{mm}\sqrt{S}$	$20\text{mm}\sqrt{S}$																																																																					
読定単位		1mm	1mm	1mm																																																																					
備考	Sは観測距離(片道、km単位)とする。																																																																								
項目	区分	1級水準点	2級水準点	3, 4級水準点																																																																					
標高の較差		3mm	3mm	10mm																																																																					
読定単位		1mm	1mm	1mm																																																																					
項目	区分	1級水準点	2級水準点	3, 4級水準点																																																																					
往復観測値の較差		$5\text{mm}\sqrt{S}$	$5\text{mm}\sqrt{S}$	$20\text{mm}\sqrt{S}$																																																																					
読定単位		0.1mm	1mm	1mm																																																																					
備考	Sは観測距離(片道、km単位)とする。																																																																								
項目	区分	1級水準点	2級水準点	3, 4級水準点																																																																					
往復観測値の較差		3mm	3mm	10mm																																																																					
読定単位		0.1mm	1mm	1mm																																																																					
40	上から7行目の表	<table border="1"> <thead> <tr> <th>項 目</th> <th>許容範囲</th> <th>摘 要</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td rowspan="2">セット間較差</td> <td><math>\Delta N, \Delta E</math></td> <td>20mm</td> <td rowspan="2"><u>X、Y座標、H(標高)</u> <u>と比較も可</u></td> </tr> <tr> <td><math>\Delta U</math></td> <td>30mm</td> </tr> </tbody> </table>	項 目	許容範囲	摘 要	セット間較差	$\Delta N, \Delta E$	20mm	<u>X、Y座標、H(標高)</u> <u>と比較も可</u>	$\Delta U$	30mm	<table border="1"> <thead> <tr> <th>項 目</th> <th>許 容 範 囲</th> <th>摘 要</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td rowspan="2">セット間較差</td> <td><math>\Delta N, \Delta E</math></td> <td>20mm</td> <td rowspan="2">X、Y座標、H(標高) の比較でも可</td> </tr> <tr> <td><math>\Delta U</math></td> <td>30mm</td> </tr> </tbody> </table>	項 目	許 容 範 囲	摘 要	セット間較差	$\Delta N, \Delta E$	20mm	X、Y座標、H(標高) の比較でも可	$\Delta U$	30mm																																																				
項 目	許容範囲	摘 要																																																																							
セット間較差	$\Delta N, \Delta E$	20mm	<u>X、Y座標、H(標高)</u> <u>と比較も可</u>																																																																						
	$\Delta U$	30mm																																																																							
項 目	許 容 範 囲	摘 要																																																																							
セット間較差	$\Delta N, \Delta E$	20mm	X、Y座標、H(標高) の比較でも可																																																																						
	$\Delta U$	30mm																																																																							
41	上から15行目	・・・地物等の <u>相対</u> 的位置関係・・・	・・・地物等の <u>想定</u> 的位置関係・・・																																																																						

ページ	行	正	誤																																																																												
75	上から 15 行目の表	<table border="1"> <thead> <tr> <th rowspan="2">地図情報 レベル</th> <th rowspan="2">水平位置 (標準偏差)</th> <th rowspan="2">地上画素 寸 法</th> <th rowspan="2">撮影縮尺</th> <th colspan="2">数値地形モデル</th> </tr> <tr> <th>グリッド間隔</th> <th>標高点 (標準偏差)</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>500</td> <td>0.5m 以内</td> <td>0.1m 以内</td> <td>1/3,000～1/4,000</td> <td>5m 以内</td> <td>0.5m 以内</td> </tr> <tr> <td>1000</td> <td>1.0m 以内</td> <td>0.2m 以内</td> <td>1/6,000～1/8,000</td> <td>10m 以内</td> <td>0.5m 以内</td> </tr> <tr> <td>2500</td> <td>2.5m 以内</td> <td>0.4m 以内</td> <td>1/10,000～1/12,500</td> <td>25m 以内</td> <td>1.0m 以内</td> </tr> <tr> <td>5000</td> <td>5.0m 以内</td> <td>0.8m 以内</td> <td>1/20,000～1/25,000</td> <td>50m 以内</td> <td>2.5m 以内</td> </tr> <tr> <td>10000</td> <td>10.0m 以内</td> <td>1.0m 以内</td> <td>1/30,000</td> <td>50m 以内</td> <td>5.0m 以内</td> </tr> </tbody> </table>	地図情報 レベル	水平位置 (標準偏差)	地上画素 寸 法	撮影縮尺	数値地形モデル		グリッド間隔	標高点 (標準偏差)	500	0.5m 以内	0.1m 以内	1/3,000～1/4,000	5m 以内	0.5m 以内	1000	1.0m 以内	0.2m 以内	1/6,000～1/8,000	10m 以内	0.5m 以内	2500	2.5m 以内	0.4m 以内	1/10,000～1/12,500	25m 以内	1.0m 以内	5000	5.0m 以内	0.8m 以内	1/20,000～1/25,000	50m 以内	2.5m 以内	10000	10.0m 以内	1.0m 以内	1/30,000	50m 以内	5.0m 以内	<table border="1"> <thead> <tr> <th rowspan="2">地図情報 レベル</th> <th rowspan="2">水平位置 (標準偏差)</th> <th rowspan="2">地上画素 寸 法</th> <th rowspan="2">撮影縮尺</th> <th colspan="2">数値地形モデル</th> </tr> <tr> <th>グリッド間隔</th> <th>標高点</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>500</td> <td>0.5m 以内</td> <td>0.1m 以内</td> <td>1/3,000～1/4,000</td> <td>5m 以内</td> <td>0.5m 以内</td> </tr> <tr> <td>1000</td> <td>1.0m 以内</td> <td>0.2m 以内</td> <td>1/6,000～1/8,000</td> <td>10m 以内</td> <td>0.5m 以内</td> </tr> <tr> <td>2500</td> <td>2.5m 以内</td> <td>0.4m 以内</td> <td>1/10,000～1/12,500</td> <td>25m 以内</td> <td>1.0m 以内</td> </tr> <tr> <td>5000</td> <td>5.0m 以内</td> <td>0.8m 以内</td> <td>1/20,000～1/25,000</td> <td>50m 以内</td> <td>2.5m 以内</td> </tr> <tr> <td>10000</td> <td>10.0m 以内</td> <td>1.0m 以内</td> <td>1/30,000</td> <td>50m 以内</td> <td>5.0m 以内</td> </tr> </tbody> </table>	地図情報 レベル	水平位置 (標準偏差)	地上画素 寸 法	撮影縮尺	数値地形モデル		グリッド間隔	標高点	500	0.5m 以内	0.1m 以内	1/3,000～1/4,000	5m 以内	0.5m 以内	1000	1.0m 以内	0.2m 以内	1/6,000～1/8,000	10m 以内	0.5m 以内	2500	2.5m 以内	0.4m 以内	1/10,000～1/12,500	25m 以内	1.0m 以内	5000	5.0m 以内	0.8m 以内	1/20,000～1/25,000	50m 以内	2.5m 以内	10000	10.0m 以内	1.0m 以内	1/30,000	50m 以内	5.0m 以内
地図情報 レベル	水平位置 (標準偏差)	地上画素 寸 法					撮影縮尺	数値地形モデル																																																																							
			グリッド間隔	標高点 (標準偏差)																																																																											
500	0.5m 以内	0.1m 以内	1/3,000～1/4,000	5m 以内	0.5m 以内																																																																										
1000	1.0m 以内	0.2m 以内	1/6,000～1/8,000	10m 以内	0.5m 以内																																																																										
2500	2.5m 以内	0.4m 以内	1/10,000～1/12,500	25m 以内	1.0m 以内																																																																										
5000	5.0m 以内	0.8m 以内	1/20,000～1/25,000	50m 以内	2.5m 以内																																																																										
10000	10.0m 以内	1.0m 以内	1/30,000	50m 以内	5.0m 以内																																																																										
地図情報 レベル	水平位置 (標準偏差)	地上画素 寸 法	撮影縮尺	数値地形モデル																																																																											
				グリッド間隔	標高点																																																																										
500	0.5m 以内	0.1m 以内	1/3,000～1/4,000	5m 以内	0.5m 以内																																																																										
1000	1.0m 以内	0.2m 以内	1/6,000～1/8,000	10m 以内	0.5m 以内																																																																										
2500	2.5m 以内	0.4m 以内	1/10,000～1/12,500	25m 以内	1.0m 以内																																																																										
5000	5.0m 以内	0.8m 以内	1/20,000～1/25,000	50m 以内	2.5m 以内																																																																										
10000	10.0m 以内	1.0m 以内	1/30,000	50m 以内	5.0m 以内																																																																										
75	下から 5 行目	前条 <u>第一号</u> から <u>第七号</u> の作業については、	前条第 1 号から第 5 号まで及び第 7 号の作業については、																																																																												
91	上から 21 行目	基盤地図情報の作成（更新を含む。以下同じ。）方法は、新たな測量作業による方法及び既存の測量成果 <u>等</u> の編集により作成する方法によるものとする。	基盤地図情報の作成（更新を含む。以下同じ。）方法は、新たな測量作業による方法及び既存の測量成果の編集により作成する方法によるものとする。																																																																												
91	上から 23 行目	既存の測量成果 <u>等</u> を編集する方法は、第 3 節の規定を適用する。	既存の測量成果を編集する方法は、第 3 節の規定を適用する。																																																																												
104	上から 15 行目の表中	<table border="1"> <thead> <tr> <th>項 目</th> <th>許容範囲</th> <th>摘 要</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td rowspan="2">セット間較差</td> <td><math>\angle N, \angle E</math></td> <td>20 mm</td> </tr> <tr> <td><math>\angle U</math></td> <td>30 mm</td> </tr> <tr> <td colspan="3">既知点の X、Y 座標、H（標高）と比較も可</td> </tr> </tbody> </table>	項 目	許容範囲	摘 要	セット間較差	$\angle N, \angle E$	20 mm	$\angle U$	30 mm	既知点の X、Y 座標、H（標高）と比較も可			<table border="1"> <thead> <tr> <th>項 目</th> <th>許容範囲</th> <th>摘 要</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td rowspan="2">セット間較差</td> <td><math>\angle N, \angle E</math></td> <td>20 mm</td> </tr> <tr> <td><math>\angle U</math></td> <td>30 mm</td> </tr> <tr> <td colspan="3">既知点の X、Y 座標、H（標高）と比較も可</td> </tr> </tbody> </table>	項 目	許容範囲	摘 要	セット間較差	$\angle N, \angle E$	20 mm	$\angle U$	30 mm	既知点の X、Y 座標、H（標高）と比較も可																																																								
項 目	許容範囲	摘 要																																																																													
セット間較差	$\angle N, \angle E$	20 mm																																																																													
	$\angle U$	30 mm																																																																													
既知点の X、Y 座標、H（標高）と比較も可																																																																															
項 目	許容範囲	摘 要																																																																													
セット間較差	$\angle N, \angle E$	20 mm																																																																													
	$\angle U$	30 mm																																																																													
既知点の X、Y 座標、H（標高）と比較も可																																																																															
107	下から 11 行目	第 362 条第 5 項 <u>第二号</u> 及び <u>第三号</u> の規定を準用する。	第 362 条第 5 項第 2 号及び第 3 号の規定を準用する。																																																																												

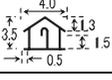
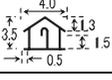
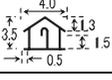
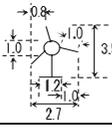
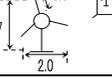
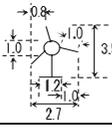
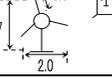
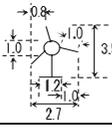
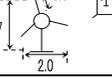


ページ	行	正	誤
188	下から4行目	⑨ジオイド高： <u>(基準点に適用) 小数点型式、m単位としm以下3桁までとする。</u> <u>等 級：(水準点に適用) 2桁の整数とする</u> <u>11～13：1等～3等</u> <u>21～24：1級～4級</u> <u>25：簡易</u>	⑨ジオイド高：小数点型式、m単位としm以下3桁までとする。
234	上から9行目	$P$ ：測点1と測点2の平均気圧 (hPa)	$P$ ：測点1と測点2の平均気圧 (hPa)
234	上から22行目	$P_1$ ：計算の基準とした測点で観測した気圧 (hPa) $P_2$ ：求めようとする測点の気圧 (hPa) $T = 273.15 + t$ ：絶対温度 (K)	$P_1$ ：計算の基準とした測点で観測した気圧 (hPa) $P_2$ ：求めようとする測点の気圧 (hPa) $T = 273 + t$ ：絶対温度 (k)
240	上から5行目	(2) 距離観測の観測方程式 $v(s_{ik}) = -b_{ik}\Delta x_i - a_{ik}\Delta y_i + b_{ik}\Delta x_k + a_{ik}\Delta y_k - l_{s_{ik}}$	(2) 距離観測の観測方程式 $v(t_{ik}) = -b_{ik}\Delta x_i - a_{ik}\Delta y_i + b_{ik}\Delta x_k + a_{ik}\Delta y_k - l_{s_{ik}}$
240	上から12行目	$s'_{ik}$ ： $P_i, P_k$ 間の <u>平面直角座標上</u> の近似距離 $\{(x'_k - x'_i)^2 + (y'_k - y'_i)^2\}^{\frac{1}{2}}$	$S'_{ik}$ ： $P_i, P_k$ 間の平面座標上の近似距離 $\{(x'_k - x'_i)^2 + (y'_k - y'_i)^2\}^{\frac{1}{2}}$
240	上から15行目	$s_{ik}$ ： $P_i, P_k$ 間の <u>平面直角座標上</u> の測定距離 (m単位)	$s_{ik}$ ： $P_i, P_k$ 間の平面座標上の測定距離 (m単位)
240	上から19行目	$z_{im}$ ：標定誤差、 $P_i$ 点におけるm組目の方向観測を方向角に換算するときの仮定方向角 ( $t'$ ) に対する補正值 (秒単位)	$z_{im}$ ：標定誤差、 $P_i$ 点におけるm組目の方向観測を方向角に換算するときの仮定方向角 ( $t'$ ) に対する補正值 (秒単位)
241	上から3行目	$N = A^T P A, \underline{U} = A^T P L$	$N = A^T P A, N = A^T P L$
241	下から6行目	$\cong D \cdot \sin \left( \frac{\alpha_1 - \alpha_2}{2} \right) + \frac{1}{2} (i_1 + f_1) - \frac{1}{2} (i_2 + f_2)$	$\cong D \cdot \sin \left( \frac{\alpha_1 - \alpha_2}{2} \right) + \frac{1}{2} (i_1 + f_1) - \frac{1}{2} (i_2 + f_2)$
242	上から5行目	$K$ ：両差 (気差及び球差) = $\frac{(1-k)S^2}{2R}$	$K$ ：両差 (気差及び球差) = $\frac{(1-k)D^2}{2R}$
242	上から14行目	2.6 標高の <u>精算</u> (厳密高低網平均計算)	2.6 標高の計算 (厳密高低網平均計算)
243	下から7行目	$M_h = \frac{m_0}{\sqrt{P_h}}$	$M_h = \frac{\sqrt{m_0}}{P_h}$

ページ	行	正	誤
244	図 2.11	 <p style="text-align: center;">図 2. 11</p>	 <p style="text-align: center;">図 2. 11</p>
244	上から 6 行目	$t_1 = t_a + \underline{\beta_0}$	$t_1 = t_a + \Sigma \beta_0$
247	上から 3 行目	$V = (CP^{-1})^T K$ $P^{-1} = \begin{pmatrix} 1/P_1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1/P_2 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1/P_3 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1/P_4 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1/P_5 \end{pmatrix}, \quad K = \begin{pmatrix} K_1 \\ K_2 \\ K_3 \end{pmatrix}$	$V = (CP^{-1})^T K$ $P^{-1} = \begin{pmatrix} 1/P_1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1/P_2 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1/P_3 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1/P_4 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1/P_5 \end{pmatrix}, \quad K = \begin{pmatrix} K_1 \\ K_2 \\ K_3 \end{pmatrix}$
248	下から 15 行目	$\delta \beta_k = \Delta \beta_i / \underline{\text{(夾角の観測値の数)}} : \text{夾角 } \beta_{ik} \text{ への補正值}$	$\delta \beta_k = \Delta \beta_i / \text{夾角の観測値の数} : \text{夾角 } \beta_{ik} \text{ への補正值}$
248	下から 16 行目	(1) 交点 P Q 間 (i 路線) の各夾角 ( $\beta_{ik}$ ) への補正 ( $\delta \beta_k$ )	(1) 交点 P Q 間 (i 路線) の角夾角 ( $\beta_{ik}$ ) への補正 ( $\delta \beta_k$ )
250	上から 5 行目	<p>2.9.4 縮尺係数</p> $m = m_0 \left( 1 + \frac{y^2}{2M_1 N_1 m_0^2} + \frac{y^4}{24M_1^2 N_1^2 m_0^4} \right)$	<p>2.9.4 縮尺係数</p> $m = m_0 \left( \frac{y^2}{2M_1 N_1 m_0^2} + \frac{y^4}{24M_1^2 N_1^2 m_0^4} \right)$
250	下から 15 行目	$\phi_1 = (A_1 \theta + A_2 \sin 2 \theta + A_3 \sin 4 \theta + \underline{A_4} \theta \cos 2 \theta + A_5 \sin 6 \theta$ $+ A_6 \theta \cos 4 \theta + A_7 \theta^2 \sin 2 \theta + A_8 \sin 8 \theta + A_9 \theta \cos 6 \theta$ $+ A_{10} \theta^2 \sin 4 \theta + A_{11} \theta^3 \cos 2 \theta) \underline{\rho''}$	$\phi_1 = (A_1 \theta + A_2 \sin 2 \theta + A_3 \sin 4 \theta + A_4 \cos 2 \theta + A_5 \sin 6 \theta$ $+ A_6 \theta \cos 4 \theta + A_7 \theta^2 \sin 2 \theta + A_8 \sin 8 \theta + A_9 \theta \cos 6 \theta$ $+ A_{10} \theta^2 \sin 4 \theta + A_{11} \theta^3 \cos 2 \theta) \rho$

ページ	行	正	誤
251	下から6行目	<b>3.1.1 経緯度及び高さから地心直交座標系への変換</b> $X = (N + h) \cos \phi \cos \lambda$ $Y = (N + h) \cos \phi \sin \lambda$ $Z = \{N (1 - e^2) + h\} \sin \phi$ $h = H + N_g$	<b>3.1.1 経緯度及び高さから地心直交座標系への変換</b> $X = (N + h) \cos \phi \cos \lambda$ $X = (N + h) \cos \phi \sin \lambda$ $Z = \{N (1 - e^2) + h\} \sin \phi$ $h = H + N_g$
256	上から6行目	(2) 測地座標 (緯度 $\phi$ 、経度 $\lambda$ 、楕円体高 $h$ ) による観測方程式	(2) 測地座標 (緯度 $\phi$ 、経度 $\lambda$ 、楕円体高 $h$ ) による観測方程式)
256	上から10行目	$\begin{pmatrix} V_x \\ V_y \\ V_z \end{pmatrix} = m_2 \begin{pmatrix} \delta \phi_2 \\ \delta \lambda_2 \\ \delta h_2 \end{pmatrix} - m_1 \begin{pmatrix} \delta \phi_1 \\ \delta \lambda_1 \\ \delta h_1 \end{pmatrix} + M_\xi \begin{pmatrix} \Delta X_0 \\ \Delta Y_0 \\ \Delta Z_0 \end{pmatrix} \xi + M_\eta \begin{pmatrix} \Delta X_0 \\ \Delta Y_0 \\ \Delta Z_0 \end{pmatrix} \eta + M_\alpha \begin{pmatrix} \Delta X_0 \\ \Delta Y_0 \\ \Delta Z_0 \end{pmatrix} \alpha + \begin{pmatrix} \Delta X_0 \\ \Delta Y_0 \\ \Delta Z_0 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} \Delta X_{0b} \\ \Delta Y_{0b} \\ \Delta Z_{0b} \end{pmatrix}$ <p>(補正量) (未知量) (未知量) (概算値) (観測値)</p>	$\begin{pmatrix} V_x \\ V_y \\ V_z \end{pmatrix} = m_2 \begin{pmatrix} \delta \phi_2 \\ \delta \lambda_2 \\ \delta h_2 \end{pmatrix} - m_1 \begin{pmatrix} \delta \phi_1 \\ \delta \lambda_1 \\ \delta h_1 \end{pmatrix} + M_\xi \begin{pmatrix} \Delta X_0 \\ \Delta Y_0 \\ \Delta Z_0 \end{pmatrix} \xi + M_\eta \begin{pmatrix} \Delta X_0 \\ \Delta Y_0 \\ \Delta Z_0 \end{pmatrix} \eta + M_\alpha \begin{pmatrix} \Delta X_0 \\ \Delta Y_0 \\ \Delta Z_0 \end{pmatrix} \alpha + \begin{pmatrix} \Delta X_0 \\ \Delta Y_0 \\ \Delta Z_0 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} \Delta X_{0b} \\ \Delta Y_{0b} \\ \Delta Z_{0b} \end{pmatrix}$ <p>(補正量) (未知量) (未知量) (概算値) (観測地)</p>
256	上から12行目	$m_i = \begin{pmatrix} -(M_i + h_i) \cdot \sin \phi_i \cdot \cos \lambda_i & -(N_i + h_i) \cdot \cos \phi_i \cdot \sin \lambda_i & \cos \phi_i \cdot \cos \lambda_i \\ -(M_i + h_i) \cdot \sin \phi_i \cdot \sin \lambda_i & (N_i + h_i) \cdot \cos \phi_i \cdot \cos \lambda_i & \cos \phi_i \cdot \sin \lambda_i \\ (M_i + h_i) \cdot \cos \phi_i & 0 & \sin \phi_i \end{pmatrix}_{(i=1, 2)}$	$m_i = \begin{pmatrix} -(M_i + h_i) \cdot \sin \phi_i \cdot \cos \lambda_i & -(M_i + h_i) \cdot \cos \phi_i \cdot \sin \lambda_i & \cos \phi_i \cdot \cos \lambda_i \\ -(M_i + h_i) \cdot \sin \phi_i \cdot \sin \lambda_i & (M_i + h_i) \cdot \cos \phi_i \cdot \cos \lambda_i & \cos \phi_i \cdot \sin \lambda_i \\ (M_i + h_i) \cdot \cos \phi_i & 0 & \sin \phi_i \end{pmatrix}_{(i=1, 2)}$
256	上から17行目	$\hat{p} = (\Sigma_{\Delta X, \Delta Y, \Delta Z})^{-1}$	$p = (\Sigma_{\Delta X, \Delta Y, \Delta Z})^{-1}$
256	上から22行目	$\Sigma_{\Delta X, \Delta Y, \Delta Z} : \Delta X, \Delta Y, \Delta Z$ の分散・共分散行列 $\Sigma_{N, E, U} = \begin{pmatrix} \underline{d}_N & 0 & 0 \\ 0 & \underline{d}_E & 0 \\ 0 & 0 & \underline{d}_U \end{pmatrix}$ <p><math>\underline{d}_N</math> : 水平面の南北方向の分散  <math>\underline{d}_E</math> : 水平面の東西方向の分散  <math>\underline{d}_U</math> : 高さ方向の分散</p>	$\Sigma_{\Delta X, \Delta Y, \Delta Z} : \Delta X, \Delta Y, \Delta Z$ の分散・共分散行列 $\Sigma_{N, E, U} = \begin{pmatrix} d_N & 0 & 0 \\ 0 & d_E & 0 \\ 0 & 0 & d_U \end{pmatrix}$ <p><math>d_N</math> : 水平面の南北方向の分散  <math>d_E</math> : 水平面の東西方向の分散  <math>d_U</math> : 高さ方向の分散</p>
256	下から7行目	$P = \begin{pmatrix} \sigma_{\Delta X \Delta X} & \sigma_{\Delta X \Delta Y} & \sigma_{\Delta X \Delta Z} \\ \sigma_{\Delta Y \Delta X} & \sigma_{\Delta Y \Delta Y} & \sigma_{\Delta Y \Delta Z} \\ \sigma_{\Delta Z \Delta X} & \sigma_{\Delta Z \Delta Y} & \sigma_{\Delta Z \Delta Z} \end{pmatrix}^{-1}$	$P = \begin{pmatrix} \sigma_{\Delta X \Delta X} & \sigma_{\Delta X \Delta Y} & \sigma_{\Delta X \Delta Z} \\ \sigma_{\Delta Y \Delta X} & \sigma_{\Delta Y \Delta Y} & \sigma_{\Delta Y \Delta Z} \\ \sigma_{\Delta Z \Delta X} & \sigma_{\Delta Z \Delta Y} & \sigma_{\Delta Z \Delta Z} \end{pmatrix}^{-1}$

ページ	行	正	誤
258	下から9行目	$\Delta G$ : 正標高補正量 ( <u>m</u> 単位) $g_i, g_j$ : 水準点 <i>i j</i> における重力値 (地表重力値 <u>m Gal</u> 単位) $\Delta H$ : 水準点 <i>i</i> から <i>j</i> の観測高低差 (m単位) $\gamma_0$ : 980619.92 m Gal (緯度45°における正規重力値 <u>m Gal</u> 単位) $H_i, H_j$ : 水準点 <i>i j</i> における標高 (正標高 <u>m</u> 単位)	$\Delta G$ : 正標高補正量 (mm単位) $g_i, g_j$ : 水準点 <i>i j</i> における重力値 (地表重力値 (m Gal単位) $\Delta H$ : 水準点 <i>i</i> から <i>j</i> の観測比高 (m単位) $\gamma_0$ : 980619.92 m Gal (緯度45°における正規重力値m Gal単位) $H_i, H_j$ : 水準点 <i>i j</i> における標高 (正標高 (m単位)
289	下から11行目	第73条	第37条

336	29美術館の次に追加	<table border="1"> <tr> <td rowspan="3">建物等</td> <td rowspan="3">建物記号</td> <td rowspan="3">35</td> <td rowspan="3">30</td> <td rowspan="3">老人ホーム</td> <td>一般 道路 河川</td> <td></td> <td rowspan="3">挿入位置</td> <td rowspan="3">点</td> <td rowspan="3">E5</td> <td rowspan="3">4</td> <td rowspan="3"> <ul style="list-style-type: none"> <li>1. 老人ホームは老人福祉法の老人福祉のうち養護老人ホーム、特別養護老人ホーム及び軽老人ホームをいう。</li> <li>2. 規模の大きな老人ホームは、注記で表示することを原則とする。ただし、市街地等において重要な地物を抹消するおそれがある場合は記号で表示する。</li> </ul> </td> </tr> <tr> <td>一般 道路 河川</td> <td></td> </tr> <tr> <td>一般</td> <td></td> </tr> </table>	建物等	建物記号	35	30	老人ホーム	一般 道路 河川		挿入位置	点	E5	4	<ul style="list-style-type: none"> <li>1. 老人ホームは老人福祉法の老人福祉のうち養護老人ホーム、特別養護老人ホーム及び軽老人ホームをいう。</li> <li>2. 規模の大きな老人ホームは、注記で表示することを原則とする。ただし、市街地等において重要な地物を抹消するおそれがある場合は記号で表示する。</li> </ul>	一般 道路 河川		一般				
建物等	建物記号	35						30	老人ホーム						一般 道路 河川		挿入位置	点	E5	4	<ul style="list-style-type: none"> <li>1. 老人ホームは老人福祉法の老人福祉のうち養護老人ホーム、特別養護老人ホーム及び軽老人ホームをいう。</li> <li>2. 規模の大きな老人ホームは、注記で表示することを原則とする。ただし、市街地等において重要な地物を抹消するおそれがある場合は記号で表示する。</li> </ul>
															一般 道路 河川						
			一般																		
351	38防犯灯の次に追加	<table border="1"> <tr> <td rowspan="2">小物体</td> <td rowspan="2">その他の小物体</td> <td rowspan="2">42</td> <td rowspan="2">39</td> <td rowspan="2">風車</td> <td>一般 道路 河川</td> <td></td> <td>記号表示位置を点情報で取得</td> <td>面</td> <td>E1</td> <td rowspan="2">3</td> <td rowspan="2"> <ul style="list-style-type: none"> <li>1. 風車は、発電を目的に構築されたものをいう。</li> </ul> </td> </tr> <tr> <td>一般</td> <td></td> <td>挿入位置</td> <td>点</td> <td>E5</td> <td> <ul style="list-style-type: none"> <li>1. 風車は、発電を目的に構築されたものを表示する。</li> <li>2. 基部の大きさが図上2.0mm以上のものは、基部の正射影に高塔（図式分類コード 42-35）の記号を適用し、その中央に風車の記号を表示する。</li> </ul> </td> </tr> </table>	小物体	その他の小物体	42	39	風車	一般 道路 河川		記号表示位置を点情報で取得	面	E1	3	<ul style="list-style-type: none"> <li>1. 風車は、発電を目的に構築されたものをいう。</li> </ul>	一般		挿入位置	点	E5	<ul style="list-style-type: none"> <li>1. 風車は、発電を目的に構築されたものを表示する。</li> <li>2. 基部の大きさが図上2.0mm以上のものは、基部の正射影に高塔（図式分類コード 42-35）の記号を適用し、その中央に風車の記号を表示する。</li> </ul>	
小物体	その他の小物体	42						39	風車	一般 道路 河川		記号表示位置を点情報で取得			面	E1	3	<ul style="list-style-type: none"> <li>1. 風車は、発電を目的に構築されたものをいう。</li> </ul>			
			一般		挿入位置	点	E5			<ul style="list-style-type: none"> <li>1. 風車は、発電を目的に構築されたものを表示する。</li> <li>2. 基部の大きさが図上2.0mm以上のものは、基部の正射影に高塔（図式分類コード 42-35）の記号を適用し、その中央に風車の記号を表示する。</li> </ul>											
410	取得分類コード表に追加	<table border="1"> <tr> <td>コード</td> <td>項目</td> </tr> <tr> <td>35 30</td> <td>老人ホーム</td> </tr> </table> <table border="1"> <tr> <td>コード</td> <td>項目</td> </tr> <tr> <td>42 39</td> <td>風車</td> </tr> </table>	コード	項目	35 30	老人ホーム	コード	項目	42 39	風車											
コード	項目																				
35 30	老人ホーム																				
コード	項目																				
42 39	風車																				