

<No8：基準点測量>

次の文は、公共測量におけるGNSS測量機を用いた基準点測量において、電子基準点A、Bを既知点とした場合のセミ・ダイナミック補正について述べたものである。

表8-1は、観測で得られた電子基準点Aから新点C及び新点Cから電子基準点Bまでの基線ベクトルのY成分を示したものである。表8-2は各点における地殻変動補正パラメータから求めたY方向の補正量を示しており、元期座標値と今期座標値は、「今期座標値＝元期座標値＋地殻変動補正パラメータから求めた補正量」の関係がある。新点Cにおける元期のY座標値を求めるとき、表8-3の ～ に入る数値の組合せとして最も適当なものはどれか。次の1～5の中から選べ。

ただし、基線ベクトルの観測誤差並びにX方向及び楕円体高の補正量は考えないものとする。なお、関数の値が必要な場合は、巻末の関数表を使用すること。

表 8-1

基線	基線ベクトルのY成分 (m)
電子基準点 A → 新点 C	+7,000.000
新点 C → 電子基準点 B	+13,000.040

表 8-2

名称	地殻変動補正パラメータから求めたY方向の補正量 (m) (今期のY座標値 - 元期のY座標値)
電子基準点 A	+0.010
電子基準点 B	+0.040
新点 C	+0.020

表 8-3

名称	時期	Y座標値 (m)
電子基準点 A	元期	-0.010
	今期	<input type="text" value="ア"/>
電子基準点 B	元期	+20,000.000
	今期	<input type="text" value="イ"/>
新点 C	元期	<input type="text" value="ウ"/>
	今期	<input type="text" value="エ"/>

令和6年度 測量士補試験 基準点測量 (No8)

	ア	イ	ウ	エ
1.	-0.020	+19,999.960	+6,999.960	+6,999.980
2.	-0.020	+19,999.960	+7,000.000	+6,999.980
3.	0.000	+20,000.020	+6,999.960	+7,000.000
4.	0.000	+20,000.040	+6,999.980	+7,000.000
5.	0.000	+20,000.040	+7,000.020	+7,000.000