

位置測定装置 2D by Kawaguchi's formula

特願2004-254723

特許出願中

路線名							
測点	X	Y	方向角			距離	測線
1	136.209	225.720	° ' "				
2	34.601	149.174	216	59	33	127.215	1 - 2
3	-67.008	72.627	216	59	33	254.430	1 - 3
			216	59	33	127.215	2 - 3

測点	水平角入力欄	水平角			内角			
		°	'	"	°	'	"	
1	後方交会角1=	10.1010	10	10	10	0	0	0
2	後方交会角2=	62.4858	62	48	58	52	38	48
3	後方交会角3=	115.2746	115	27	46	105	17	36
			115	27	46	52	38	48
	内角総和		210	35	12			

	X	Y
後方交会点	93.026	71.619

方向角	距離	測線
° ' "		
74 20 45	160.037	交点 - 1
126 59 33	97.099	交点 - 2
179 38 21	160.037	交点 - 3

【ソフト名】位置測定装置 2D by Kawaguchi's formula

【バージョン】 ver.0.02

【機能】 角度による後方交会点を計算する

Az 方向角 AZ

```

### ##### #####
### ##### #####
### ##### #####
度 分 秒  平均值
62 48 58 62.8161
an angle 内角 内角
10 0.177 0.0000 0.0000
63 1.096 0.9189 52.6467
115 2.015 1.8377 #####
115 2.015 0.9189 52.6467 #####
#####
内角 L1 h1 α 1
### ##### 48.550 0.6519
### L2 h2 α 2
### ##### ##### -0.2669
### L3 h3 α 3
### ##### 48.550 0.6519
    
```

方向角 AZ

```

### ##### #####
### ##### #####
### ##### #####
    
```

【登録名】 Kawaguchi-position-2D-2005-002.xls

【公開日】 2005年3月1日 **非公開**

【著作権者】 川口俊雄 KHF00050@nifty.com

【対応機種】 Excel が動作する機械 Excel 2002 で動作確認

【種別】 特許出願中 特願2004-254723

【転載条件】 **転載厳禁**

【計算式】

【使用説明】 1. 既知点3点の座標値 X,Y を入力する  
2. 交会点からの水平角を入力する

【応用例】 海上で船の位置を算出する場合  
座標が既知の灯台3基を船上から観測できるとき  
灯台の内角の観測だけで船の位置が算出できる

宇宙空間で宇宙船の位置を測定する場合  
位置が既知の太陽、地球、月等三点を  
観測することで母船の位置を算出できる

人間型ロボットの位置を算出する場合  
座標が既知の部屋の角など三点を  
観測することで位置を算出できる

新スタジア測量計算

【履歴】 ver.0.02 xls 05/03/01 **非公開**  
ver.0.01 sxc 05/03/01 **非公開**  
ver.0.00 xls 05/03/01 **非公開**

