主要機器の構成及びシステム概要（d.バックパック式レーザースキャナーの場合）

①主要機器の構成

システムを構成する主要機器と計測の仕組みを掲載する

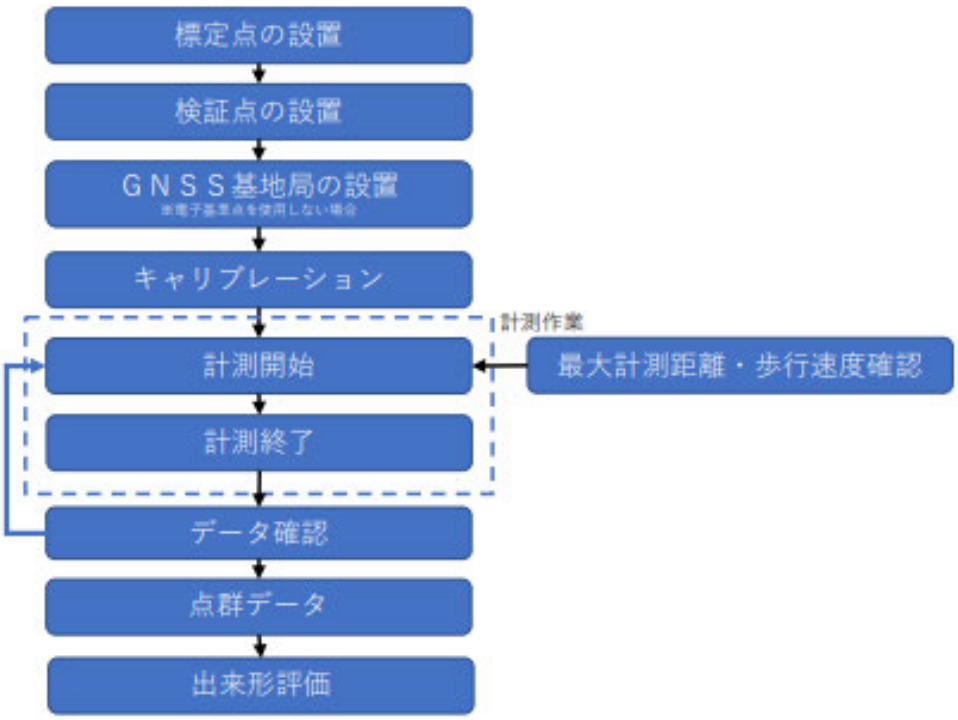
②主要機器の精度

GNSS	周波数及び台数	2周波×1台	
走行軌跡	計測レート	10Hz/sec	
レーザー	垂直解像度	2deg	
	視野角度	360°	
	取得点数	30万点/sec	
	最大距離	120m	
	スキャン速度	100回転/sec	
	反射輝度の取得	(可)or不可	
	ビーム径	905nm	
	ビームクラス	クラス1	
精度	自己位置の正確度	水平0.020m、高さ0.020m	
	レーザー点群の位置正確度	50mm（GNSS受信時）	
その他			

計測の手順と留意事項（d.バックパック式レーザースキャナーの場合）

①計測手順

フロー



②計測の留意点

移動体の点検

□計測前に本体、ＧＮＳＳアンテナとの接続にゆるみが無いか確認する。

計測時の留意点

□必要点群密度が確保できるように歩行ルートを設定する。

□現場に合わせて適切な基準点と標定点、検証点の選点を行う。

□計測前にキャリブレーション（八の字歩行）を行う。

□計測距離は、精度が担保できることが確認された距離以内に設定する。

□計測中は姿勢を維持し歩行スピードを精度が担保できることが確認された歩行速度とする。

□計測中は事前に設定した歩行ルートに沿い、急な方向転換をしない。

（ＧＮＳＳ基地局を設置する場合の留意点）

□現場範囲との位置関係と周囲の建造物を考慮したＧＮＳＳ基地局用の基準点の選点を行う。

□ＧＮＳＳ基地局用の基準点上にはＧＮＳＳ計測機を設置し、計測中は静止観測を続ける。

③計測マニュアルの作成・添付 上記①と②を含めた計測のマニュアルが整備・添付されていること。	□有り

（様式2-5a）

精度確認試験結果報告書

計測実施日：令和6年11月27日

機器の所有・試験者あるいは精度管理担当者：Atos株式会社

[redacted]

（１）試験概要（a.自動追尾式TSとの連動LSの例）

精度確認の対象機器 メーカー　　：CHCNAV 装置名称　　：RS10 主要構成機器： （添付様式-1に記載のとおり）	写真
検証機器（真値を計測する測定機器） ①検証面の高さ GNSSRover：SCRover2 （検定済み） ②検証点の平面座標 GNSSRover：SCRover2 （検定済み）	写真
測定記録 測定期日：令和6年11月27日 測定条件：天候　晴れ 気温　18℃ 測定場所：Atos株式会社 現場内にて 検証機器と既知点の距離：約20m	写真
精度確認方法 ・地上移動体搭載型LSと真値座標の較差	

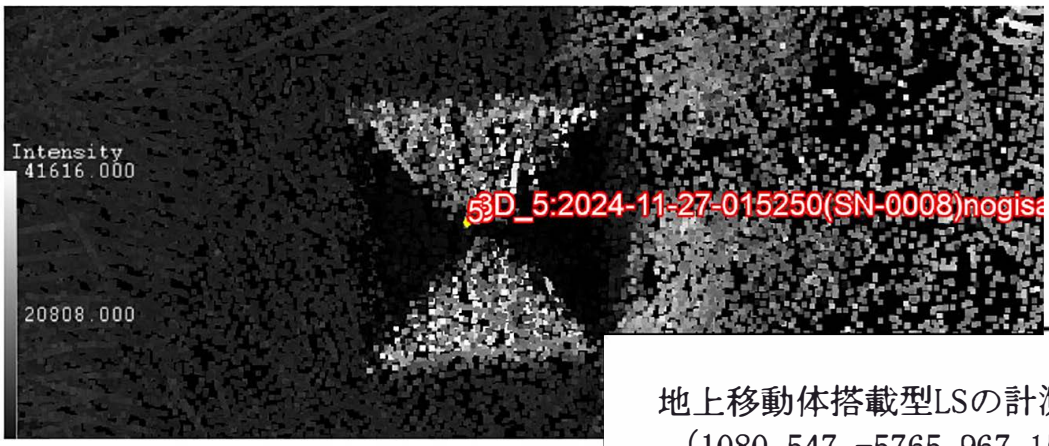
（3）精度確認試験結果

②検証点の計測結果（GNSSRoverによる計測）

真値の座標（10180.529,-5765.969,15.038）

③地上移動体搭載型LSによる計測結果

検証点の結果



地上移動体搭載型LSの計測結果
（1080.547,-5765.967,15.078）

④差の確認

検証点の結果

水平位置の精度確認							
点名	検証点		MLSの計測値		水平較差		判定
	① X座標(m)	② Y座標(m)	③ X座標(m)	④ Y座標(m)	③-① X較差(m)	④-② Y較差(m)	
5	10180.529	-5765.969	10180.547	-5765.967	0.018	-0.002	合格

標高の精度確認				
番号	検査面	計測値	水平較差	判定
	⑤ Z座標(m)	⑥ Z座標(m)	⑥-⑤ Z較差(m)	
1	15.038	15.078	0.04	合格