

『新版 測量学』  
お詫びと訂正

(2019. 02)

『新版 測量学』をお買い上げいただきまして、誠にありがとうございます。

さて、本書の記述に誤りがございました。謹んでお詫び申し上げますとともに、ここに訂正申し上げます。

- p.32 図 2・1 のキャプション  
(誤) 正規分布の確立密度曲線  
(正) 正規分布の確率密度曲線

- p.58 式(d)

$$\left(\frac{y_j - \tilde{y}}{\tilde{S}_i^2} - \frac{y_i - \tilde{y}}{\tilde{S}_i^2}\right)\delta x - \left(\frac{x_j - \tilde{x}}{\tilde{S}_i^2} - \frac{x_i - \tilde{x}}{\tilde{S}_i^2}\right)\delta y = \theta_{ij} - \tilde{\theta}_{ij}$$

i を j に訂正

- p.59 表 2・10


$i$	$a_{i1}$	$a_{i2}$	$\tilde{l}_i$	$a_{i1} a_{i1}$	$a_{i1} a_{i2}$	$a_{i1} \tilde{l}_i$	$a_{i1} a_{i2}$	$a_{i2} \tilde{l}_i$
1	-506	2,734	402	$256 \times 10^3$	$-1,383 \times 10^3$	$-203 \times 10^3$	$7,475 \times 10^3$	$1,099 \times 10^3$
2	-2,501	130	181	6,255	-325	-453	17	24
3	-784	-2,295	-286	615	1,799	224	5,267	656
$\Sigma$				$7,126 \times 10^3$	$91 \times 10^3$	$-432 \times 10^3$	$12,759 \times 10^3$	$1,779 \times 10^3$

$a_{i2} a_{i2}$  に修正

●p.59 5行目

解いて、 $\delta_x = -0.062$ 、 $\delta_y = 0.140$ を得る。ゆえに  $x = 100 - 0.062 = 99.938$  m 99.938m, yy

yyをyに訂正



●p.122 脚注\*1の1行目

(誤)  $\triangle H_7 - \triangle H_6 = H_B - H_A$

(正)  $\triangle H_7 - \triangle H_6 = H_B - H_A$  (下付きのB、Aは立体)

●p.192 表6・5のキャプション

(誤) トランシット法による調整計算例

(正) トランシット法則による調整計算例

●p.192 表6・7のキャプション

(誤) コンパス法による調整結果

(正) コンパス法則による調整結果

●p.193 表6・8のキャプション

(誤) トランシット法による調整結果

(正) トランシット法則による調整結果

●p.344 索引の「空中写真測量」

(誤) 303,310

(正) 14,303,310

●p.344 索引の「自動補正装置」

(誤) 102

(正) 101,102

また、国土地理院が平成 28 年 9 月 27 日付で「公共測量作業規程の準則」の正誤表を公表いたしました。これに伴い本書の一部にも修正を要する箇所が生じたので、以下にお知らせいたします。

●p.231 表 8・2 の赤字の箇所

観測方法	観測時間	データ取得間隔	摘 要
スタティック法	120分以上	30秒以下	1～2級基準点測量(10km以上)
	60分以上	30秒以下	1～2級基準点測量(10km未満) 3～4級基準点測量
短縮スタティック法	20分以上	15秒以下	3～4級基準点測量
キネマティック法	10秒以上*1	5秒以下	3～4級基準点測量
RTK法*3	10秒以上*2	1秒	3～4級基準点測量
ネットワーク型RTK法*3	10秒以上*2	1秒	3～4級基準点測量
備 考	*1 10エポック(データ取得間隔)以上のデータが取得できる時間 *2 フィックス解を得てから10エポック以上のデータが取得できる時間 *3 後処理で解析を行う場合も含める		
(注)フィックス解については本章4節(2)を参照せよ。			

●p.242 表 8・5 の赤字の箇所

観測方法	スタティック法		短縮スタティック法 キネマティック法 RTK法 ネットワーク型RTK法
	基線長 10km未満	基線長 10km以上	
GNSS衛星の組み合わせ			
GPS・準天頂衛星	4衛星以上	5衛星以上	5衛星以上
GPS・準天頂衛星及びGLONASS衛星	5衛星以上	6衛星以上	6衛星以上
摘 要	・ GLONASS衛星を用いる場合、GPS・準天頂衛星及びGLONASS衛星をそれぞれ2衛星以上用いる		

●p.247 表 8・6 の赤字の箇所

区 分	許容範囲 (mm)	備 考
基線ベクトルの 環 閉 合 差	水平( $\Delta N, \Delta E$ )	$20\sqrt{N}$ $N$ :辺数
	高さ( $\Delta U$ )	$30\sqrt{N}$ $\Delta N$ :水平面の南北成分の閉合差又は較差
重複する基線 ベクトルの較差	水平( $\Delta N, \Delta E$ )	20 $\Delta E$ :水平面の東西成分の閉合差又は較差
	高さ( $\Delta U$ )	30 $\Delta U$ :高さ成分の閉合差又は較差

以上