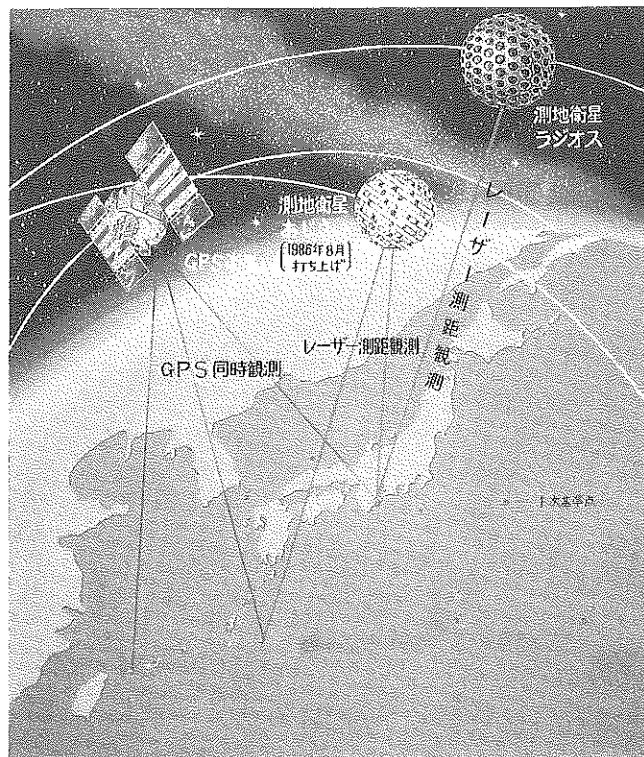


水路部観測報告

衛星測地編

第 10 号

平成 9 年 3 月



海上保安庁

**DATA REPORT
OF
HYDROGRAPHIC OBSERVATIONS**

SERIES OF SATELLITE GEODESY

No. 10, March 1997

CONTENTS

Satellite laser ranging observations in 1995	1
Positioning of the first order control point (Tyosi)	
in the marine geodetic control network	42
Positioning of Bisei by satellite laser ranging	52
Positioning of the second order control point in FY 1995	59
GPS observations around Sagami Bay in 1995	82
GPS observations in Izu Syoto	
(To Sima, Mikura Sima, Kozu Sima, Miyake Sima, Nii Sima) in 1995	96
GPS observations in Kansai district	
(Simosato, Bisei, Gobo, Nandan and Tonosyo) in 1995	104
Management survey of the GPS observation points in the Sagami Bay area	113
Management survey of Mainland control point (Simosato) by using GPS	120

**MARITIME SAFETY AGENCY
TOKYO, JAPAN**

Compiled by the Hydrographic Department of Japan (JHD).

Inquiries as to this publication should be addressed to:

Hydrographic Department

Tsukiji-5, Chuo-ku, Tōkyō,

104 Japan.

**DATA REPORT
OF
HYDROGRAPHIC OBSERVATIONS
IN
THE
SERIES OF SATELLITE GEODESY
NO.10, March 1997**

SATELLITE LASER RANGING OBSERVATIONS IN 1995

Summary - Satellite laser ranging observations have been continued by a fixed type satellite laser ranging station at the Simosato Hydrographic Observatory (JHDLRS-1) and by a transportable one (HTLRS) at off-lying islands. The total numbers of returns obtained by the JHDLRS-1 in 1995 are 151,009 from 125 passes of Lageos-I, 189,374 from 126 passes of Lageos-II, 96,320 from 146 passes of Starlette, 373,068 from 316 passes of Ajisai, 37,720 from 75 passes of ERS-1 (European Remote Sensing Satellite-1), 29,608 from 56 passes of ERS-2, 142,007 from 136 passes of TOPEX/POSEIDON, 40,477 from 88 passes of Stella, 12,798 from 18 pass of Etalon-1, 23,650 from 34 passes of Etalon-2, 27,941 from 45 passes of Meteor-3 and 3,708 from 13 passes of GFZ-1, respectively. That obtained by the HTLRS at Bisei in 1995 are 8,022 from 44 passes of Ajisai.

Key words: satellite laser ranging - global geodesy - Lageos-I - Lageos-II - Starlette - Ajisai - ERS-1 - ERS-2 - TOPEX/POSEIDON - Stella - Meteor-3 - Etalon-1 - Etalon-2 - GFZ-1 - JHDLRS-1 - HTLRS

This is a report of the satellite laser ranging (SLR) observations made at the Simosato Hydrographic Observatory by a fixed type satellite laser ranging station called JHDLRS-1 (Sasaki et al., 1983) and by a transportable one called HTLRS (Sasaki, 1988) at Bisei. This report contains the lists of data obtained at these stations in 1995.

Previous data obtained by the JHDLRS-1 appear in the Series of Astronomy and Geodesy, Data Report of Hydrographic Observations for the period from 1982 to 1985, and in the Series of Satellite Geodesy from 1986 to 1994; those obtained by the HTLRS appear in the Data Report of Hydrographic Observation, Series of Satellite Geodesy, No. 3 - 9.

1. Observation

The routine ranging observation for Lageos-I, Starlette, and Beacon (BE)-C started in April 1982 by using a fixed type SLR station at the Simosato Hydrographic Observatory (the JHDLRS-1) under the mutual cooperation between the Hydrographic Department of Japan (JHD) and the National Aeronautics and Space Administration (NASA) of the United States of America. In August 1986, the Japanese first Geodetic Satellite "Ajisai" was launched and its tracking observation by the JHDLRS-1 started. The observation of BE-C was terminated in July 1986. Thereafter, 7 satellites were added in the routine observation after their launches: "ERS-1" in July 1991, "TOPEX/POSEIDON" in August 1992, "Lageos-II" in October 1992, "Stella" in September 1993, "Meteor-3" in January 1994, "Etalon-1", "Etalon-2" in November 1994, "ERS-2" in May 1995 and "GFZ-1" in June 1995.

The range observation for Lageos-I, Starlette and Ajisai, by the HTLRS started in December 1987 in a campaign style. Lageos-II, ERS-1, TOPEX/POSEIDON and Stella have been observed by the HTLRS. The range observations by the HTLRS at off-lying islands and at some coastal areas have been carried out as follows,

Jan. - Mar. 1988	: Titi Sima,
Jul. - Sep. 1988	: Isigaki Sima,
Jan. - Mar. 1989	: Minamitorii Sima,
Jul. - Sep. 1989	: Okinawa Sima,
Oct. - Nov. 1989	: Tusima,
Sep. - Oct. 1990	: Oki Shoto,
Dec. 1990 - Feb. 1991	: Minami-Daito Sima,
Aug. - Nov. 1991	: Tokati,
Jan - Mar. 1992	: Iwo Sima,
Aug. - Oct. 1992	: Wakkai,
Jan. - Mar. 1993	: Hateryo Sima,
Jan. - Mar. 1994	: Makurasaki,
Jul. - Oct. 1994	: Oga,
Feb.- Mar. 1995	: Bisci,
Jul.- Aug. 1995	: Bisei,
Jan. - Mar. 1996	: Tyosi.

The major specifications of the JHDLRS-1 and the HTLRS are listed in Table 1 and Table 2 (Sasaki et al., 1983, Sasaki, 1988). The locations of the systems and fiducial stone markers set up near the systems are shown in Table 3 (Takemura, 1983) and Table 4.

The observation schedule of the JHDLRS-1 was made by selecting passes whose maximum elevation were over 30 degrees for Starlette, Ajisai, ERS-1, ERS-2, TOPEX/POSEIDON, Stella, Meteor-3, Etalon-1, Etalon-2 and GFZ-1, and over 30 degrees in the nighttime and 35 degrees in the daytime for Lageos-I and Lageos-II. The observation schedule of the HTLRS was made by selecting passes whose maximum elevations were over 20 degrees only in the nighttime. When the HTLRS was in operation, the same criterion was applied to the JHDLRS-1. Routine observation was not carried out on Saturday and Sunday. The priority of the selection for simultaneous transits was in the order of Ajisai, Lageos, Starlette, ERS.

IRV elements of the satellites obtained from the Goddard Space Flight Center(GSFC) of NASA via ftp were used for scheduling and tracking. The tracking was carried out when the elevation of satellites was above 20 degrees. The temperature, atmospheric pressure and relative humidity were measured once in a pass. Before and after ranging satellites, the ranging calibrations were made by using a ground target.

In order to improve ranging precision, the JHDLRS-1 has been upgraded several times. A Micro-Channel-Plate photomultiplier was introduced in the JHDLRS-1 in January 1985. A GPS clock was introduced into the JHDLRS-1 in December 1988 to monitor and correct the time of the atomic clock used in the system, and it has been in operation since April 1989. A GPS clock has been also used in the HTLRS. A laser subsystem of the JHDLRS-1 was upgraded to a Quantel YAG 460-5 at the beginning of June 1990.

The numbers of returns and passes obtained by the JHDLRS-1 at Simosato and by the HTLRS at Bisei in 1995 are listed in Table 5 and Table 6.

2. Polynomial fitting and preliminary analysis of range data

False range data were removed by a visual rejection system. The system works on CRT screens by applying a filter of polynomial fitting to difference between measured and predicted ranges or to measured range itself by use of the on-site computer. Preliminary values of standard deviation for each pass were estimated in this process.

A part of obtained data, named quick-look (QL) data, were sent to the GSFC from Simosato within one day through INTERNET. QL data of ERS-1, ERS-2, TOPEX/POSEIDON and GFZ-1 were also sent to the Deutsches Geodatisches Forschungsinstitut (DGFI) within 8 hours through INTERNET. All the range data, after application of the correction of the internal time delay of the SLR systems obtained by the ground target ranging, named full-rate (FR) data, were recorded on a hard disk in MERIT-II Format (CSTG, 1987) together with the satellite ID, the station ID, the transmitted time corrected into UTC (USNO MC), the meteorological data, the preliminary measurement standard deviation and some preprocessing indications. All the FR data were sent to the GSFC.

The weighted mean range precisions estimated by using the polynomial fitting for all the data obtained by the JHDLRS-1 in 1995 are 5.4cm for Lageos-I, 5.7cm for Lageos-II, 4.1cm for Starlette, 4.4cm for Ajisai, 4.2cm for ERS-1, 4.1cm for ERS-2, 4.3cm for TOPEX/POSEIDON, 4.3cm for Stella, 4.6cm for Meteor-3, 7.4cm for Etalon-1, 7.4cm for Etalon-2 and 4.4cm for GFZ-1, respectively, as shown in Table 5. That for the HTLRS data at Bisei is 6.8cm for Ajisai, as shown in Table 6.

The QL data sent to the GSFC were used to update orbital elements. These data were transferred from the GSFC to the Center for Space Research(CSR) of the University of Texas at Austin and were used for the estimation of the polar motion and the variation of the angular velocity of the earth rotation by processing with the SLR data from other sites in the world. All the FR data were also analyzed in the CSR and other SLR analysis centers, and more precise values for the earth rotation parameters have been estimated. The FR data sent to the GSFC were used to detect crustal movements and global plate motions.

The JHD has been processing FR data obtained at Simosato and other SLR sites by using an orbital processor (Sasaki, 1984). A result of the geodetic coordinates for the cross point of azimuth and elevation axes of the JHDLRS-1, obtained as the Marine Geodetic Result (Tatsuno and Fujita, 1994), is $33^{\circ} 34'$ $39.^{\prime\prime}700N$, $135^{\circ} 56' 13.^{\prime\prime}337E$, 101.62 m for latitude, longitude and height above the reference ellipsoid of 6378137m semi-major axis and 1/298.257 flattening, respectively.

The observations of satellite laser ranging were made by M. Suzuki, T. Takanasi, Y. Narita, H. Fukura, N. Inoue, E. Kurihara and M. Takahashi of the Simosato Hydrographic Observatory and K. Terai, Y. Watanabe, H. Noda of the JHD Headquarters.

Calculations and compilation for this report have been made by K. Terai and H. Matsushita of the JHD Headquarters and K. Muneda ,Y. Narita of the Simosato Hydrographic Observatory.

References

- Abshire, J. B., 1980: *NASA Report*, "Plan for Investigating Atmospheric Errors in Satellite Laser Ranging Systems".
- CSTG, 1987: *Satellite Laser Ranging Newsletter SLR subcommission of the CSTG* (International Coordination of Space Techniques for Geodesy and Geodynamics), 2, No. 1, p. 5.
- Sasaki, M., Ganeko, Y., Harada, Y., 1983: *Data Report of Hydrogr. Obs., Series of Astronomy and Geodesy*, 17, p. 49.
- Sasaki, M., 1984: *Report of Hydrogr. Res.*, 19, p. 107.
- Sasaki, M., 1988: *Data Report of Hydrogr. Obs., Series of Satellite Geodesy*, 1, p. 59.
- Takemura, T., 1983: *Data Report of Hydrogr. Obs., Series of Astronomy and Geodesy*, 17, p. 44.
- Tatsuno, T., Fujita, M., 1994: *Data Report of Hydrogr. obs., Series of Satellite Geodesy*, 7, p.102
- USNO, 1993, 1994: Daily Time Differences and Relative Phase Values, *Series 4*, 1353 - 1405.
- Marini, J. W., Murray, Jr. C. W., 1973: *NASA report*, X-591-73-351, GSFC, Maryland.

The reports of the SLR observations for the preceding years were presented in the following numbers of the Data Report of Hydrographic Observations.

- Sasaki, M., Nagaoka, M., 1984: *Data Report of Hydrogr. Obs., Series of Astronomy and Geodesy*, 18, p.55 (for 1982).
- Sasaki, M., Sengoku, A., Nisimura, E., Nagaoka, M., 1985: *ibid.*, 19, p. 50 (for 1983).
- Sasaki, M., Sengoku, A., Nagaoka, M., Nisimura, E., 1986: *ibid.*, 20, p. 44 (for 1984).
- Kanazawa, T., Sengoku, A., Nagaoka, M., Nisimura, E., 1987: *ibid.*, 21, p. 63 (for 1985).
- Kanazawa, T., Sengoku, A., Nagaoka, M., Nisimura, E., 1988: *Data Report of Hydrogr. Obs., Series of Satellite Geodesy*, 1, p. 19 (for 1986).
- Kanazawa, T., Sengoku, A., Nagaoka, M., Nakagawa, H., 1989: *ibid.*, 2, p. 1 (for 1987).
- Sengoku, A., Nagaoka, M., Fuchida, K., Masai, S., Fujii, T., Nakagawa, H., 1990: *ibid.*, 3, p. 1 (for 1988).
- Sengoku, A., Kurokawa, S., Nakagawa, H., 1991: *ibid.*, 4, p. 1 (for 1989).
- Sengoku, A., Kurokawa, S., Ikeda, N., Matsumoto, K., 1992: *ibid.*, 5, p. 1 (for 1990).
- Sengoku, A., Murakami, S., Ikeda, N., Matsumoto, K., 1993: *ibid.*, 6, p. 1 (for 1991).
- Sengoku, A., Narita, Y., Matsumoto, K., 1994: *ibid.*, 7, p. 1 (for 1992).
- Terai, K., Fujita, M., Matsushita, H., Muneda, K., 1995: *ibid.*, 8, p. 1 (for 1993).
- Terai, K., Fujita, M., Matsushita, H., Muneda, K., 1996: *ibid.*, 9, p. 1 (for 1994).

**Table 1. Principal Specifications of Satellite Laser Ranging Station of
the Simosato Hydrographic Observatory (JHDLRS-1)**

Subsystem	Specification
Mount configuration	Elevation over azimuth/Coude path
Angular resolution	20bits (1.2 arcsec)
Transmitter diameter	17 cm
Receiver diameter	60 cm
Laser wave length	532 nm
Output energy	125 mJ
Laser pulse width	100 ps
Repetition rate	4 pps
Receiver detector	Micro-Channel-Plate PMT
Flight time counter	20 ps resolution
Frequency standard	Rubidium oscillator
Time comparison	GPS (TrueTime, XL-DC602)
Computer	32-bits personal computer with hard disks, 3.5inch floppy disk drive, printer, CRTs and a TA

**Table 2. Principal Specifications of the Hydrographic Department
Transportable Satellite Laser Ranging Station (HTLRS)**

Subsystem	Specification
Mount configuration	Elevation over azimuth/Coude path
Angular resolution	20bits (1.2 arcsec)
Transmitter diameter	10 cm
Receiver diameter	35 cm
Laser wave length	532 nm
Output energy	50 mJ
Laser pulse width	50 - 100 ps
Repetition rate	5 pps
Receiver detector	Micro-Channel-Plate PMT
Flight time counter	20 ps resolution
Frequency standard	Cesium oscillator
Time comparison	GPS (MAGNAVOX, MX4200)
Computer	16 - bits personal computers with hard disks 3.5 inch floppy disk drive, printer, CRTs and a modem

Table 3. Geodetic coordinates of JHDLRS-1

Location	Site ID	Coordinates (Tokyo Datum)		
Cross point of Az. and El. axes of JHDLRS-1	International 7838	33	34	27.496N 135 56 23.537E
	Domestic SHO-L			62.44 m
The fiducial stone marker at the Simosato Hydrographic Observatory	Domestic SHO-H0	33	34	28.078N 135 56 23.236E 58.36 m

Table 4. Geodetic coordinates of HTLRS

Location	Site ID	Coordinates (Tokyo Datum)		
Cross point of Az. and El. axes of HTLRS at Bisei	International 7341	34	40	35.664N 133 34 25.966E 475.01 m

Table 5. Data acquisition at the Simosato Hydrographic Observatory in 1995

Satellite	No. of ranges	No. of passes	RMS
Lageos-I	151,009	125	5.4 cm
Lageos-II	189,374	126	5.7
Starlette	96,320	146	4.1
Ajisai	373,068	316	4.4
ERS-1	37,720	75	4.2
ERS-2	29,608	56	4.1
TOPEX/POSEIDON	142,007	136	4.3
Stella	40,477	88	4.3
Etalon-1	12,798	18	7.4
Etalon-2	23,650	34	7.4
Meteor-3	27,941	45	4.6
GFZ-1	3,708	13	4.4

Observers : K. Muneda, M. Suzuki, Y. Takanashi, Y. Narita, N. Inoue, H. Fukura,
S. Takahashi, E. Kurihara, T. Sawada*

* JHD headquarters

Table 6. Data acquisition at Bisei in 1995

Satellite	No. of ranges	No. of passes	RMS
Ajisai	8,022	44	6.8 cm

Observers : K. Terai, Y. Narita*, Y. Watanabe, H. Noda

* The Simosato Hydrographic Observatory

Table 7. Observations and data fitting by JHDLRS-1

Explanation

Column

- 1 Serial number of passes ranged successfully for each satellite.
- 2 Serial number of passes ranged successfully from the beginning of SLR observation by the JHDLRS-1.
- 3 Observation time (UTC) of the first return and the last return observed in the satellite pass. D indicates a daytime pass.
- 4 Azimuth when the tracking of the satellite started at 20 degrees of elevation.
- 5 Elevations at the maximum, at the first return obtained and at the last return obtained in the satellite path. U means that the data are obtained through the maximum elevation.
- 6 Number of successful returns from the satellite in the pass.
- 7 Order of the polynomials applied and the root mean square deviation of the curve fitting to the difference between measured range and predicted range. Before the fitting application, an atmospheric correction (Marini and Murray, 1973) is added.

The range correction added to the measured range is

$$dR = -\frac{g(\lambda)}{f(\phi, H)} \cdot \frac{\frac{A+B}{B}}{\sin E + \frac{A+B}{\sin E + 0.01}},$$

where

$$g(\lambda) = 0.9650 + \frac{0.0164}{\lambda^2} + \frac{0.000228}{\lambda^4},$$

$$f(\phi, H) = 1 - 0.0026 \cos 2\phi - 0.00031 \cdot H,$$

$$e = 6.11 \cdot \frac{Rh}{100} \cdot 10^{7.5(T-273.15)/(237.3+(T-273.15))},$$

$$B = (1.084 \times 10^{-8}) \cdot P \cdot T \cdot K + (4.734 \times 10^{-8}) \cdot \frac{P^2}{T} \cdot \frac{2}{3 - \frac{1}{K}},$$

$$K = 1.163 - 0.00968 \cos 2\phi - 0.00104 \cdot T + 0.00001435 \cdot P.$$

Here

- dR : Range correction (meter),
E : True elevation of satellite,

P : Atmospheric pressure at the site (hecto pascal),
 T : Atmospheric temperature at the site (kelvin),
 Rh : Relative humidity at the site (%),
 λ : Wavelength of the laser (micron),
 ϕ : Latitude of the site,
 H : Altitude of the site (kilometer),

This term is not corrected for the measured range in the final MT file, that is FR data.

- 8 Atmospheric temperature (degree centigrade).
- 9 Atmospheric pressure (hecto pascal).
- 10 Relative humidity (%).
- 11 Calibrated internal delay time of the SLR system obtained by the ground target ranging.
 The light velocity change in the air (Abshire, 1980) is used for the atmospheric correction.
 This term is corrected for the range data in the final MT file, FR data.

The group velocity of light in the air is given by

$$V = c / (1 + 10^{-6} \cdot N),$$

where

$$N = 80.343 \cdot (0.9650 + \frac{0.0164}{\lambda^2} + \frac{0.00028}{\lambda^4}) \cdot \frac{P}{T} - 11.3 \cdot \frac{e}{T},$$

$$e = 6.11 \cdot \frac{Rh}{100} \cdot 10^{7.5(T-273.15)/(237.3+(T-273.15))}.$$

Here

c : The speed of light in vacua,
 P : Atmospheric pressure (hecto pascal),
 T : Atmospheric temperature (kelvin),
 Rh : Relative humidity (%),
 λ : Wavelength of the light (micron).

- 12 Time correction: Transmitting time of GPS minus time of the clock used in the SLR system. This term is corrected for the transmitted time in the final MT file.
- 13 Time correction: UTC (USNO MC) minus transmitting time of GPS (USNO, 1993, 1994). This term is corrected for the transmitted time in the final MT file.

Table 7. Observations and data fitting by JHDLR-1
Satellite : Ajisai (Continued)

(1) No.	(2) No.	(3) Obs. Time(UTC) date caught lost			(4) Azst	(5) Elev MX C [†] LT	(6) RTN	(7) N RMS	(8) TMP	(9) PRESS	(10) HUM	(11) IDT	(12) DTS	(13) DTG
		Y M D	h m s	h m s	°	° ° °	°	cm	°C	hPa	%	ns	μs	μs
301	7306	95 12 02	11 08 36	11 20 56	-41R	53 23 U 19	2105	31 3.9	7.1	1008.6	67	8.2	0.1	0.0
302	7310	95 12 02	13 10 07	13 22 09	-62L	49 20 U 21	1903	31 4.3	6.5	1008.6	69	8.2	0.2	0.0
303	7312	95 12 04	05 12 38	05 23 38 D	-107R	56 31 U 19	577	22 4.9	14.0	1002.5	36	8.3	0.1	0.0
304	7314	95 12 04	09 20 12	09 30 25	-38R	33 20 U 19	1485	31 3.2	9.8	1005.6	52	8.3	0.2	0.0
305	7316	95 12 04	11 21 39	11 35 13	-47R	78 21 U 19	1783	31 3.9	8.4	1006.0	39	8.3	0.4	0.0
306	7320	95 12 05	04 19 19	04 29 39 D	-125R	76 43 U 20	567	22 4.4	12.2	1003.8	32	8.3	0.4	0.0
307	7328	95 12 06	09 33 38	09 45 31	-39R	43 20 U 20	1538	31 4.0	5.7	1007.3	52	7.6	0.2	0.0
308	7329	95 12 06	11 35 10	11 48 33	-55L	69 20 U 20	1293	31 4.8	5.5	1008.0	47	7.7	0.2	0.0
309	7334	95 12 07	08 39 36	08 50 15	-37R	34 20 U 19	1364	31 3.7	8.3	1009.2	47	7.8	0.0	0.0
310	7336	95 12 07	10 40 58	10 54 41	-48R	83 20 U 19	1108	31 5.1	7.0	1009.7	45	7.8	0.1	0.0
311	7338	95 12 08	09 48 11	10 00 12	-43R	60 27 U 20	1901	31 4.1	7.3	1010.0	56	7.7	0.1	0.0
312	7339	95 12 08	11 49 23	12 00 56	-67L	41 20 U 20	1652	31 4.3	4.8	1011.7	64	7.6	0.0	0.0
313	7349	95 12 15	09 34 08	09 46 36	-60L	54 21 U 19	1474	31 4.2	11.4	1008.8	42	7.7	0.8	0.0
314	7355	95 12 19	07 59 42	08 12 37	-54L	74 24 U 19	1643	31 4.7	9.1	1011.7	47	7.6	0.2	0.0
315	7362	95 12 20	07 07 58	07 10 41 D	-47R	78 41 71	302	16 3.1	12.5	1012.5	55	7.7	0.3	0.0
316	7366	95 12 21	00 09 59	00 12 19 D	-123R	76 39 23	96	9 3.6	9.7	1012.1	41	8.0	0.5	0.0
317	7370	95 12 22	07 19 18	07 31 58 D	-55L	69 24 U 19	497	21 3.2	10.3	1016.0	47	7.7	0.2	0.0

Table 7. Observations and data fitting by JHDLRS-1

Satellite : Lageos-I (Continued)

(1)	(2) No.	(3) Obs. Time(UTC)			(4)	(5) Elev			(6)	(7)	(8)	(9)	(10)	(11)	(12)	(13)		
		date	caught	lost	Azst	MX	CT	LT	RTN	N	RMS	TMP	PRESS	HUM	IDT	DTS	DTO	
101	7047	Y M D	h m s	h m s		cm	°C	hPa	%	ns	μs	μs		
102	7068	95 10 17	09 57 13	10 40 24	-174R	47	20	U 19	4986	31	4.7	19.8	1009.6	82	8.2	0.1	0.0	
103	7085	95 10 20	06 14 04	06 27 44	D	99L	47	47	31	192	13	5.3	21.7	1005.5	57	8.6	0.2	0.0
104	7086	95 10 23	05 36 05	05 53 36	D	89L	41	39	U 29	72	8	4.7	22.3	1011.3	60	8.6	1.5	0.0
105	7092	95 10 25	06 22 22	06 34 07	D	-194R	67	24	U 66	1686	31	4.8	19.1	1012.2	73	8.4	0.2	0.0
106	7094	95 10 25	09 57 02	10 20 09	.	-173R	47	47	U 20	1147	31	5.4	15.3	1010.0	64	8.4	0.5	0.0
107	7102	95 10 26	08 18 28	08 59 48	D	-203R	78	36	U 20	2586	31	6.1	17.2	1008.7	73	8.5	0.1	0.0
108	7122	95 11 02	09 21 10	09 53 00	.	-173R	47	26	U 31	1737	31	4.5	12.0	1006.6	43	8.4	0.0	0.0
109	7157	95 11 10	09 00 20	09 26 30	.	-173R	47	25	U 41	700	26	4.3	14.2	1002.1	61	8.2	0.0	0.0
110	7168	95 11 11	20 03 37	20 30 03	.	31R	69	25	U 63	1545	31	6.1	7.4	1011.1	73	8.3	0.6	0.0
111	7177	95 11 12	18 47 00	19 00 04	.	45R	40	27	40	803	28	4.0	9.8	1017.2	68	8.2	1.1	0.0
112	7179	95 11 13	08 32 57	08 39 18	.	-183R	56	43	53	97	9	4.5	15.6	1015.9	65	8.1	0.0	0.0
113	7189	95 11 14	19 38 03	20 13 09	.	34R	59	41	U 19	2060	31	4.9	11.2	1003.2	62	8.2	0.1	0.0
114	7193	95 11 16	08 10 30	08 30 02	D	-193R	66	66	27	1053	30	3.8	14.2	1012.9	68	8.2	0.0	0.0
115	7205	95 11 16	20 16 35	20 47 59	.	28R	80	23	U 57	1948	31	4.8	8.4	1013.3	63	8.2	0.2	0.0
116	7210	95 11 17	06 37 58	07 08 00	D	139L	81	56	U 28	1759	31	4.4	17.7	1011.0	46	8.3	0.6	0.0
117	7226	95 11 21	08 24 35	08 40 06	.	-183R	56	56	33	1964	31	4.3	11.4	1009.8	52	8.2	0.1	0.0
118	7236	95 11 22	06 53 55	07 23 37	D	-212R	88	63	U 25	704	25	4.0	15.8	1012.4	49	8.4	0.3	0.0
119	7247	95 11 24	07 35 56	08 02 42	D	-193R	66	41	U 44	843	27	3.9	9.0	1002.0	48	8.4	0.7	0.0
120	7257	95 11 27	06 58 59	07 24 45	D	-202R	77	37	U 57	1110	31	4.6	11.3	1006.9	45	8.5	-0.2	0.0
121	7281	95 11 29	07 57 45	08 27 02	D	-183R	56	51	U 20	838	27	4.7	10.6	1007.7	46	8.5	0.1	0.0
122	7301	95 12 01	08 41 54	09 11 42	.	-160R	37	30	U 20	445	21	4.6	8.7	1003.6	48	8.2	0.0	0.0
123	7304	95 12 02	07 15 24	07 53 11	D	-193R	66	40	U 21	672	24	4.6	11.8	1006.9	47	8.2	0.7	0.0
124	7322	95 12 05	06 48 56	07 05 48	D	-202R	77	63	U 54	545	22	4.7	9.8	1004.2	46	7.7	0.6	0.0
125	7345	95 12 08	18 36 36	19 13 18	.	34R	60	38	U 19	1535	31	5.7	4.3	1015.2	44	7.6	0.3	0.0

Table 7. Observations and data fitting by JHDLSR-1
Satellite : Lageos-II (Continued)

(1) (2) No.	(3) Obs. Time(UTC) date caught lost						(4) Azst	(5) Elev MX CT LT	(6) RTN	(7) N RMS	(8) TMP	(9) PRESS	(10) HUM	(11) IDT	(12) DTS	(13) DTG	
101	6986	Y M D	h m s	h m s			-139R	87 87 86	50	7	3.0	26.5	1006.2	73	8.5	0.4	0.0
102	6991	95 10 03	02 41 08	02 41 39	D	-68R	52 52 U 24	775	29	5.6	26.7	1004.6	71	8.5	0.0	0.0	
103	6993	95 10 03	10 38 22	11 33 28		-47L	77 20 U 20	3269	31	6.4	19.9	1006.4	69	8.3	0.1	0.0	
104	7000	95 10 09	07 28 35	08 04 37	D	-54R	60 46 U 27	2356	31	5.9	21.6	1007.5	60	8.2	-0.3	0.0	
105	7002	95 10 09	11 59 26	12 11 29		-52L	52 38 19	126	10	6.0	17.1	1009.4	71	8.2	0.0	0.0	
106	7015	95 10 13	03 48 42	04 14 24	D	-98R	57 55 U 30	781	26	6.2	22.9	1007.9	68	8.4	-0.1	0.0	
107	7017	95 10 13	08 13 11	08 26 16	D	-49R	71 69 44	230	14	5.9	21.1	1007.9	76	8.4	0.0	0.0	
108	7019	95 10 13	11 57 32	12 32 39		-60L	36 27 U 19	1680	31	4.3	17.8	1008.0	87	8.2	0.1	0.0	
109	7036	95 10 16	06 06 10	06 34 39	D	-58R	56 31 U 50	1349	31	6.1	23.2	1004.4	82	8.2	-0.1	0.0	
110	7046	95 10 17	08 15 01	09 05 21	D	-47R	84 28 U 24	404	18	6.4	22.5	1008.5	73	8.2	0.1	0.0	
111	7066	95 10 20	02 33 29	03 06 02	D	-107R	61 58 U 20	1904	31	5.8	21.4	1007.0	53	8.5	1.6	0.0	
112	7069	95 10 20	06 39 00	07 16 21	D	-51R	65 39 U 34	1005	30	6.2	21.5	1005.7	60	8.7	0.2	0.0	
113	7077	95 10 21	08 57 15	09 34 43		-47L	78 60 U 20	2891	31	6.3	20.4	1007.2	64	8.2	0.9	0.0	
114	7084	95 10 23	04 59 16	05 30 26	D	-63R	54 43 U 32	1060	30	6.1	22.5	1011.1	59	8.6	1.7	0.0	
115	7087	95 10 23	09 14 23	09 47 24		-48L	70 64 U 20	1948	31	6.3	18.4	1012.4	75	8.4	0.1	0.0	
116	7093	95 10 25	09 07 18	09 53 02		-50L	61 20 U 32	2395	31	6.8	15.6	1009.6	66	8.4	0.4	0.0	
117	7101	95 10 26	03 26 18	03 51 42	D	-83R	53 52 19	350	18	4.8	21.3	1010.0	59	8.4	0.2	0.0	
118	7110	95 10 27	09 26 14	10 11 55		-52L	53 27 U 19	4590	31	5.9	16.3	1012.2	76	8.3	0.3	0.0	
119	7123	95 11 02	10 15 56	10 42 45		-66L	30 27 U 19	628	25	5.1	11.4	1007.0	48	8.3	0.2	0.0	
120	7167	95 11 11	19 21 30	19 28 54		155L	32 27 19	99	9	9.9	7.8	1010.5	72	8.3	0.6	0.0	
121	7225	95 11 21	02 28 55	02 48 26	D	-59R	56 55 29	239	15	4.6	15.7	1008.3	46	8.3	0.3	0.0	
122	7233	95 11 22	04 20 49	04 56 41	D	-47R	83 37 U 45	1484	31	4.7	16.5	1013.1	41	8.3	-0.2	0.0	
123	7243	95 11 24	04 40 53	04 54 57	D	-47R	89 52 U 87	166	12	8.6	11.3	1000.3	41	8.4	0.6	0.0	
124	7264	95 11 28	01 12 20	01 20 12	D	-64R	53 53 U 48	65	8	2.9	11.4	1012.2	41	8.4	0.1	0.0	
125	7343	95 12 08	15 58 36	16 29 07		152L	31 22 U 20	1141	31	4.0	5.7	1013.2	52	7.6	0.3	0.0	
126	7346	95 12 08	19 54 46	20 39 35		-126R	75 39 U 19	2185	31	5.0	3.1	1015.6	50	7.5	0.3	0.0	

Table 7. Observations and data fitting by JHDLRS-1
Satellite : Stella (Continued)

(1) No.	(2) date	(3) Obs. Time(UFC) caught lost			(4) Azst	(5) Elev MX CT LT	(6) RTN	(7) N RMS	(8) TMP	(9) PRESS	(10) HUM	(11) IDT	(12) DTS	(13) DTG
51	6939	Y M D 95 09 12	h m s 13 22 21	h m s 13 29 37	-181R	63 20 U 19	1020	31 5.2	18.2	1010.5	78	8.3	0.3	0.0
52	6950	95 09 17	12 51 02	12 58 24	152L	63 20 U 18	1243	31 6.1	17.4	998.8	61	8.1	1.7	0.0
53	6956	95 09 18	12 26 53	12 31 32	128L	34 28 U 19	552	23 5.4	19.9	1005.7	76	8.3	0.0	0.0
54	6973	95 09 25	12 43 22	12 45 34	142L	49 43 U 41	160	13 4.2	23.0	1006.2	94	8.4	0.1	0.0
55	6980	95 09 28	13 04 03	13 05 57	161L	81 53 U 68	180	13 3.4	18.5	1011.1	79	8.3	0.3	0.0
56	6984	95 10 02	12 56 39	13 04 15	157L	72 21 U 17	1274	31 3.7	22.1	1006.6	82	8.4	0.2	0.0
57	6995	95 10 03	12 31 21	12 37 13	133L	39 22 U 19	1106	31 3.0	20.2	1006.8	69	8.4	0.4	0.0
58	7005	95 10 09	13 16 43	13 18 47	-189R	79 68 30	219	14 2.4	16.9	1009.8	68	8.3	0.1	0.0
59	7010	95 10 12	13 37 01	13 40 40	-170R	48 47 U 19	344	17 5.2	18.3	1008.1	82	8.3	0.1	0.0
60	7021	95 10 13	13 07 28	13 14 40	-194R	88 22 U 20	579	22 5.8	17.5	1008.0	87	8.4	0.3	0.0
61	7038	95 10 16	13 29 10	13 33 03	-175R	54 25 U 46	478	20 4.6	19.4	1005.7	94	8.3	0.2	0.0
62	7070	95 10 20	13 23 24	13 30 23	-180R	61 21 U 21	976	30 4.7	15.8	1007.2	66	8.2	3.0	0.0
63	7080	95 10 21	12 57 56	13 04 23	157L	73 28 U 19	497	21 3.7	20.3	1007.9	63	8.3	0.6	0.0
64	7097	95 10 25	12 52 17	12 57 15	153L	64 23 U 41	498	21 3.9	14.7	1010.5	63	8.4	0.5	0.0
65	7104	95 10 26	12 27 26	12 29 53	129L	35 26 U 34	169	12 6.3	14.5	1010.3	71	8.6	0.3	0.0
66	7128	95 11 02	12 41 59	12 47 44	144L	50 21 U 28	281	17 3.9	8.8	1007.9	63	8.4	0.2	0.0
67	7141	95 11 08	13 28 31	13 30 41	-179R	60 48 22	143	11 2.9	9.6	1003.0	47	8.5	0.4	0.0
68	7151	95 11 09	12 58 58	13 04 52	158L	74 35 U 19	576	22 3.7	8.6	1008.5	57	8.3	0.1	0.0
69	7171	95 11 12	13 23 32	13 25 52	-184R	68 48 20	307	16 2.4	11.4	1016.3	70	8.2	0.9	0.0
70	7184	95 11 13	12 52 47	12 59 44	153L	65 23 U 19	1099	31 3.3	12.0	1015.7	84	8.3	0.2	0.0
71	7198	95 11 16	13 13 40	13 20 46	-188R	77 22 U 20	889	28 3.7	9.8	1014.4	80	8.1	0.1	0.0
72	7207	95 11 17	01 33 38	01 36 06 D	25R	56 36 U 53	461	20 2.3	16.7	1013.9	57	8.5	0.2	0.0
73	7215	95 11 17	12 47 30	12 54 15	149L	58 21 U 21	1140	31 4.0	14.0	1014.8	52	8.4	0.2	0.0
74	7223	95 11 20	13 09 25	13 15 37	-193R	86 32 U 20	759	26 2.9	11.7	1005.5	63	8.4	0.2	0.0
75	7229	95 11 21	12 42 23	12 49 13	144L	51 20 U 20	783	26 3.2	10.1	1011.6	52	8.3	0.0	0.0
76	7242	95 11 24	01 48 17	01 51 26 D	15R	81 24 82	252	15 2.8	11.9	1001.0	39	8.5	0.8	0.0
77	7262	95 11 27	13 24 18	13 31 26	-179R	59 20 U 19	626	24 4.3	7.6	1009.5	48	8.3	-0.2	0.0
78	7265	95 11 28	01 42 51	01 45 48 D	18R	73 21 67	190	13 3.4	12.5	1011.0	41	8.4	0.2	0.0
79	7274	95 11 28	12 59 21	13 05 20	158L	75 34 U 19	538	22 4.6	7.6	1011.0	51	8.3	0.3	0.0
80	7276	95 11 29	01 17 04	01 21 22 D	35R	38 20 U 33	486	21 3.1	12.5	1010.0	44	8.5	0.7	0.0
81	7285	95 11 29	12 32 47	12 38 44	135L	40 23 U 19	733	26 3.4	7.5	1008.2	59	8.4	0.2	0.0
82	7297	95 11 30	13 46 36	13 51 58	-159R	35 24 U 19	770	26 4.3	7.4	1002.7	58	8.2	0.1	0.0
83	7309	95 12 02	12 54 26	13 00 07	154L	66 36 U 20	706	25 3.6	6.5	1008.6	69	8.3	0.2	0.0
84	7318	95 12 04	13 40 58	13 46 58	-164R	40 22 U 20	570	22 3.3	7.4	1006.0	58	8.3	0.2	0.0
85	7325	95 12 05	13 18 25	13 21 21	-188R	76 59 18	396	19 3.1	6.6	1005.3	48	7.8	0.7	0.0
86	7330	95 12 06	12 48 00	12 54 56	149L	58 21 U 19	794	27 3.4	4.6	1007.7	59	7.6	0.2	0.0
87	7337	95 12 07	12 26 22	12 27 10	125L	32 29 25	61	8 2.9	5.8	1009.7	53	7.7	0.2	0.0
88	7373	95 12 22	12 29 01	12 33 53	131L	36 28 U 19	339	17 4.3	6.8	1016.7	56	7.6	0.2	0.0

Table 7. Observations and data fitting by JHDLRS-1
Satellite : TOPEX/POSEIDON (Continued)

(1) No.	(2) date	(3) Obs. Time(UTC) caught lost			(4) Azst	(5) Elev MX CT LT	(6) RTN	(7) N RMS	(8) TMP	(9) PRESS	(10) HUM	(11) IDT	(12) DTS	(13) DTG	
101	7125	Y M D h m s	95 11 02	11 31 02	11 39 37	-136R	59 42 U 20	1300	31 3.3	9.8	1007.7	57	8.4	0.3	0.0
102	7131		95 11 04	10 17 08	10 29 17	195L	74 20 U 19	2505	31 3.3	15.9	1010.5	48	8.7	0.4	0.0
103	7137		95 11 08	09 52 00	10 03 46	-150R	81 23 U 19	1513	31 3.9	10.2	1002.5	41	8.3	0.3	0.0
104	7146		95 11 09	10 16 18	10 25 57	-129R	51 29 U 20	1941	31 3.6	10.4	1008.3	55	8.4	0.1	0.0
105	7156		95 11 10	08 42 11	08 51 32	180L	53 24 U 27	1429	31 4.0	13.8	1002.3	65	8.4	0.0	0.0
106	7166		95 11 11	18 59 10	19 11 18	-32L	75 20 U 19	1985	31 3.8	7.9	1010.3	71	8.5	0.6	0.0
107	7175		95 11 12	17 27 09	17 36 47	-6R	36 21 U 19	1500	31 3.8	10.3	1016.0	68	8.4	0.8	0.0
108	7178		95 11 13	07 53 59	08 04 27 D	173L	44 20 U 20	1698	31 3.6	16.9	1015.8	59	8.2	0.4	0.0
109	7187		95 11 14	18 11 04	18 22 50	-28R	87 20 U 23	977	30 4.2	11.3	1002.7	72	8.3	0.1	0.0
110	7191		95 11 16	07 08 13	07 15 36 D	164L	37 28 U 22	717	25 3.4	16.3	1012.4	68	8.3	-0.5	0.0
111	7194		95 11 16	09 01 53	09 12 21	-121R	43 21 U 19	1148	31 3.8	13.0	1013.5	80	8.2	-0.1	0.0
112	7203		95 11 16	17 02 07	17 12 07	-13R	50 27 U 19	1108	31 4.2	9.3	1012.9	77	8.2	0.1	0.0
113	7237		95 11 22	07 27 41	07 36 45 D	-136R	59 39 U 19	1245	31 2.8	15.1	1012.6	55	8.4	0.1	0.0
114	7245		95 11 24	06 16 29	06 26 12 D	195L	74 37 U 19	1645	31 3.8	10.4	1000.8	36	8.4	0.5	0.0
115	7255		95 11 27	05 28 33	05 38 03 D	188L	63 35 U 19	1530	31 3.9	13.5	1005.8	43	8.4	-0.2	0.0
116	7267		95 11 28	05 51 50	06 00 52 D	-151R	81 46 U 19	1566	31 2.9	14.2	1008.8	47	8.5	0.2	0.0
117	7277		95 11 29	04 17 53	04 26 18 D	156L	31 20 U 19	1129	31 2.9	14.7	1007.3	39	8.4	0.0	0.0
118	7288		95 11 30	04 41 26	04 47 38 D	181L	53 39 U 33	891	27 3.8	14.0	1002.5	37	8.7	0.0	0.0
119	7311		95 12 04	04 17 50	04 24 43 D	195L	74 69 U 19	875	28 3.8	13.6	1002.5	41	8.3	0.2	0.0
120	7319		95 12 04	14 08 32	14 19 51	-28R	87 22 U 23	1935	31 3.5	7.2	1006.2	48	8.5	0.4	0.0
121	7321		95 12 05	04 39 33	04 46 27 D	-143R	69 57 U 24	1075	30 3.1	11.8	1003.4	30	8.4	0.4	0.0
122	7324		95 12 05	12 36 14	12 44 56	-2R	31 20 U 20	1352	31 3.1	6.8	1005.6	45	7.9	0.7	0.0
123	7327		95 12 05	14 31 03	14 42 30	-40L	54 20 U 19	2101	31 3.9	6.1	1005.1	48	7.9	0.7	0.0
124	7333		95 12 06	14 54 57	15 03 15	-56L	31 20 U 20	1099	31 3.3	5.6	1008.2	50	7.7	0.1	0.0
125	7342		95 12 08	13 48 12	13 54 42	-36L	64 62 U 19	1058	31 2.8	4.9	1012.3	63	8.0	0.2	0.0
126	7350		95 12 15	10 36 29	10 43 22	-2R	31 26 U 20	365	18 3.5	11.0	1009.7	43	7.7	0.9	0.0
127	7353		95 12 18	01 54 13	01 57 43 D	-150R	81 49 20	212	13 4.4	10.5	1016.0	43	7.7	1.6	0.0
128	7357		95 12 19	10 09 13	10 19 15	-10R	43 23 U 19	1270	31 3.7	8.1	1013.2	51	7.8	0.0	0.0
129	7358		95 12 19	12 05 33	12 14 35	-50L	37 23 U 19	1383	31 3.8	7.5	1014.5	53	7.7	0.2	0.0
130	7361		95 12 20	02 38 25	02 41 02 D	-106R	32 31 U 22	345	17 2.8	12.2	1015.4	45	7.8	0.2	0.0
131	7363		95 12 20	10 31 19	10 42 44	-21R	68 24 U 20	1410	31 4.0	7.6	1013.6	61	7.7	0.3	0.0
132	7371		95 12 22	09 22 27	09 29 06	-6R	36 27 U 27	756	25 3.5	6.8	1016.2	62	7.8	0.2	0.0
133	7372		95 12 22	11 17 48	11 27 05	-45L	45 27 U 19	966	29 4.4	5.9	1016.5	59	7.8	0.1	0.0
134	7376		95 12 24	10 07 00	10 17 25	-28R	87 32 U 20	776	26 4.1	4.4	1004.2	60	7.7	0.3	0.0
135	7379		95 12 26	09 01 32	09 05 44	-13R	50 48 22	344	17 3.5	2.7	1018.4	50	7.9	-0.2	0.0
136	7380		95 12 26	10 55 16	10 57 53	-56L	31 31 U 28	66	7 3.3	1.3	1019.1	50	7.8	-0.1	0.0

Table 7. Observations and data fitting by JHDLRS-1
Satellite : ERS-1 (Continued)

(1) No.	(2) date	(3) Obs. Time(UTC) caught lost			(4) Azst	(5) Elev MX CT LT	(6) RTN	(7) N RMS	(8) TMP	(9) PRESS	(10) HUM	(11) IDT	(12) DTS	(13) DTG	
		Y M D	h m s	h m s	°	° ° °		cm	°C	hPa	%	ns	μs	μs	
51	7112	95 10 27	12 18 00	12 21 37	124L	31 29 U 20	186	13 5.9	14.6	1013.3	69	8.3	0.5	0.0	
52	7127	95 11 02	12 27 49	12 32 34	135L	41 24 U 26	329	17 3.4	8.6	1007.9	64	8.3	0.2	0.0	
53	7134	95 11 04	13 04 41	13 05 25	-191R	83 32 U 44	56	7 3.5	14.9	1011.8	52	8.6	0.2	0.0	
54	7153	95 11 09	13 47 24	13 52 22	-151R	30 21 U 19	556	22 3.4	9.4	1008.1	53	8.3	0.1	0.0	
55	7161	95 11 11	12 43 47	12 50 46	151L	61 20 U 19	1179	31 2.5	9.4	1009.4	67	8.2	0.6	0.0	
56	7185	95 11 13	13 21 32	13 27 38	-176R	55 28 U 19	956	30 2.9	12.1	1015.4	82	8.2	0.2	0.0	
57	7199	95 11 16	13 26 37	13 33 08	-171R	48 21 U 20	698	25 3.9	9.5	1014.4	80	8.1	0.2	0.0	
58	7208	95 11 17	01 43 21	01 46 00	D	14R	83 34 U 76	344	17 2.2	17.3	1013.7	63	8.5	0.2	0.0
59	7216	95 11 17	12 55 27	13 02 18	161L	80 24 U 19	1196	31 3.9	13.5	1015.0	54	8.4	0.2	0.0	
60	7222	95 11 20	13 02 22	13 07 52	-194R	88 41 U 20	612	23 3.3	11.6	1005.5	63	8.4	0.3	0.0	
61	7228	95 11 21	12 31 19	12 36 17	138L	43 32 U 20	418	19 3.6	10.1	1011.6	53	8.4	0.1	0.0	
62	7241	95 11 24	01 23 48	01 26 09	D	27R	51 33 U 50	286	16 3.5	11.4	1001.0	41	8.4	0.8	0.0
63	7252	95 11 24	12 35 56	12 42 06	143L	50 24 U 20	968	29 3.4	6.7	1003.8	62	8.3	0.9	0.0	
64	7261	95 11 27	12 41 03	12 45 26	149L	57 20 U 48	156	12 4.9	7.8	1009.5	48	8.4	0.0	0.0	
65	7286	95 11 29	13 22 17	13 24 48	-179R	59 49 19	303	16 3.5	6.5	1008.2	57	8.4	0.2	0.0	
66	7294	95 11 30	12 46 36	12 53 41	154L	65 20 U 19	1224	31 3.5	8.0	1003.2	59	8.2	0.1	0.0	
67	7326	95 12 05	13 29 40	13 35 56	-168R	45 22 U 20	702	25 4.3	6.3	1005.3	48	7.8	0.7	0.0	
68	7331	95 12 06	12 57 58	13 05 10	164L	85 21 U 19	983	30 3.7	4.4	1007.7	65	7.6	0.3	0.0	
69	7341	95 12 08	13 38 50	13 41 31	-163R	39 38 19	68	7 7.6	5.6	1012.3	58	7.7	0.2	0.0	
70	7351	95 12 15	13 15 58	13 22 03	-181R	63 30 U 19	733	25 5.0	9.6	1011.7	44	7.6	0.7	0.0	
71	7359	95 12 19	12 50 00	12 56 33	156L	70 25 U 19	810	27 3.6	7.1	1014.7	53	7.6	0.3	0.0	
72	7364	95 12 20	12 19 36	12 23 54	127L	33 23 U 24	410	19 4.2	7.4	1013.2	57	7.6	0.4	0.0	
73	7367	95 12 21	02 14 50	02 16 28	D	-4L	46 31 45	71	7 2.9	11.2	1011.2	43	7.8	0.3	0.0
74	7374	95 12 22	12 55 37	13 02 16	161L	80 25 U 19	1077	31 3.4	6.9	1016.7	54	7.6	0.1	0.0	
75	7378	95 12 24	13 33 36	13 38 52	-166R	42 29 U 19	545	22 4.6	3.6	1007.7	50	7.6	0.5	0.0	

Table 7. Observations and data fitting by JHDLRS-1
Satellite : ERS-2 (Continued)

(1) No.	(2) No.	(3) Obs. Time(UTC) date caught lost				(4) Azst	(5) Elev MX CT LT			(6) RTN	(7) N RMS	(8) TMP	(9) PRESS	(10) HUM	(11) IDT	(12) DTS	(13) DTG		
		Y M D	h m s	h m s		°	°	°	°		cm	°C	hPa	%	ns	μs	μs		
51	7340	95 12 08	12 27 38	12 33 23		135L	41	23	U	20	760	26	3.2	5.8	1011.4	57	7.7	0.2	0.0
52	7352	95 12 15	13 47 34	13 51 54		-151R	30	21	U	22	237	14	4.5	8.3	1011.9	55	7.6	0.8	0.0
53	7360	95 12 19	13 20 52	13 27 39		-176R	55	21	U	20	668	24	4.0	7.1	1015.2	50	7.6	0.0	0.0
54	7365	95 12 20	12 51 10	12 54 56		156L	70	40	U	38	524	22	2.9	6.9	1013.2	59	7.6	0.1	0.0
55	7375	95 12 22	13 27 15	13 33 30		-171R	48	25	U	18	425	20	4.5	6.1	1016.7	58	7.6	0.2	0.0
56	7377	95 12 24	12 25 48	12 28 36		132L	38	29	U	34	232	14	3.0	2.7	1007.1	55	7.6	0.3	0.0

Table 7. Observations and data fitting by JHDLRS-1
Satellite : Etaron-1

(1) No.	(2) date	(3) Obs. Time(UTC) caught lost			(4) Azst	(5) Elev MX CT	(6) RTN	(7) N RMS	(8) TMP	(9) PRESS	(10) HUM	(11) IDT	(12) DTS	(13) DTG
		Y M D	h m s	h m s	°	° ° °		cm	°C	hPa	%	ns	μs	μs
1	6259	95 01 23	13 35 25	14 01 19	155L	75 70 U 75	128	12 8.2	9.2	1003.8	78	7.9	0.5	0.0
2	6265	95 01 24	12 11 22	12 25 02	105L	52 51 52	329	13 7.6	4.8	1010.7	78	7.8	1.0	0.0
3	6303	95 01 30	13 57 11	14 35 09	-166R	81 55 U 76	501	31 7.2	0.7	1014.0	75	7.9	1.1	0.0
4	6308	95 01 31	13 21 24	13 40 31	154L	74 74 69	664	25 7.9	3.2	1013.9	59	7.5	1.0	0.0
5	6312	95 02 01	11 28 13	12 10 14	103L	52 48 U 50	604	25 8.8	1.4	1018.9	75	8.2	0.3	0.0
6	6371	95 02 17	10 26 08	10 36 01	97L	50 48 50	151	13 8.6	4.4	1013.7	72	8.2	0.8	0.0
7	6399	95 02 22	13 42 03	14 02 58	-129R	62 45 U 53	146	12 5.8	4.1	1014.6	64	8.1	1.7	0.0
8	6409	95 02 24	10 45 21	11 52 35	150L	72 54 U 68	848	31 10.1	7.6	1007.2	72	8.2	0.9	0.0
9	6453	95 03 02	13 37 34	15 04 58	-125R	62 57 U 54	1257	31 6.3	4.9	1008.3	63	8.1	1.2	0.0
10	6535	95 04 04	10 26 21	10 33 15 D	-177R	88 78 74	153	13 5.7	11.4	1012.4	59	8.0	0.6	0.0
11	6611	95 05 18	14 29 52	14 45 18	-16R	76 50 U 56	155	13 8.0	16.3	1015.7	85	8.0	0.3	0.0
12	6622	95 05 19	14 02 13	14 39 04	-10R	56 55 48	72	9 13.4	15.4	1012.9	92	8.0	0.2	0.0
13	6664	95 07 13	11 33 23	12 36 15	-14R	71 71 48	1533	31 7.5	26.8	1001.6	74	8.0	-0.6	0.0
14	6825	95 08 20	11 07 58	11 26 18	-36L	66 58 64	835	27 6.3	27.1	1004.9	78	8.0	0.4	0.0
15	6912	95 09 05	10 19 20	10 24 25	-35L	67 66 67	160	11 6.6	24.2	995.4	79	8.1	0.4	0.0
16	7027	95 10 13	18 26 54	18 41 29	95L	50 50 U 49	171	14 8.8	17.7	1008.5	88	8.0	0.3	0.0
17	7076	95 10 20	18 50 34	20 17 34	149L	72 63 U 49	4197	31 6.8	19.8	1007.2	66	8.1	0.6	0.0
18	7176	95 11 12	18 05 08	18 32 28	-175R	86 53 69	894	28 8.9	10.0	1017.2	70	8.1	0.9	0.0

Table 7. Observations and data fitting by JHDLRS-1

Satellite : Etaron-2

(1)	(2) No.	(3) Obs. Time(UTC)			(4)	(5) Elev			(6)	(7)	(8)	(9)	(10)	(11)	(12)	(13)	
		date	caught	lost	Azst	MX	CT	LT	RTN	N	RMS	TMP	PRESS	HUM	IDT	DTS	DTG
1	6226	Y M D	h m s	h m s	-119R	60	60	U 50	1235	31	5.5	5.9	1005.3	53	7.9	0.5	0.0
2	6271	95 01 12	09 38 24	10 41 44	-31L	72	65	59	37	7	5.3	1.2	1011.8	87	7.8	1.6	0.0
3	6281	95 01 24	17 47 56	18 00 01	-18R	83	81	U 83	121	31	10.2	2.3	1015.0	80	7.9	1.9	0.0
4	6289	95 01 25	15 39 48	15 52 16	-10R	61	61	60	133	31	4.7	6.8	1012.2	53	7.8	1.4	0.0
5	6329	95 01 26	14 11 33	14 25 34	-9R	60	48	U 55	333	22	6.9	2.7	1019.5	67	8.0	0.7	0.0
6	6353	95 02 03	12 16 24	12 44 51	-17R	80	50	59	100	9	5.3	2.6	1018.9	60	8.1	16.3	0.0
7	6376	95 02 10	13 21 16	13 40 24	-28L	77	51	U 71	100	30	5.9	1.4	1014.6	77	8.1	1.5	0.0
8	6418	95 02 17	14 29 18	15 07 24	-16R	78	64	U 77	469	21	8.8	7.3	1002.3	64	8.1	0.4	0.0
9	6425	95 02 26	12 34 05	13 09 55	-8R	57	56	52	74	7	6.8	6.2	1005.9	69	7.9	1.0	0.0
10	6466	95 03 06	11 59 35	12 40 57	-15R	76	65	U 76	1040	31	9.6	6.7	1012.6	71	8.1	0.4	0.0
11	6474	95 03 07	10 15 48	10 35 57	-8R	55	54	U 55	110	15	5.8	9.9	1009.8	81	8.1	0.6	0.0
12	6500	95 03 13	12 31 29	13 14 58	-25R	81	51	75	546	23	7.2	6.7	1011.1	73	8.3	1.1	0.0
13	6510	95 03 22	10 52 58	11 06 11	-14R	73	68	72	170	13	7.8	13.8	1009.4	88	8.0	0.6	0.0
14	6784	95 08 15	15 37 22	16 32 44	164L	80	63	U 75	999	29	8.0	24.9	1007.7	92	8.1	0.5	0.0
15	6797	95 08 16	14 41 48	15 20 00	118L	57	57	U 51	581	22	5.4	26.3	1005.3	79	8.1	0.3	0.0
16	6853	95 08 21	18 22 10	18 55 04	-104R	56	51	56	1159	31	5.3	25.2	1003.8	86	8.0	0.6	0.0
17	6864	95 08 23	14 50 00	15 55 36	161L	79	57	U 74	1797	31	9.6	25.7	1008.1	88	8.1	0.3	0.0
18	6928	95 09 07	14 54 46	15 45 05	-163R	80	52	U 78	1995	31	7.6	23.3	1000.1	90	8.2	0.7	0.0
19	6970	95 09 25	11 28 46	11 45 05	96L	50	49	U 50	481	23	7.4	23.3	1005.7	91	8.0	0.4	0.0
20	7004	95 10 09	12 43 06	13 11 45	-174R	86	66	83	1124	31	6.7	17.0	1009.8	68	7.9	0.0	0.0
21	7040	95 10 16	13 52 18	14 03 30	-132R	65	59	62	95	24	7.8	19.3	1005.7	94	7.8	0.3	0.0
22	7048	95 10 17	11 36 59	12 27 00	-176R	87	49	79	2462	31	7.2	17.7	1010.0	88	7.9	0.1	0.0
23	7095	95 10 25	11 48 56	12 05 12	-179R	89	80	U 89	974	30	8.6	15.1	1010.3	63	8.1	0.6	0.0
24	7103	95 10 26	09 42 34	10 17 50	140L	67	49	U 64	665	25	8.4	15.8	1009.4	77	8.0	0.4	0.0
25	7124	95 11 02	10 53 27	11 18 33	-182R	89	69	U 85	648	27	10.6	11.2	1007.5	44	8.1	0.4	0.0
26	7142	95 11 08	14 00 09	15 27 29	-71R	50	48	U 48	1181	31	6.4	8.8	1003.6	54	8.1	0.5	0.0
27	7149	95 11 09	11 53 17	12 31 47	-142R	69	62	U 69	433	22	7.3	8.1	1008.5	58	8.1	0.0	0.0
28	7188	95 11 14	18 44 35	19 06 30	-15R	75	66	73	155	12	9.9	11.2	1003.1	68	8.0	0.1	0.0
29	7200	95 11 16	13 50 24	14 31 29	-79R	51	51	U 49	213	17	13.4	10.0	1014.4	73	7.9	0.2	0.0
30	7214	95 11 17	10 47 44	12 41 02	-145R	70	51	U 56	2772	31	6.5	15.6	1014.6	50	8.1	0.0	0.0
31	7253	95 11 24	12 46 43	13 00 26	-85R	52	51	52	56	7	8.8	6.6	1003.8	63	8.1	1.0	0.0
32	7307	95 12 02	11 47 13	12 09 13	-91R	53	49	U 52	151	12	6.3	6.8	1008.6	70	8.0	0.1	0.0
33	7344	95 12 08	16 41 19	18 23 27	-14R	71	61	U 50	1008	31	5.9	5.1	1014.1	44	7.4	0.2	0.0
34	7356	95 12 19	09 51 07	09 58 06	-156R	76	64	61	233	15	6.6	8.2	1012.8	51	7.3	-0.2	0.0

Table 7. Observations and data fitting by JHDLRS-1
Satellite : GFZ-1

(1)	(2) No.	(3) Obs. Time(UTC) date caught lost				(4) Azst	(5) Elev MX CT LT	(6) RTN	(7) N RMS	(8) TMP	(9) PRESS	(10) HUM	(11) JDT	(12) DTS	(13) DTG	
1	6767	Y M D	h m s	h m s		° ° °	°	°	cm	°C	hPa	%	ns	μs	μs	
2	6835	95 08 13	18 59 38	19 00 34		-69L	36 28 U	36	26	7 3.4	25.0	1005.5	83	8.3	0.4	0.0
3	6863	95 08 20	15 26 03	15 29 42		-35R	51 23 U	19	494	31 4.4	26.5	1003.0	86	8.2	0.5	0.0
4	6911	95 08 23	14 10 59	14 12 01		-31R	42 32	18	109	10 1.8	26.2	1008.3	87	8.5	0.4	0.0
5	7003	95 09 05	09 38 26	09 39 24		-53L	67 33	18	112	10 2.5	24.7	994.9	78	8.5	0.5	0.0
6	7007	95 10 09	12 26 32	12 30 00		-107R	38 24 U	16	334	18 2.2	17.2	1009.4	68	8.1	-0.2	0.0
7	7026	95 10 12	11 08 15	11 11 09		-115R	46 32 U	19	365	19 3.9	20.5	1008.3	77	8.3	0.0	0.0
8	7058	95 10 13	18 14 39	18 18 15		-55L	62 25 U	19	688	25 4.0	17.4	1008.5	88	8.3	0.4	0.0
9	7130	95 10 18	08 30 00	08 33 22		-129R	74 21 U	27	434	19 9.5	22.5	1009.2	82	8.4	0.7	0.0
10	7206	95 11 04	09 39 29	09 40 52		-60L	51 24 U	50	78	8 3.7	15.5	1010.3	50	8.3	0.4	0.0
11	7347	95 11 16	20 54 00	20 57 42		-115R	48 21 U	19	170	13 3.7	8.7	1013.5	55	8.4	0.3	0.0
12	7348	95 12 10	18 21 25	18 24 19		-31R	43 30 U	19	162	12 2.2	5.7	1017.1	61	7.7	0.1	0.0
13	7369	95 12 15	08 35 04	08 37 18	D	-193L	33 27 U	22	210	13 3.4	11.8	1008.0	41	7.6	0.9	0.0
		95 12 22	06 31 16	06 35 00	D	-125R	65 26 U	17	526	22 4.8	11.3	1016.0	50	7.7	0.2	0.0

Table 8. Observations and data fitting by HTLRS

Column	Explanation
1	Serial number of passes ranged successfully for each satellite.
2	Serial number of passes ranged successfully from the beginning of SLR observation by HTLRS at Hatizyo Sima.
3	Observation time (UTC) of the first return and the last return observed in the satellite pass.
4	Azimuth when the tracking of the satellite started at 20 degrees of elevation.
5	Elevations at the maximum, at the first return obtained and at the last return obtained in the satellite path. U means that the data are obtained through the maximum elevation.
6	Number of successful returns from the satellite in the pass.
7	Order of the polynomials applied and the root mean square deviation of the curve fitting to the measured range.
8	Atmospheric temperature (degree centigrade)
9	Atmospheric pressure (hecto pascal).
10	Relative humidity (%).
11	Calibrated internal delay time of the SLR system obtained by the ground target ranging. The light velocity change in the air (Abshire, 1980) is used for the atmospheric correction. This term is corrected for the range data in the final MT file, FR data.
12	Time correction: Transmitting time of GPS minus time of the clock used in the SLR system. This term is corrected for the transmitted time in the final MT file.
13	Time correction: UTC (USNO MC) minus transmitting time of GPS (USNO, 1994). This term is corrected for the transmitted time in the final MT file.

Table 8. Observations and data fitting by HTLRS at Bisei(Feb.-Mar.)
Satellite : Ajisai

(1) No.	(2) No.	(3) Obs. Time(UTC) date caught lost			(4) Azst °	(5) Elev MX CT LT ° °	(6) RTN	(7) N RMS	(8) TMP	(9) PRESS	(10) HUM	(11) IDT	(12) DTS	(13) DTG
1	1	Y M D 95 02 26	h m s 16 51 22	h m s 16 58 52	-65L	47 40 U 24	14	5 4.1	1.0	950.4	96	51.0	-0.1	-0.1
2	2	95 02 27	15 58 10	16 02 21	-56L	71 60 U 50	33	9 16.7	-0.5	958.3	85	50.7	-0.1	0.0
3	3	95 03 02	15 18 27	15 23 00	-57L	65 63 U 38	18	7 34.0	0.6	955.5	50	50.7	-0.1	0.0
4	4	95 03 05	10 34 08	10 35 53	-46R	30 28 24	24	5 4.0	1.7	955.3	65	50.8	0.1	-0.1
5	5	95 03 05	12 31 22	12 40 24	-41R	48 25 U 32	166	15 12.7	0.8	956.3	82	50.8	0.0	-0.1
6	6	95 03 05	14 37 10	14 41 29	-59L	61 54 U 44	55	9 25.5	0.6	956.8	82	50.8	0.0	-0.1
7	7	95 03 06	11 39 40	11 47 52	320R	38 34 U 19	43	11 14.6	5.2	957.9	73	51.0	-0.2	0.0
8	8	95 03 07	10 45 19	10 51 58	319R	33 30 U 21	18	7 49.0	5.2	958.3	62	51.1	0.0	0.0
9	9	95 03 07	14 50 04	14 54 28	288L	36 33 U 31	20	11 10.0	2.9	958.8	72	51.0	-0.1	0.0
10	10	95 03 08	09 50 13	09 55 45	315R	30 27 U 24	33	9 24.2	7.4	959.6	53	50.9	0.0	0.0
11	11	95 03 08	11 51 45	11 59 40	318R	51 30 U 35	90	11 15.4	6.2	961.9	62	50.8	-0.1	0.0
12	12	95 03 08	13 56 36	14 03 28	299L	56 51 U 25	25	11 26.6	4.9	962.5	73	50.9	-0.2	0.0
13	13	95 03 10	10 03 03	10 10 45	320R	34 25 U 25	46	9 15.1	5.3	943.2	59	50.9	0.1	0.0
14	14	95 03 10	12 04 23	12 14 39	313R	73 26 U 33	148	17 7.2	3.4	943.4	63	50.9	0.0	0.0
15	15	95 03 11	11 12 36	11 17 16	318R	54 39 U 49	88	11 7.3	3.1	948.8	85	50.9	0.0	0.0
16	16	95 03 11	13 20 19	13 23 34	297L	51 40 21	14	5 60.6	3.5	949.8	76	51.0	0.0	0.0
17	17	95 03 12	10 15 57	10 26 25	320R	42 23 U 23	53	12 3.3	2.1	947.7	95	51.0	0.0	0.0
18	18	95 03 12	12 19 08	12 29 44	306L	76 34 U 24	120	17 8.7	1.7	948.5	91	50.7	0.0	0.0

Table 8. Observations and data fitting by HTLRS at Bisei(Jul.-Aug.)
Satellite : Ajisai

(1) (2) No.	(3) Obs. Time(UTC) date caught lost	(4) Azst ° ° ° °	(5) Elev MX CT ° ° ° °	(6) RTN ° ° ° °	(7) N RMS cm °C hPa % ns μs μs	(8) TMP	(9) PRESS	(10) HUM	(11) IDT	(12) DTS	(13) DTG
1	95 08 01 13 44 34 13 47 05	209L	64 43 25	160	14 3.9 24.5 953.0 81 49.1 -0.2 0.0						
2	95 08 01 15 44 05 15 49 06	-95R	47 46 23	126	13 4.0 23.5 952.4 87 46.7 0.2 0.0						
3	95 08 02 12 48 51 12 51 25	189L	42 40 29	43	8 5.5 24.4 952.4 84 46.3 0.4 0.0						
4	95 08 02 14 48 01 14 55 10	-111R	62 57 U 23	50	10 28.7 24.4 953.8 86 46.1 0.3 0.0						
5	95 08 02 16 47 52 16 57 52	-61R	31 20 U 19	553	25 5.7 23.4 953.5 92 44.5 0.4 0.0						
6	95 08 02 18 52 11 19 02 45	-40R	35 22 U 18	672	28 4.7 23.0 953.5 99 44.9 0.2 0.0						
7	95 08 04 13 01 40 13 07 01	213L	69 66 23	320	20 5.0 26.7 954.1 91 44.8 0.2 0.0						
8	95 08 04 15 03 09 15 08 33	-91R	44 44 23	218	17 4.7 25.1 954.5 85 45.1 0.2 0.0						
9	95 08 04 17 06 00 17 10 34	-49R	30 29 U 24	33	7 6.4 24.4 954.3 92 45.2 0.2 0.0						
10	95 08 04 19 07 16 19 17 05	-40R	45 30 U 21	759	30 5.1 22.9 954.2 92 45.2 0.2 0.0						
11	95 08 05 14 06 58 14 14 11	-108R	58 51 U 26	296	17 9.8 25.1 953.5 94 45.5 0.1 0.0						
12	95 08 08 17 35 29 17 39 22	-41R	38 37 U 30	160	13 27.6 23.9 952.0 73 44.4 0.3 0.0						
13	95 08 09 12 33 50 12 41 06	-122R	74 74 U 18	196	15 5.4 24.7 952.5 88 45.1 0.1 0.0						
14	95 08 09 14 34 13 14 40 24	-71R	34 28 U 27	95	10 4.7 24.2 952.9 91 44.8 0.2 0.0						
15	95 08 09 16 37 18 16 46 46	-43R	32 23 U 19	285	19 4.7 23.3 952.2 95 44.6 0.2 0.0						
16	95 08 09 18 39 33 18 51 25	-45R	66 28 U 21	564	25 5.0 23.2 952.1 96 44.7 0.2 0.0						
17	95 08 17 17 41 36 17 43 43	-54L	73 37 23	19	5 9.3 23.5 954.1 90 46.8 0.0 0.0						
18	95 08 18 12 36 21 12 40 58	-63R	31 31 20	151	12 6.3 25.5 954.7 83 46.5 0.0 0.0						
19	95 08 18 14 37 44 14 45 37	-41R	35 30 U 20	488	24 4.8 24.2 954.3 89 43.8 -0.1 0.0						
20	95 08 18 16 37 33 16 43 51	-48R	80 25 U 77	313	17 5.2 24.2 954.6 88 44.1 -0.1 0.0						
21	95 08 19 11 45 46 11 47 15	-77R	36 23 18	50	8 5.1 27.0 955.1 75 42.7 0.1 0.0						
22	95 08 19 13 43 15 13 49 42	-44R	31 28 U 22	100	10 8.7 25.4 955.1 76 44.9 0.0 0.0						
23	95 08 19 15 48 38 15 55 43	-44R	59 58 U 20	292	18 4.7 24.8 954.7 87 46.1 0.1 0.0						
24	95 08 19 17 46 22 17 56 00	-65L	45 27 U 24	491	22 4.0 23.8 954.1 89 46.1 0.1 0.0						
25	95 08 20 16 50 34 17 01 51	-56L	68 22 U 30	561	24 4.4 22.9 953.0 91 45.5 0.0 0.0						
26	95 08 21 15 57 37 15 59 39	-49R	85 29 46	19	5 3.7 23.5 953.6 99 43.5 0.1 0.0						

海洋測地網一次基準点の位置決定 銚子

POSITIONING OF THE FIRST ORDER CONTROL POINT (Tyosi) IN THE MARINE GEODETIC CONTROL NETWORK

Summary - As a step to establish the marine geodetic control network around Japan, we performed a simultaneous observation of Ajisai at Tyosi, the first order control point, and the Simosato Hydrographic Observatory (SHO) in 1996. The position of the first order control points is connected to the fiducial point located at SHO.

Key words : satellite laser ranging - Ajisai - marine geodetic controls

1. はじめに

水路部では、領海等我が国の管轄海域の確定と、海洋における測位精度の向上を目的として、1980年より、海洋測地網の整備を推進している（Kubo, 1988）。この中で、一次基準点は本土基準点（下里水路観測所）と主要な島を結合して、海洋測地網の骨格を形成する役割を担っており、1988年から観測が行われている。1993年以前に行われた一次基準点観測の成果は、父島、石垣島については水路部観測報告衛星測地編第4号（福島他, 1991）を、南鳥島、沖縄、対馬については同第5号（仙石他, 1992）を、隠岐諸島、南大東島については同第6号（仙石他, 1993）を、十勝、硫黄島については同第7号（仙石・内山, 1994）を、稚内・八丈島については同第8号（鈴木・藤田, 1995）を、枕崎・男鹿については同第9号（寺井・藤田, 1996）をそれぞれ参照していただきたい。また、これら一次基準点の海洋測地成果（辰野・藤田, 1994）は同第8号（藤田, 1995）に一括してまとめられている。

本報告では、1996年に実施した「あじさい」（Sasaki, 1987）による銚子（Fig. 1）の一次基準点の観測およびその成果（海洋測地成果）について報告する。観測方法、解析手法等については、同第4号（福島他, 1991）を参照されたい。ただし、前回と同様に局地測量にGPS観測を用いたため、成果の整約方法がこれまでの地上測量に基づく方法と異なっている。

2. 銚子一次基準点観測

2.1. 概要

2.1.1. 作業経過

1996年1月上旬から3月中旬にかけて、下里および銚子において「あじさい」の同時観測を実施した。

2.1.2. 主な作業

(1) 基準点標石の設置

一次基準点標石（22cm角） 標石名：銚子。

(2) 「あじさい」の同時観測による位置決定

銚子を決定。

(3) GPS測量

銚子で実施。

2.1.3. 使用装置等

(1) 一次基準点

可搬式レーザー測距装置 (Sasaki, 1988).

(2) 本土基準点

固定式レーザー測距装置 (Sasaki et al., 1983).

2.1.4. 観測データ

銚子と下里の同時観測において得られたレーザー測距データは、次号別稿にて報告する。

2.2. 観測

2.2.1. 観測地点

(1) 一次基準点 「銚子」

千葉県銚子市天王台愛宕山無料駐車場 (Fig.2, 3).

(2) 本土基準点

和歌山県東牟婁郡那智勝浦町下里 第五管区海上保安本部下里水路観測所.

2.2.2. 観測班

(1) 一次基準点

前半：松本邦雄，渡辺由美子，澤田剛一（航法測地課）

成田誉孝（下里水路観測所），

後半：寺井孝二，野田秀樹，渡辺博明（航法測地課）

高橋昌紀（下里水路観測所）.

(2) 本土基準点

第五管区海上保安本部 下里水路観測所職員.

2.2.3. 作業期間

1996年1月6日～3月13日（うち設営1月6日～10日，撤収3月10日～13日）.

2.2.4. 観測数

(1) レーザー測距観測

	衛星	パス数	リターン数
一次基準点	あじさい	64	37,683
	LAGEOS-I, II	26	2,697
	TOPEX/POSEIDON	4	2,607
	スター・レット	8	902
	ステラ	1	70
本土基準点	あじさい	81	81,996
	LAGEOS-I, II	56	73,605
	TOPEX/POSEIDON	20	17,765
	スター・レット	12	7,148
	ステラ	11	4,436

2.2.5. 観測状況

(1) 一次基準点

千葉県銚子市天王台愛宕山無料駐車場に機器を設置した。あらゆる方位について、高度20度以上の視界を確保できた。

「あじさい」のレーザー測距及びLAGEOS-I, LAGEOS-II, TOPEX, スター・レット, ステラ

のレーザー測距観測を実施した。

(2) 本土基準点

「あじさい」のレーザー測距及び Lageos-I, II, TOPEX, スターレット, ステラのレーザー測距観測を実施した。

2.2.6. 基準点標識等の設置

千葉県銚子市天王台愛宕山ふれあい広場横に、基準点標石「銚子」を設置した。

2.2.7. GPS測量

基準点標石「銚子」H, 可搬式レーザー測距装置の不動点T, 三等三角点「浜」の相対位置関係をGPS観測によって測定した (Fig.4)。

観測に使用したGPS受信機はTRIMBLE4000SSE, 解析に使用したソフトウェアはTRIMVECである。

2.3. 解析成果

銚子と下里水路観測所において同時に観測された「あじさい」のレーザー測距データを, SPORT法により解析した。用いたプログラムは、人工衛星レーザー測距データ解析プログラム Hydrangea (Sasaki, 1990) である。解析は6セットの同時連続2パスと1セットの同時連続3パスについて行った。SPORT法では、未知点である銚子の座標と「あじさい」の元期における位置と速度の初期値を未知量として推定する。下里の座標は、海洋測地成果 (辰野・藤田, 1994) を採用了した。

$$\begin{aligned} U_s &= -3822388.272 \text{ m} \\ V_s &= 3699363.582 \text{ m} \\ W_s &= 3507573.187 \text{ m} \end{aligned} \quad \dots(1)$$

解析の結果、銚子における可搬式レーザー測距装置の送受信望遠鏡の不動点Tの世界測地系座標は、

$$\begin{aligned} U_T &= -4021277.923 \pm .024 \text{ m} \\ V_T &= 3273585.541 \pm .021 \text{ m} \\ W_T &= 3701666.454 \pm .015 \text{ m} \end{aligned} \quad \dots(2)$$

となった。

2.4. 座標変換

上記の解析によって得られる成果は、世界測地系（海洋測地成果）で表示した一次基準点の本土基準点に対する相対位置である。この相対位置から日本測地系における一次基準点の絶対位置を求めるには、まず、下里において世界測地系（海洋測地成果）と日本測地系の変換パラメーターを求め、次にこのパラメーターを用いて一次基準点の座標を世界測地系（海洋測地成果）から日本測地系へと変換する必要がある。

下里水路観測所の固定式レーザー測距装置の日本測地系における位置（緯度 ϕ , 経度 λ , 標高 h ）は測量から、

$$\begin{aligned} \phi_s &= 33^\circ 34' 27.'' 496 \\ \lambda_s &= 135^\circ 56' 23.'' 537 \\ h_s &= 62.44 \text{ m} \end{aligned} \quad \dots(3)$$

と求められている（竹村, 1983）。日本測地系の準拠楕円体であるベッセル楕円体の諸元 ($a = 6377397.155\text{m}$ および $1/f = 299.152813$) を用いて直交座標系 (u, v, w) に変換すると、

$$\begin{aligned} u_s &= -3822242.04 \text{ m} \\ v_s &= 3698856.02 \text{ m} \\ w_s &= 3506891.33 \text{ m} \end{aligned} \quad \dots(4)$$

ただし、ここでは Ganeko(1977) の結果を用いて、下里における日本測地系の準拠樁円体からのジオイド高を0mと仮定している。(1)と(4)から、世界測地系（海洋測地成果）から日本測地系への原点変換量は、

$$\begin{aligned}\Delta u &= u_s - U_s = 146.23 \text{ m} \\ \Delta v &= v_s - V_s = -507.57 \text{ m} \\ \Delta w &= w_s - W_s = -681.86 \text{ m}\end{aligned}\quad \dots(5)$$

となる。

一次基準点の位置を日本測地系で求めるためには、世界測地系（海洋測地成果）で求められた地心直交座標に原点変換量（(5)式）を加え、さらにベッセル樁円体の諸元を用いて緯度 ϕ 、経度 λ 、樁円体高 H に直せばよい。

銚子の可搬式レーザー測距装置の不動点Tの位置は、日本測地系に変換すると、

$$\begin{aligned}\phi_T &= 35^\circ 42' 4." 419 \\ \lambda_T &= 140^\circ 51' 19." 680 \\ H_T &= 52.23 \text{ m}\end{aligned}\quad \dots(6)$$

となる。ただし、 H_T は日本測地系準拠樁円体からの樁円体高である。

GPS測量により、三角点成果に基づいた日本測地系における各点の位置をTable 1に示す。

三等三角点「浜」の日本測地系座標値は、国土地理院成果から

$$\begin{aligned}\phi_P &= 35^\circ 45' 7." 382 \\ \lambda_P &= 140^\circ 49' 45." 115 \\ h_P &= 15.85 \text{ m}\end{aligned}\quad \dots(7)$$

である。

また、GPS測量により求められた三等三角点「浜」の地心直交座標はTable 1に示されている。これを原点変換量(5)によって日本測地系に変換すると

$$\begin{aligned}\phi_p &= 35^\circ 45' 7." 338 \\ \lambda_p &= 140^\circ 49' 45." 087 \\ H_p &= 14.23 \text{ m}\end{aligned}\quad \dots(8)$$

(7)と(8)の比較から、銚子の三角点成果に加えるべき補正量は、

$$\begin{aligned}\Delta\phi &= \phi_p - \phi_P = -0." 044 \\ \Delta\lambda &= \lambda_p - \lambda_P = -0." 028 \\ h_s &= H_p - h_P = -1.62 \text{ m}\end{aligned}\quad \dots(9)$$

となる。ただし、 h_s は日本測地系準拠樁円体からのジオイド高である。

一方、Table 1に示されている一次基準点標石「銚子」H のGPS測量による地心直交座標値を、上記と同様原点変換量(5)によって日本測地系（海洋測地成果）に変換すると、

$$\begin{aligned}\phi_H &= 35^\circ 42' 6." 118 \\ \lambda_H &= 140^\circ 51' 24." 409 \\ H_H &= 57.00 \text{ m}\end{aligned}\quad \dots(10)$$

となる。標高は、(9)のジオイド高補正值を用いると、

$$h_p = 58.62 \text{ m}\quad \dots(11)$$

である。また、今回は水準点が近い場所にあったため、水準測量によって直接標高が求められている。

$$h_p' = 58.33 \text{ m}$$

この値によるジオイド高は(10)より、

$$h_s' = -1.33 \text{ m}$$

となる。

本報告は、松本邦雄、松下優、富山新一が作成した。

今回の観測で、当初予定していたレーザー測距による一次基準点観測は、択捉島を除き全て終了したことになる。各観測において御協力いただいた関係機関に、この場を借りて深く謝意を表する。

参考文献

- 福島登志夫, 内山丈夫, 西村英樹, 仙石新, 1991: 水路部観測報告衛星測地編, 4, p.60.
藤田雅之, 1995: 同, 8, p.83.
Ganeko, Y., 1977: *J. Geophys. Res.*, 82, p.2490.
Kubo, Y., 1988: *ibid.*, 1, p.1.
Sasaki, M., 1987: *Data Report of Hydrogr. Obs., Series of Astronomy and Geodesy*, 21, p.90.
Sasaki, M., 1988: *Data Report of Hydrogr. Obs., Series of Satellite Geodesy*, 1, p.59.
Sasaki, M., 1990: *Report of Hydrogr. Res.*, 26, p.99.
Sasaki, M., Ganeko, Y., Harada, Y., 1983: *ibid.*, 17, p.49.
仙石新, 内山丈夫, 1994: 水路部観測報告衛星測地編, 7, p.35.
仙石新, 内山丈夫, 西村英樹, 1992: 同, 5, p.43.
仙石新, 内山丈夫, 西村英樹, 1993: 同, 6, p.45.
鈴木晃, 藤田雅之, 1995: 同, 8, p.34.
竹村武彦, 1983: 水路部観測報告天文測地編, 17, p.44.
辰野忠夫, 藤田雅之, 1994: 水路部観測報告衛星測地編, 7, p.102.
Terai, K., Matsushita, H., Fujita, M., Muneda, K., 1996: *Data Report of Hydrogr. Obs., Series of Satellite Geodesy*, 9, p.1.
寺井孝二, 藤田雅之, 松下優, 1996: 同, 9, p.30.

Table 1. The GPS Survey results at Tyosi :
Marine Geodetic Results in Geocentric Coordinate;

Station	<i>U</i>	<i>V</i>	<i>W</i>	Notes
三等三角点「浜」F1 Triang. P Hama	- 4017200.675	3273330.705	3706220.519	
基準点標石「銚子」H Control P. Stone Maker	- 4021332.266	3273476.507	3701710.753	
*Relative H - T	- 54.347	- 109.034	+ 44.285	

* Difference between maker (H) and fixed point (T) in the rectangular three components derived from direct GPS measurement

Table 2. Summary of Results in Tyosi

	Coordination			Comments
海洋測地成果	レーザー不動点	$U_T = - 4021277.923 \text{ m}$ $V_T = 3273585.541 \text{ m}$ $W_T = 3701666.454 \text{ m}$	WGS	水準測量による ジオイド高 - 1.33 m
	標 石	$\phi_H = 35^\circ 42' 17.'' 886$ $\lambda_H = 140^\circ 51' 12.'' 422$ 椭円体高 = 89.40 m		
		$\phi_H = 35^\circ 42' 6.'' 118$ $\lambda_H = 140^\circ 51' 24.'' 409$ 椭円体高 = 57.00 m	TD	
	三角点成果 への補正量	$\Delta \phi = - 0.'' 044$ $\Delta \lambda = - 0.'' 028$ ジオイド高 = - 1.62 m		

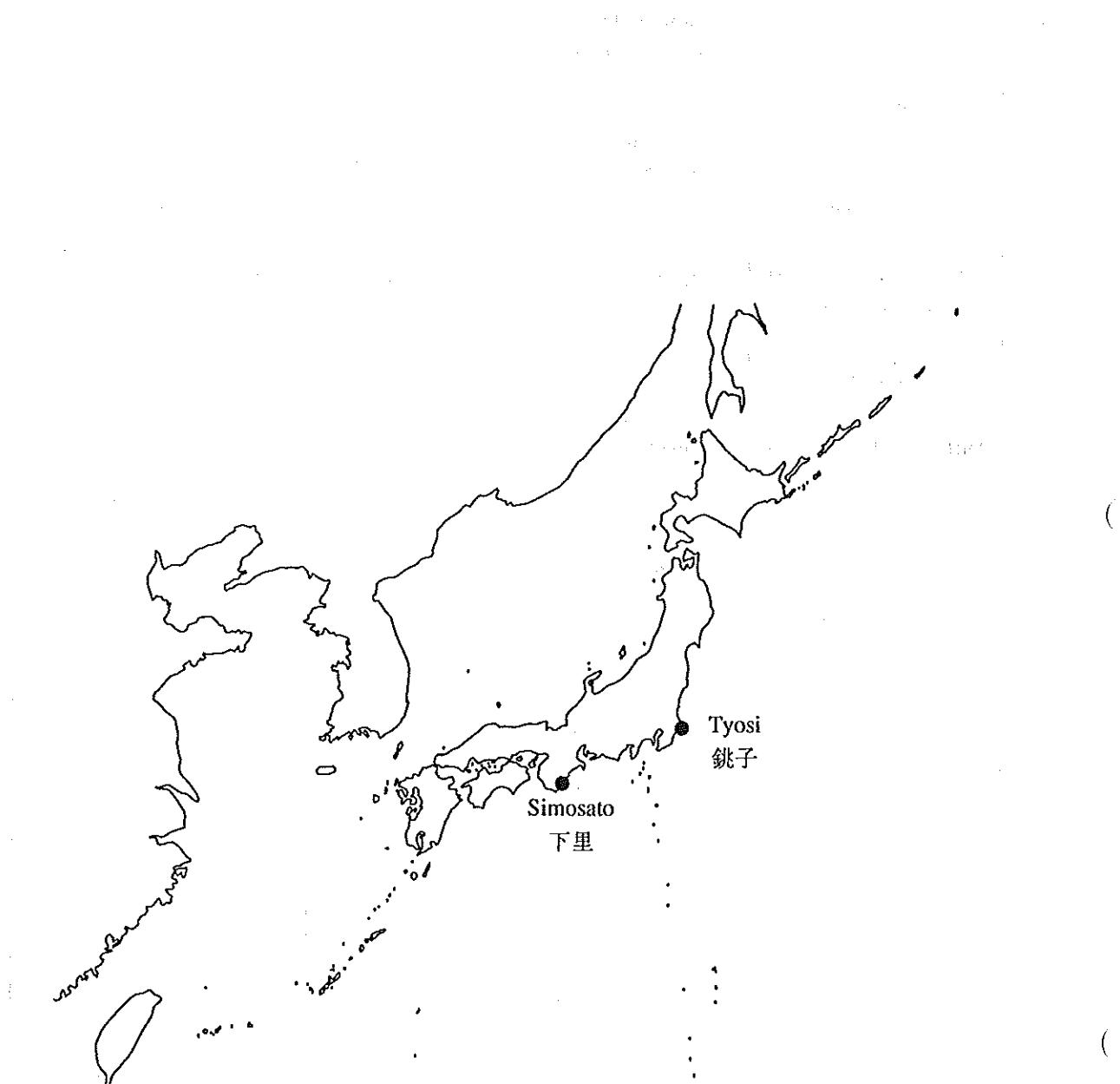


Figure 1. Satellite Laser Ranging (SLR) observations reported in this issue.

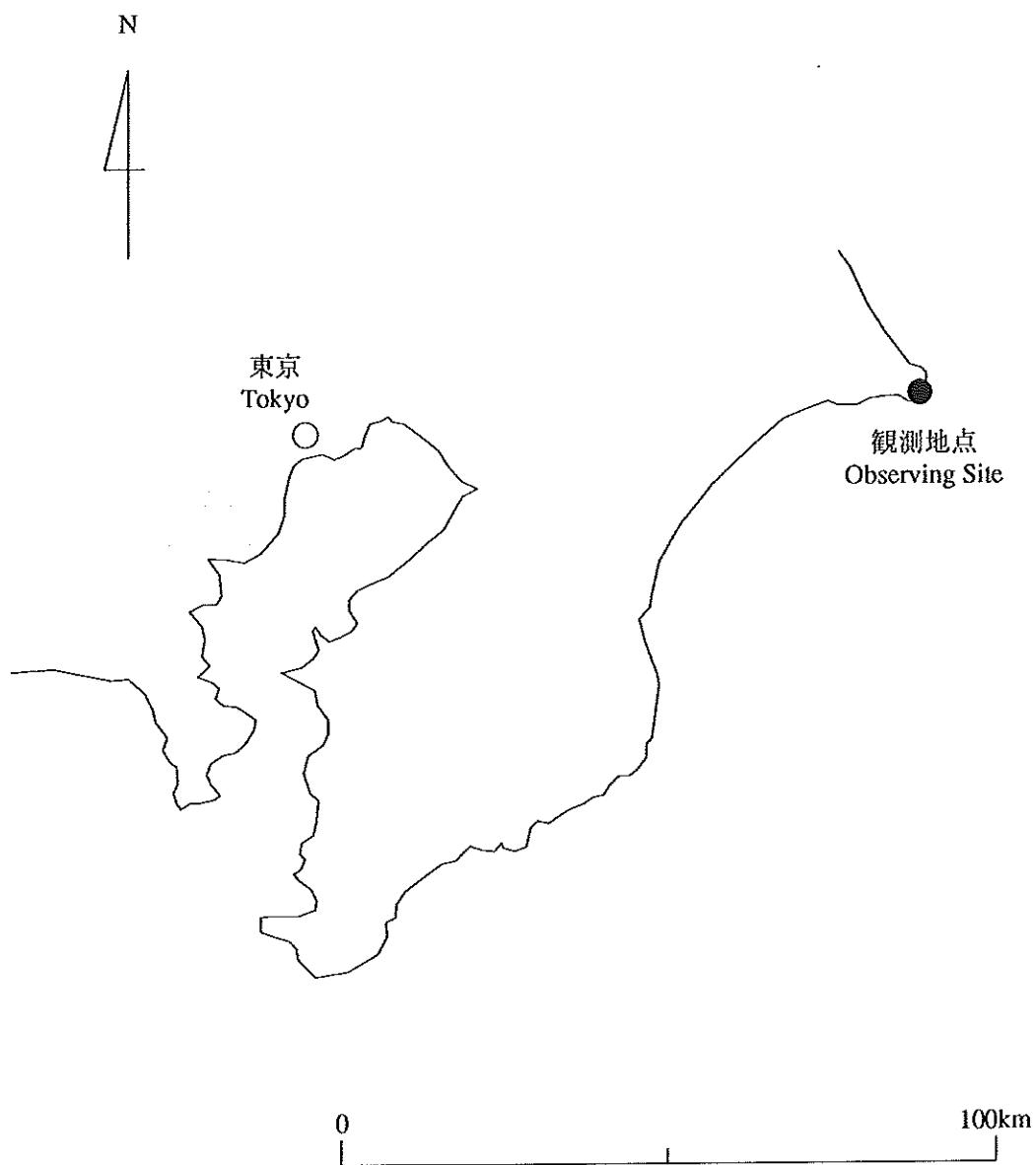


Figure 2. Observing site at Tyosi.

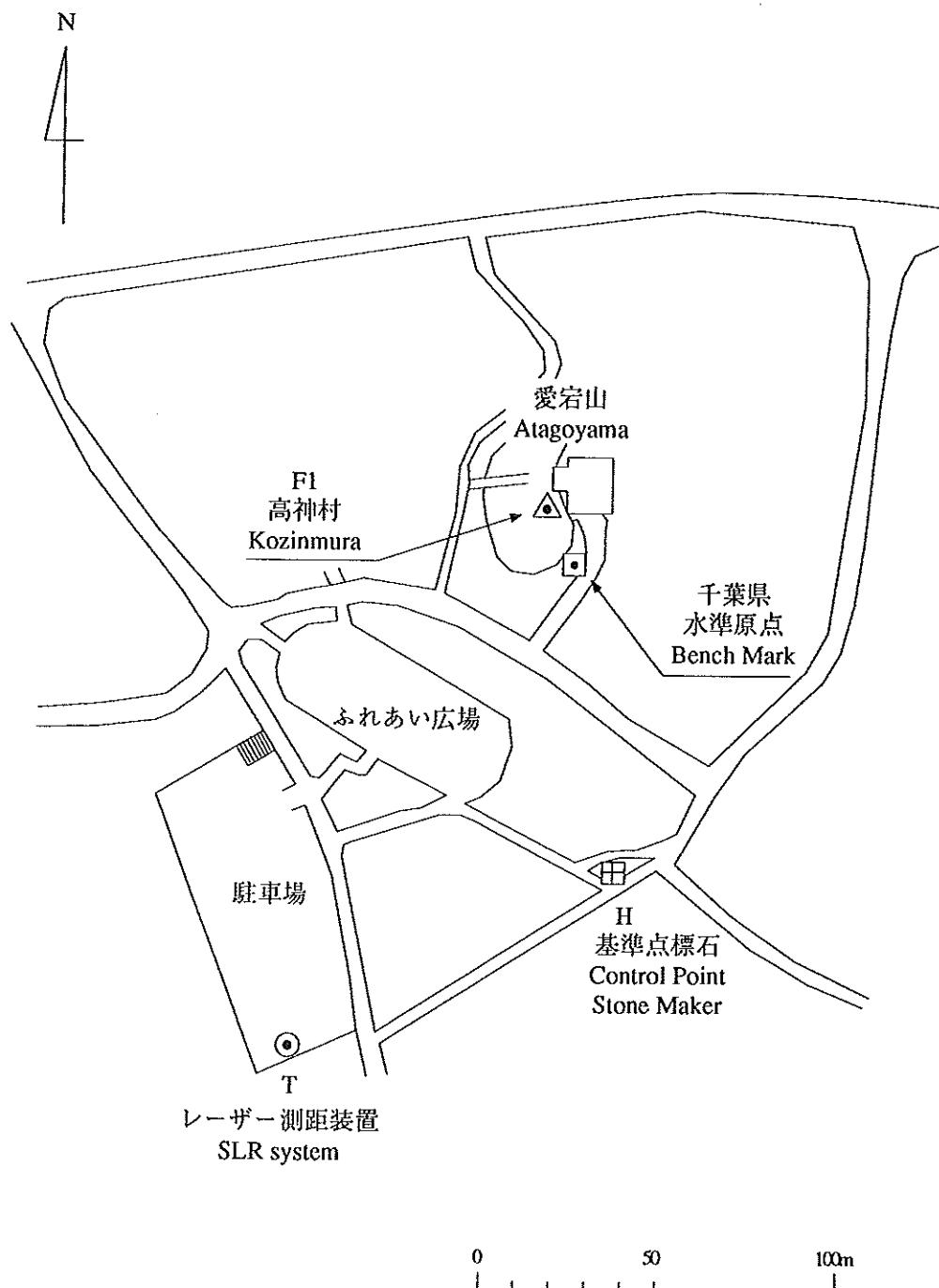


Figure 3. Observation site at Tyosi.

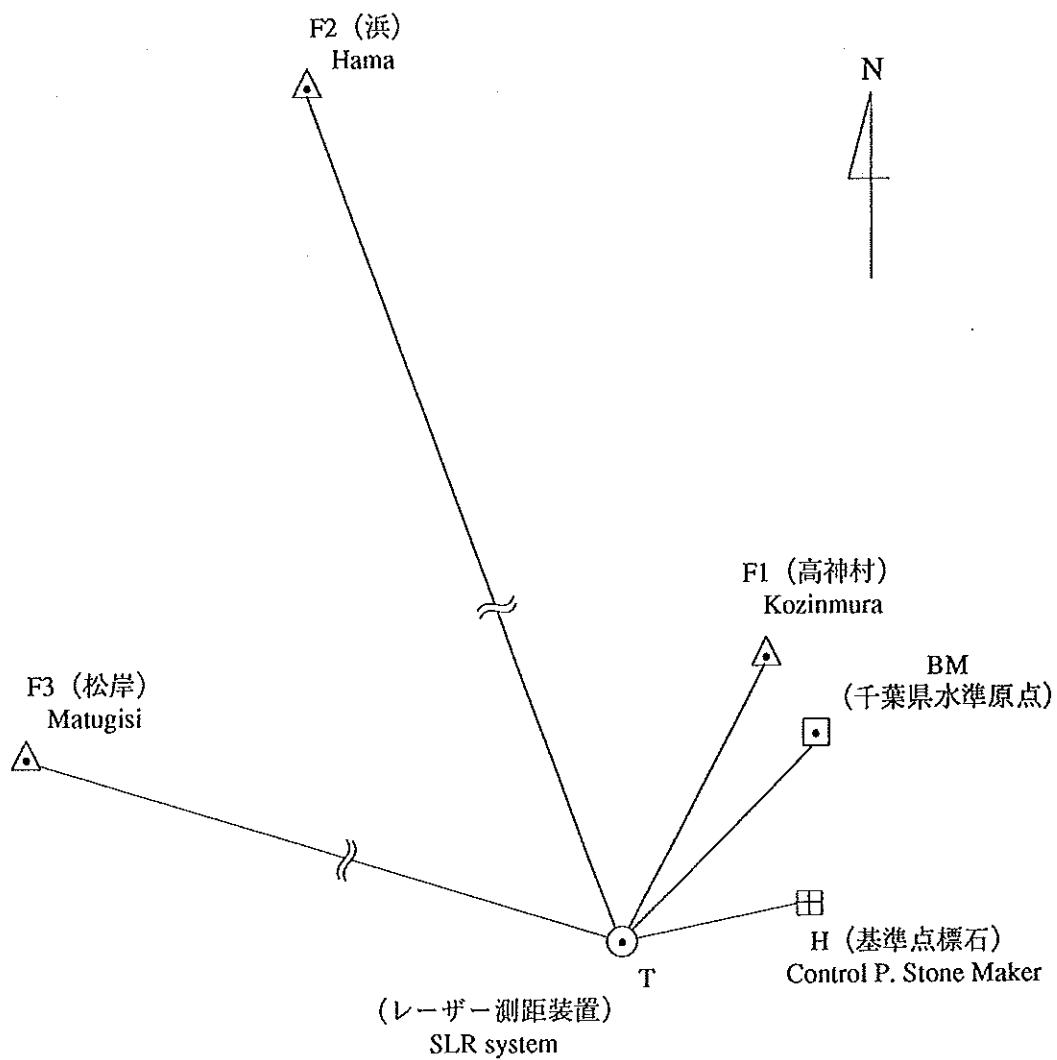


Figure 4. Survey map (Tyosi).

人工衛星レーザー測距による美星の位置決定

POSITIONING OF BISEI BY SATELLITE LASER RANGING

Summary - This is a report of geodetic results of satellite laser ranging (SLR) observations at Bisei in 1995.

The position of the geodetic control point at Bisei is connected to the fiducial point, Simosato, located at SHO by using SLR.

Key words : satellite laser ranging (SLR) - Ajisai.

瀬戸内海東部を含む関西地区の地殻変動の基礎資料を得るために、関西地区の地震予知に貢献することを目的として、1995年よりGPSによる関西地殻変動監視観測（寺井他, 1997）を行っている。本調査の観測の基準点として、既に本土基準点として精密位置が求められている下里水路観測所と、岡山県美星町の美星水路観測所において、人工衛星レーザー測距装置による精密な位置の測定を実施した。

本報告では、測地衛星「あじさい」(Sasaki, 1987)による人工衛星レーザー測距観測の解析成果について述べる。観測方法、解析手法等については従来の一次基準点観測と同様、水路部観測報告衛星測地編第4号（福島他, 1991）を参照されたい。

1. 概要

1.1 作業経過

1995年2月下旬から3月中旬と7月下旬から8月下旬に、下里及び美星において「あじさい」等の同時観測を実施した。

1.2 主な作業

- (1) 「あじさい」等の同時観測による2点間の測地基線長及び位置決定
美星を決定。
- (2) GPS測量
美星で実施。

1.3 使用装置等

- (1) 「美星」
可搬式レーザー測距装置 (Sasaki, 1988).
- (2) 本土基準点
固定式レーザー測距装置 (Sasaki et al., 1983).

1.4 観測データ

美星と下里の同時観測において得られたレーザー測距データは、本号別稿 (Matsumoto et al., 1997) に報告されている。

2. 観測

2.1 観測地点

(1) 「美星」

岡山県小田郡美星町 第六管区海上保安本部美星水路観測所構内 (Figs. 1, 2).

(2) 本土基準点

和歌山県東牟婁郡那智勝浦町下里 第五管区海上保安本部下里水路観測所.

2.2 観測班

(1) 「美星」

2月～3月：寺井孝二，渡辺由美子，成田聰孝

7月～8月：寺井孝二，野田秀樹，美星水路観測所職員

(2) 本土基準点

第五管区海上保安本部 下里水路観測所職員

2.3 作業期間

1995年2月24日から3月16日まで (うち設営2月24日～25日)

1995年7月31日から8月22日まで (うち撤収8月21日～22日)

2.4 観測数

レーザー測距観測

(1) 2～3月

	衛星	バス数	リターン数
「美星」	あじさい	18バス	1,008 リターン
本土基準点	あじさい	40バス	55,357 リターン
	Lageos-I	12バス	9,334 リターン
	Lageos-II	12バス	11,473 リターン

(2) 7～8月

	衛星	バス数	リターン数
「美星」	あじさい	26バス	7,014 リターン
	Lageos-II	1バス	30 リターン
本土基準点	あじさい	74バス	82,525 リターン
	Lageos-II	14バス	24,593 リターン

2.5 観測状況

(1) 「美星」

美星水路観測所構内に機器を設置した。第一観測ドームの北西方向以外のあらゆる方位について、高度20度以上の視界を確保できた。

「あじさい」及び「Lageos」のレーザー測距観測を実施した。

(2) 本土基準点

「あじさい」及び「Lageos」のレーザー測距観測を実施した。

2.6 GPS測量

基準点標石「美星」H, 可搬式レーザー測距装置の不動点T, 三等三角点「仏の峠」Fの相対位置関係をGPS観測によって測定した(Fig.3).

観測に使用したGPS受信機はTRIMBLE4000SSE, 解析に使用したソフトウェアはTRIMVEC Rev.Eである.

3. 解析成果

美星水路観測所と下里水路観測所において同時に観測された「あじさい」のレーザー測距データを, SPORT法によって解析した.用いたプログラムは, 人工衛星レーザー測距解析プログラム Hydrangea (Sasaki et al., 1990) である. 解析は全部で13セットの同時連続パスについて解析を行った. 下里の採用座標値は, 一次基準点観測と同様に海洋測地成果(辰野・藤田, 1994)を用いた.

なお, 下里の固定式レーザー測距装置の不動点及び本土基準点標石の世界測地系における地心直交座標は, 水路部観測報告衛星測地編第7号「海洋測地網本土基準点の位置決定」より以下の値を用いた.

不動点

$$\begin{aligned} U_{T_0} &= -3822373.312 \text{ m} \\ V_{T_0} &= 3699359.898 \text{ m} \\ W_{T_0} &= 3507585.859 \text{ m} \end{aligned} \quad \dots\dots(1)$$

本土基準点標石

$$\begin{aligned} U_{H_0} &= -3822373.312 \text{ m} \\ V_{H_0} &= 3699359.898 \text{ m} \\ W_{H_0} &= 3507585.859 \text{ m} \end{aligned} \quad \dots\dots(2)$$

SPORT法の解析結果を平均することにより、美星での可搬式レーザー測距装置の不動点の世界測地系における地心直交座標は、

$$\begin{aligned} U_T &= -3619400.555 \pm 0.018 \text{ m} \\ V_T &= 3804570.133 \pm 0.022 \text{ m} \\ W_T &= 3609023.086 \pm 0.010 \text{ m} \end{aligned} \quad \dots\dots(3)$$

となった。

また、可搬式レーザー測距装置からGPS測量により求められた基準点標石「美星」の世界測地系における地心直交座標は、

$$\begin{aligned} U_H &= -3619379.801 \text{ m} \\ V_H &= 3804592.543 \text{ m} \\ W_H &= 3609019.647 \text{ m} \end{aligned} \quad \dots\dots(4)$$

となった。

4. 基線長および座標変換

上記の解析によって得られた成果は、世界測地系(海洋測地成果)で表した「美星」の本土基準点に対する相対位置である。基線長は、本土基準点の世界測地系における座標(海洋測地成果)と「美星」の世界測地系における座標(海洋測地成果)のベクトル差の絶対値として求められる。また、この相対位置から日本測地系における「美星」の位置を求めるには、下里において世界測地系(海洋測地成果)と日本測地系の変換パラメーターを求め、次にこのパラメーターを用いて「美星」の座標を世界測地系(海洋測地成果)から日本測地系へと変換する必要がある。

本土基準点標石と基準点標石「美星」の基線長は、

$$D_{H,H_0} = 250138.139 \text{ m} \quad \dots\dots(5)$$

と求められる。

また、水路部観測報告衛星測地編第7号「海洋測地網本土基準点の位置決定」より世界測地系から日本測地系への原点変換量は、

$$\begin{aligned}\Delta U &= 146.23 \text{ m} \\ \Delta V &= -507.57 \text{ m} \\ \Delta W &= -681.86 \text{ m}\end{aligned}\dots\dots(6)$$

である。ただし、下里における日本測地系での楕円体高は0とする。

基準点標石「美星」の位置を日本測地系で求めるためには、世界測地系（海洋測地成果）で求められた地心直交座標に原点変換量(6)を加え、さらにベッセル楕円体の諸元を用いて緯度 ϕ 、経度 λ 、楕円体高 H に直せばよい。

基準点標石「美星」の位置は、日本測地系に変換すると、

$$\begin{aligned}\phi_n &= 34^\circ 40' 35.'' 536 \\ \lambda_n &= 133^\circ 34' 24.'' 768 \\ H_n &= 493.86 \text{ m}\end{aligned}\dots\dots(7)$$

となる。

ただし楕円体高は、日本測地系準拠楕円体からのジオイド高 hg と標高 h の和になることに注意する必要がある。

GPS測量により、三角点成果に基づいた局所測地系における各点の位置をTable 1に示す。ただし、日本測地系の準拠楕円体からのジオイド高は観測点付近で一定であると仮定している。

Table 1. The GPS Survey results at Bisei in Tokyo datum

Station	ϕ	λ	h	Note
三等三角点「仏の峠」F1 Triang. P. Hotokenotoge	° ' " 34 41 05.074	° ' " 133 34 23.529	m 504.15	GSI result
基準点標石「美星」H Control. P. Stone Marker	34 40 35.482	133 34 24.662	513.07	GPS Survey result
レーザー測距装置T SLR system	34 40 35.609	133 34 25.859	513.40	ibid
H - T	" - 0.127	" - 1.197	- 0.33	Relative

h : the height above the (local) mean sea level

Table 1と(7)の比較から美星の三角点成果に加えるべき補正量は

$$\begin{aligned}\Delta \phi &= \phi_n \text{ (レーザー観測)} - \phi_n \text{ (GPS測量)} = 0.054'' \\ \Delta \lambda &= \lambda_n \text{ (レーザー観測)} - \lambda_n \text{ (GPS測量)} = 0.106'' \\ \Delta hg &= H_n \text{ (レーザー観測)} - h_n \text{ (GPS測量)} = -19.21 \text{ m}\end{aligned}\dots\dots(8)$$

となる。ただし hg は日本測地系準拠楕円体からのジオイド高である。

本報告は、寺井孝二、野田秀樹、松下優が作成した。

参考文献

- 松本邦雄, 寺井孝二, 植井康一, 福良博子, 住谷雪, 1997: 水路部観測報告衛星測地編, 10, p.104.
Sasaki, M., 1987 : *Data Report of Hydrogr Obs., Series of Astronomy and Geodesy*, 21, p. 90.
Sasaki, M., 1988 : *Data Report of Hydrogr Obs., Series of Satellite Geodesy*, 1, p. 59.
Sasaki, M., 1990 : *Report of Hydrogr Res.*, 26, p. 99.
Sasaki, M., Ganeko, Y., Harada, Y., 1993 : *ibid.*, 17, p. 49.
福島登志夫, 内山丈夫, 西村秀樹, 仙石新, 1991 : 水路部観測報告衛星測地編, 4, p. 60.
Matsumoto, K., : *Data Report of Hydrogr Obs., Series of Satellite Geodesy*, 9, p. 1.
辰野忠夫, 藤田雅之, 1994 : 水路部観測報告衛星測地編, 7, p. 102.



Figure 1. Satellite Laser Ranging (SLR) observations reported in this issue.

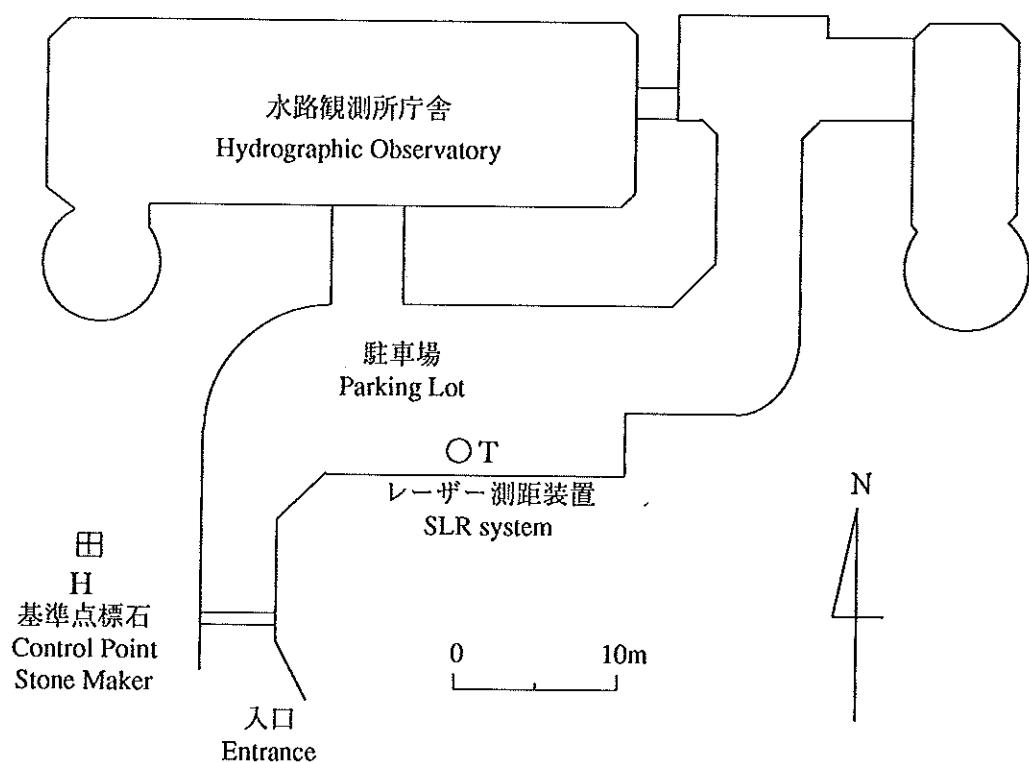


Figure 2. Observing site at Bisei.

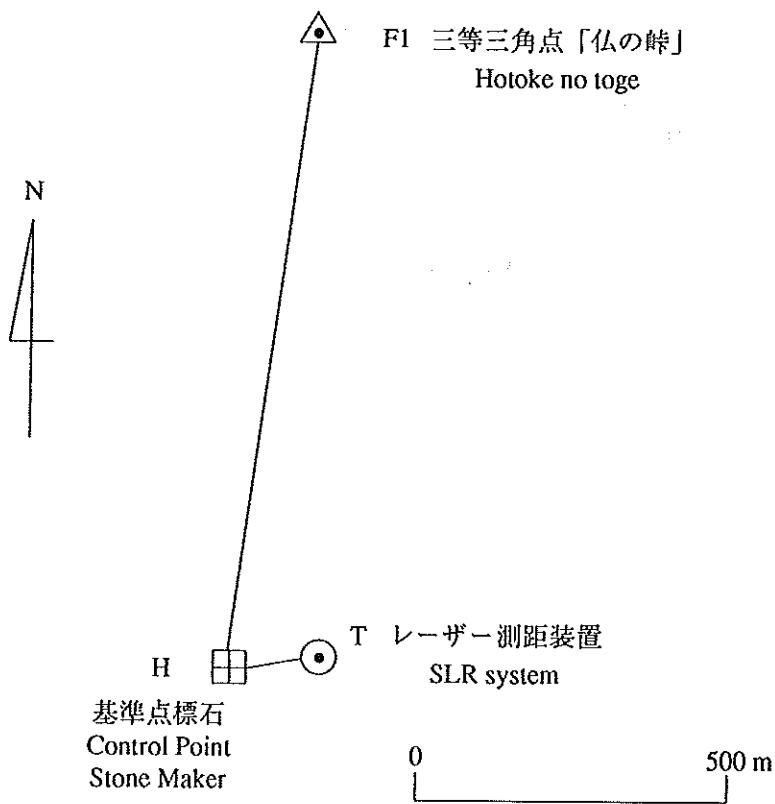


Figure 3. Survey map (Bisei).

海洋測地網二次基準点の位置決定 1995年度

POSITIONING OF THE SECOND ORDER CONTROL POINT IN FY 1995

Summary - This paper is a continuation of the series of report on the satellite positioning of the off-lying islands around Japan by GPS. The results of the observations made by the JHD in FY 1995 are given in this report.

Key words: GPS - marine geodetic controls

水路部では、1980年以降海洋測地網の整備として、人工衛星を利用して本土から遠隔地にある島嶼（二次基準点）の経緯度の測定を行っている。本観測は、これまで米国海軍航行衛星（NNSS）を用いて行われてきたが、1994年より、汎地球測位システム（GPS）による観測に切り換えられた。ここでは、1995年度に行われた二次基準点の位置決定のための観測とその成果について報告する。

GPSの観測から求めた測点の位置の成果をTable 1に示す。表中、経緯度は日本測地系で表され、高さは標高である。本成果は海洋測地成果（辰野・藤田、1994）に基づいている。

Table 1. Summary of the positions of the fiducial markers expressed in the Tokyo Datum by means of GPS observations

Station	Marker	ϕ	λ	h
福江島 (Fukue Sima)	✓ 火岳 二等三角点	° ′ ″ 32 39 25.354 N	° ′ ″ 128 52 02.434 E	m 314.57
下甑島 (Simo-Kosiki Sima)	城之峰 四等三角点	31 38 14.092 N	129 42 06.339 E	11.93
種子島 (Tanega Sima)	上大久保 一等三角点	30 40 39.531 N	130 58 16.627 E	158.06
硫黃島 (Iwo Sima)	水路部 測点標識 [H2]	30 46 11.867 N	130 16 52.174 E	57.30 (楕円体高)
黒島 (Kuro Sima)	黒島 一等三角点	30 49 29.119 N	129 56 23.014 E	621.86
奄美大島(Amami-O Sima)	浦上 二等三角点	28 23 03.060 N	129 33 10.009 E	301.17
喜界島 (Kikai Sima)	喜界島 一等三角点	28 19 02.058 N	129 58 55.471 E	203.51

h : the height above the mean sea level.

Station	Marker	ϕ	λ	h
徳之島 (Toku-no-Sima)	塔原 二等三角点	°' "	°' "	m 80.46
伊平屋島 (Iheya Sima)	ガンジガナー 四等三角点	27 01 18.285N	127 57 52.141E	93.96
沖永良部島 (Oki-no-Erabu Sima)	玉城 二等三角点	27 22 52.762N	128 38 12.319E	94.55
那霸 (Naha)	水路部測点標識 「H1」	26 14 26.170N	127 40 32.349E	31.91

h : the height above the mean sea level.

解析に用いた基準点（一次基準点）を Table 2 に世界測地系で示す。

解析は、放送暦を用いた2周波の3重差法によって行われた。

また、観測で使用した GPS 受信機は TRIMBLE4000SSE，解析に用いたソフトウェアは TRIMVEC.Plus.revE1（トリンブル社製）である。

Table 2. Positions of the first order control points : Marine Geodetic Result by SLR

Station	ϕ	λ	H	Note
枕崎 (一次基準点標石)	°' "	°' "	m 37.02	衛星測地編第9号 p. 38
沖縄 (一次基準点標石)	26 07 54.707 N	127 42 56.938 E	125.97	衛星測地編第8号 p. 87

H : the height above the WGS-84 ellipsoid ($a=6378137m$, $f=1/298.257223563$)

1. 福江島

1.1. 概要

1.1.1. 作業経過

1995年10月22～26日にかけて福江島、枕崎においてGPSの同時観測を実施した。(Fig. 1)

1.1.2. 作業内容

人工衛星の同時観測による経緯度の決定。(福江島)

1.2. 観測

1.2.1. 観測地点

枕崎 : 枕崎一次基準点標石 (Fig. 1)

福江島 : 国土地理院二等三角点「火岳」(Fig. 2)

1.2.2. 観測班

枕崎 : 松下優
福江島 : 仙石新, 渡辺由美子, 松尾美明 (第七管区海上保安本部職員)

1.2.3. 観測期間

枕崎 : 1995年10月22~26日
福江島 : ツ

1.2.4. 観測状況

枕崎 : 枕崎一次基準点標石直上にGPSアンテナを設置
受信機 S/N No.5437
福江島 : 国土地理院二等三角点「火岳」標石直上にGPSアンテナを設置
受信機 S/N No.5228

1.3. 成果

以下に, 福江島におけるGPS成果を示す。なお, GPS成果を海洋測地成果として採用する。
Table 3 に, 求められた福江島三角点の座標値を示す。

Table 3. Position of the reference triangulation point : Marine Geodetic result by GPS

Station	ϕ	λ	H
二等三角点「火岳」	°'." 32 39 37.417 N	°'." 128 51 54.581 E	m 345.02

H : the height above the WGS-84 ellipsoid ($a=6378137m$, $f=1/298.257223563$)

表に示された座標値を, 海洋測地成果として採用する。これを, 原点補正量(辰野・藤田, 1994)を用いて日本測地系に変換した経緯度がTable 1に示された成果である。

なお, 日本測地系準拠楕円体からの楕円体高は,

$$H = 287.62 \text{m}$$

である。

海洋測地成果から国土地理院三角点成果を引くことにより福江島における三角点成果への補正量が求められる。火岳二等三角点の三角点成果は,

$$\phi = 32^\circ 39' 25." 357 N$$

$$\lambda = 128^\circ 52' 02." 445 E$$

$$h = 314.57 \text{m} \text{ (標高)}$$

であるから補正量は,

$$\Delta \phi = -0." 003$$

$$\Delta \lambda = -0." 011$$

$$hg = -26.95 \text{ m}$$

となる。

ただし, hg は日本測地系準拠楕円体からのジオイド高である。

2. 下甑島

2.1. 概要

2.1.1. 作業経過

1995年10月22～11月7日にかけて下甑島、枕崎においてGPSの同時観測を実施した。(Fig. 1)

2.1.2. 作業内容

人工衛星の同時観測による経緯度の決定。(甑島)

2.2. 観測

2.2.1. 観測地点

枕崎	:	枕崎一次基準点標石 (Fig. 1)
下甑島	:	国土地理院四等三角点「城之峰」(Fig. 3)

2.2.2. 観測班

枕崎	:	松下優
下甑島	:	松本邦雄、住谷雪、渡邊博明

2.2.3. 観測期間

枕崎	:	1995年10月22～11月7日
下甑島	:	

2.2.4. 観測状況

枕崎	:	枕崎一次基準点標石直上にGPSアンテナを設置 受信機S/N No.5437
下甑島	:	国土地理院四等三角点「城之峰」標石直上にGPSアンテナを設置 受信機S/N No.7297

2.3. 成果

以下に、下甑島におけるGPS成果を示す。なお、GPS成果を海洋測地成果として採用する。
Table 4に、求められた下甑島三角点の座標値を示す。

Table 4. Position of the reference triangulation point : Marine Geodetic result by GPS

Station	ϕ	λ	H
四等三角点「城之峰」	°' "	°' "	m 43.55

H: the height above the WGS-84 ellipsoid ($a=6378137m$, $f=1/298.257223563$)

表に示された座標値を、海洋測地成果として採用する。これを、原点補正量(辰野・藤田, 1994)を用いて日本測地系に変換した経緯度がTable1に示された成果である。

なお、日本測地系準拠楕円体からの楕円体高は、

$$H = -4.55m$$

である。

海洋測地成果から国土地理院三角点成果を引くことにより下甑島における三角点成果への補正量が求められる。城之峰四等三角点の三角点成果は、

$$\phi = 31^\circ 38' 14.'' 166 \text{ N}$$

$$\lambda = 129^\circ 42' 06.'' 272 \text{ E}$$

$$h = 11.93 \text{ m (標高)}$$

であるから補正量は、

$$\Delta \phi = -0.'' 074$$

$$\Delta \lambda = -0.'' 067$$

$$hg = -16.48 \text{ m}$$

となる。

ただし、 hg は日本測地系準拠楕円体からのジオイド高である。

3. 種子島

3.1. 概要

3.1.1. 作業経過

1995年10月23～26日にかけて種子島、枕崎においてGPSの同時観測を実施した。(Fig. 1)

3.1.2. 作業内容

人工衛星の同時観測による経緯度の決定。(種子島)

3.2. 観測

3.2.1. 観測地点

枕崎 : 枕崎一次基準点標石 (Fig. 1)

種子島 : 国土地理院一等三角点「上大久保」(Fig. 4)

3.2.2. 観測班

枕崎 : 松下優

種子島 : 寺井孝二, 藤田雅之, 澤田剛一

3.2.3. 観測期間

枕崎 : 1995年10月23～26日

種子島 : タ

3.2.4. 観測状況

枕崎 : 枕崎一次基準点標石直上にGPSアンテナを設置

受信機S/N No.5437

種子島 : 国土地理院一等三角点「上大久保」直上にGPSアンテナを設置

受信機S/N No.5443

3.3. 成果

以下に、種子島におけるGPS成果を示す。なお、GPS成果を海洋測地成果として採用する。

Table 5に、求められた種子島三角点の座標値を示す。

Table 5. Position of the reference triangulation point : Marine Geodetic result by GPS

Station	ϕ	λ	H
一等三角点「上大久保」	°'." 30 40 52.528 N	°'." 130 58 08.271 E	m 187.67

H : the height above the WGS-84 ellipsoid ($a=6378137m$, $f=1/298.257223563$)

表に示された座標値を、海洋測地成果として採用する。これを、原点補正量（辰野・藤田、1994）を用いて日本測地系に変換した経緯度がTable1に示された成果である。

なお、日本測地系準拠楕円体からの楕円体高は、

$$H = 150.25m$$

である。

海洋測地成果から国土地理院三角点成果を引くことにより種子島における三角点成果への補正量が求められる。上大久保一等三角点の三角点成果は、

$$\phi = 30^\circ 40' 39.'' 591 N$$

$$\lambda = 130^\circ 58' 16.'' 468 E$$

$$h = 158.06m \text{ (標高)}$$

であるから補正量は、

$$\Delta \phi = -0.'' 060$$

$$\Delta \lambda = 0.'' 159$$

$$hg = -7.81 m$$

となる。

ただし、 hg は日本測地系準拠楕円体からのジオイド高である。

4. 硫黄島

4.1. 概 要

4.1.1. 作業経過

1995年10月29～11月2日にかけて硫黄島、枕崎においてGPSの同時観測を実施した。(Fig. 1)

4.1.2. 作業内容

人工衛星の同時観測による経緯度の決定。(硫黄島)

4.2. 観 測

4.2.1. 観測地点

枕 崎 : 枕崎一次基準点標石 (Fig. 1)

硫黄島 : 第十管区海上保安本部水路部測点標識「H2」(Fig. 5)

4.2.2. 観測班

枕 崎 : 松下優

硫黄島 : 松本邦雄, 住谷雪, 渡邊博明

4.2.3. 観測期間

枕 崎 : 1995年10月29～11月2日

硫黄島 :

4.2.4. 観測状況

- 枕崎 : 枕崎一次基準点標石直上に GPS アンテナを設置
受信機 S/N No.5437
- 硫黄島 : 第十管区海上保安本部水路部測点標識「H2」直上に GPS アンテナを設置。
受信機 S/N No.7297

4.3. 成果

以下に、硫黄島における GPS 成果を示す。なお、GPS 成果を海洋測地成果として採用する。
Table 6 に、求められた硫黄島測点標識「H2」の座標値を示す。

Table 6. Position of the reference triangulation point : Marine Geodetic result by GPS

Station	ϕ	λ	H
水路部測点標識「H2」	° ' " 30 46 24.783 N	° ' " 130 16 44.028 E	m 97.60

H : the height above the WGS-84 ellipsoid ($a=6378137m$, $f=1/298.257223563$)

硫黄島については国土地理院三角点上において観測できなかったので硫黄島における三角点成果への補正量は求められない。

5. 黒島

5.1. 概要

5.1.1. 作業経過

1995年10月30～11月1日にかけて黒島、枕崎においてGPSの同時観測を実施した。(Fig. 1)

5.1.2. 作業内容

人工衛星の同時観測による経緯度の決定。(黒島)

5.2. 観測

5.2.1. 観測地点

- 枕崎 : 枕崎一次基準点標石 (Fig. 1)
黒島 : 国土地理院「黒島」一等三角点 (Fig. 6)

5.2.2. 観測班

- 枕崎 : 松下優
黒島 : 寺井孝二, 藤田雅之, 澤田剛一

5.2.3. 観測期間

- 枕崎 : 1995年10月30～11月1日
黒島 : ツ

5.2.4. 観測状況

- 枕崎 : 枕崎一次基準点標石直上に GPS アンテナを設置
受信機 S/N No.5437
- 黒島 : 国土地理院一等三角点「黒島」直上に GPS アンテナを設置
受信機 S/N No.5443

5.3. 成 果

以下に、黒島における GPS 成果を示す。なお、GPS 成果を海洋測地成果として採用する。Table 7 に、求められた黒島三角点の座標値を示す。

Table 7. Position of the reference triangulation point : Marine Geodetic result by GPS

Station	ϕ	λ	H
一等三角点「黒島」	° ′ ″ 30 49 41.991 N	° ′ ″ 129 56 14.973 E	m 652.45

H : the height above the WGS-84 ellipsoid ($a=6378137m$, $f=1/298.257223563$)

表に示された座標値を、海洋測地成果として採用する。これを、原点補正量（辰野・藤田, 1994）を用いて日本測地系に変換した経緯度が Table 1 に示された成果である。

なお、日本測地系準拠楕円体からの楕円体高は、

$$H = 610.66m$$

である。

海洋測地成果から国土地理院三角点成果を引くことにより黒島における三角点成果への補正量が求められる。黒島一等三角点の三角点成果は、

$$\phi = 30^\circ 49' 29." 201 N$$

$$\lambda = 129^\circ 56' 22." 907 E$$

$$h = 621.86m \text{ (標高)}$$

であるから補正量は、

$$\Delta \phi = -0." 082$$

$$\Delta \lambda = 0." 107$$

$$hg = -11.20 m$$

となる。

ただし、 hg は日本測地系準拠楕円体からのジオイド高である。

6. 奄美大島

6.1. 概 要

6.1.1. 作業経過

1995年11月4～7日にかけて奄美大島、枕崎において GPS の同時観測を実施した (Fig. 1)

6.1.2. 作業内容

人工衛星の同時観測による経緯度の決定。(奄美大島)

6.2. 観 測

6.2.1. 観測地点

枕 崎 : 枕崎一次基準点標石(Fig. 1)

奄美大島 : 国土地理院浦上二等三角点(Fig. 7)

6.2.2. 観測班

枕 崎 : 松下優

奄美大島 : 松本邦雄, 住谷雪, 渡邊博明

6.2.3. 観測期間

枕崎 : 1995年11月4～7日
奄美大島 : ノ

6.2.4. 観測状況

枕崎 : 枕崎一次基準点標石直上にGPSアンテナを設置
受信機S/N No.5437
奄美大島 : 国土地理院二等三角点「浦上」直上にGPSアンテナを設置
受信機S/N No.5228

6.3. 成果

以下に、奄美大島におけるGPS成果を示す。なお、GPS成果を海洋測地成果として採用する。
Table 8に、求められた奄美大島三角点の座標値を示す。

Table 8. Position of the reference triangulation point : Marine Geodetic result by GPS

Station	ϕ	λ	H
二等三角点「浦上」	°'." 28 23 16.868 N	°'." 129 33 02.973 E	m 331.09

H : the height above the WGS-84 ellipsoid ($a=6378137m$, $f=1/298.257223563$)

表に示された座標値を、海洋測地成果として採用する。これを、原点補正量（辰野・藤田、1994）を用いて日本測地系に変換した経緯度がTable1に示された成果である。

なお、日本測地系準拠楕円体からの楕円体高は、

$$H = 305.56m$$

である。

海洋測地成果から国土地理院三角点成果を引くことにより奄美大島における三角点成果への補正量が求められる。浦上二等三角点の三角点成果は、

$$\phi = 28^\circ 23' 03.'' 282 N$$

$$\lambda = 129^\circ 33' 09.'' 792 E$$

$$h = 301.17m \text{ (標高)}$$

であるから補正量は、

$$\Delta \phi = -0.'' 022$$

$$\Delta \lambda = 0.'' 217$$

$$hg = -4.39 m$$

となる。

ただし、 hg は日本測地系準拠楕円体からのジオイド高である。

7. 喜界島

7.1. 概要

7.1.1. 作業経過

1995年11月4～11月7日にかけて喜界島、枕崎においてGPSの同時観測を実施した。(Fig. 1)

7.1.2. 作業内容

人工衛星の同時観測による経緯度の決定。(喜界島)

7.2. 観測

7.2.1. 観測地点

- 枕崎 : 枕崎一次基準点標石(Fig. 1)
 喜界島 : 国土地理院喜界島一等三角点(Fig. 8)

7.2.2. 観測班

- 枕崎 : 松下優
 喜界島 : 寺井孝二, 藤田雅之, 濑田剛一

7.2.3. 観測期間

- 枕崎 : 1995年11月4~7日
 喜界島 : ツ

7.2.4. 観測状況

- 枕崎 : 枕崎一次基準点標石直上にGPSアンテナを設置
 受信機 S/N No.5437
 喜界島 : 国土地理院一等三角点「喜界島」標石直上にGPSアンテナを設置
 受信機 S/N No.7279

7.3. 成果

以下に、喜界島におけるGPS成果を示す。なお、GPS成果を海洋測地成果として採用する。Table 9に、求められた喜界島三角点の座標値を示す。

Table 9. Position of the reference triangulation point : Marine Geodetic result by GPS

Station	ϕ	λ	H
一等三角点「喜界島」	°'." 28 19 15.916 N	°'." 129 58 47.612 E	m 230.87

H : the height above the WGS-84 ellipsoid ($a=6378137m$, $f=1/298.257223563$)

表に示された座標値を、海洋測地成果として採用する。これを、原点補正量(辰野・藤田, 1994)を用いて日本測地系に変換した経緯度がTable1に示された成果である。

なお、日本測地系準拠楕円体からの楕円体高は、

$$H = 207.23m$$

である。

海洋測地成果から国土地理院三角点成果を引くことにより喜界島における三角点成果への補正量が求められる。喜界島一等三角点の三角点成果は、

$$\phi = 28^\circ 19' 02.'' 262 N$$

$$\lambda = 129^\circ 58' 55.'' 199 E$$

$$h = 203.51m \text{ (標高)}$$

であるから補正量は、

$$\Delta \phi = -0.'' 204$$

$$\Delta \lambda = 0.'' 272$$

$$hg = 3.72 m$$

となる。ただし、 hg は日本測地系準拠楕円体からのジオイド高である。

8. 徳之島

8.1. 概要

8.1.1. 作業経過

1996年2月19～23日にかけて徳之島、那覇においてGPSの同時観測を実施した。(Fig. 1)

8.1.2. 作業内容

人工衛星の同時観測による経緯度の決定。(徳之島)

8.2. 観測

8.2.1. 観測地点

那覇	:	株式会社那覇新港冷凍倉庫屋上測点標識「H1」(Fig. 1)
徳之島	:	国土地理院塔原二等三角点(Fig. 9)

8.2.2. 観測班

那覇	:	第十一管区海上保安本部水路調査課職員
徳之島	:	松本邦雄、藤田雅之、池田信広

8.2.3. 観測期間

那覇	:	1996年2月19～23日
徳之島	:	〃

8.2.4. 観測状況

那覇	:	株式会社那覇新港冷凍倉庫屋上測点標識「H1」にGPSアンテナを設置 受信機S/N No.5228
徳之島	:	国土地理院二等三角点「塔原」標石直上にGPSアンテナを設置 受信機S/N No.5437

8.3. 成果

以下に、徳之島におけるGPS成果を示す。なお、GPS成果を海洋測地成果として採用する。
Table 10に、求められた徳之島三角点の座標値を示す。

Table 10. Position of the reference triangulation point : Marine Geodetic result by GPS

Station	ϕ	λ	H
二等三角点「塔原」	°'."	°'."	m 111.52

H: the height above the WGS-84 ellipsoid ($a=6378137m$, $f=1/298.257223563$)

表に示された座標値を、海洋測地成果として採用する。これを、原点補正量(辰野・藤田, 1994)を用いて日本測地系に変換した経緯度がTable1に示された成果である。

なお、日本測地系準拠楕円体からの楕円体高は、

$$H = 88.60m$$

である。

海洋測地成果から国土地理院三角点成果を引くことにより徳之島における三角点成果への補正量が求められる。塔原二等三角点の三角点成果は、

$$\phi = 27^\circ 47' 12.'' 378 \text{ N}$$

$$\lambda = 128^\circ 53' 39.'' 753 \text{ E}$$

$$h = 80.46 \text{ m (標高)}$$

であるから補正量は、

$$\Delta \phi = -0.'' 305$$

$$\Delta \lambda = 0.'' 238$$

$$hg = 8.14 \text{ m}$$

となる。

ただし、 hg は日本測地系準拠楕円体からのジオイド高である。

9. 伊平屋島

9.1. 概要

9.1.1. 作業経過

1996年2月21～24日にかけて伊平屋島、那覇においてGPSの同時観測を実施した。(Fig. 1)

9.1.2. 作業内容

人工衛星の同時観測による経緯度の決定。(伊平屋島)

9.2. 観測

9.2.1. 観測地点

那覇 : 株式会社那覇新港冷凍倉庫屋上測点標識「H1」(Fig. 1)

伊平屋島 : 国土地理院ガンジガナー四等三角点(Fig. 10)

9.2.2. 観測班

那覇 : 第十一管区海上保安本部水路調査課職員

伊平屋島 : 澤田剛一, 打田明雄

9.2.3. 観測期間

那覇 : 1996年2月21～24日

伊平屋島 : 1996年2月21～24日

9.2.4. 観測状況

那覇 : 株式会社那覇新港冷凍倉庫屋上測点標識「H1」にGPSアンテナを設置
受信機 S/N No.5228

伊平屋島 : 国土地理院四等三角点「ガンジガナー」直上にGPSアンテナを設置
受信機 S/N No.5443

9.3. 成果

以下に、伊平屋島におけるGPS成果を示す。なお、GPS成果を海洋測地成果として採用する。
Table 11に、求められた伊平屋島三角点の座標値を示す。

Table 11. Position of the reference triangulation point : Marine Geodetic result by GPS

Station	ϕ	λ	H
四等三角点 「ガンジガナー」	27° 01' 32.531 N	127° 57' 44.996 E	128.05 m

H : the height above the WGS-84 ellipsoid ($a=6378137m$, $f=1/298.257223563$)

表に示された座標値を、海洋測地成果として採用する。これを、原点補正量（辰野・藤田、1994）を用いて日本測地系に変換した経緯度がTable1に示された成果である。

なお、日本測地系準拠楕円体からの楕円体高は、

$$H = 107.79 \text{m}$$

である。

海洋測地成果から国土地理院三角点成果を引くことにより伊平屋島における三角点成果への補正量が求められる。ガンジガナー四等三角点の三角点成果は、

$$\phi = 27^\circ 01' 18.'' 655 \text{N}$$

$$\lambda = 127^\circ 57' 51.'' 884 \text{E}$$

$$h = 93.96 \text{m} \text{ (標高)}$$

であるから補正量は、

$$\Delta \phi = -0.'' 370$$

$$\Delta \lambda = 0.'' 257$$

$$hg = 13.83 \text{ m}$$

となる。

ただし、 hg は日本測地系準拠楕円体からのジオイド高である。

10. 沖永良部島

10.1. 概要

10.1.1. 作業経過

1996年2月25～28日にかけて沖永良部島、那覇においてGPSの同時観測を実施した。(Fig. 1)

10.1.2. 作業内容

人工衛星の同時観測による経緯度の決定。(沖永良部島)

10.2. 観測

10.2.1. 観測地点

那覇： 株式会社那覇新港冷凍倉庫屋上測点標識「H1」(Fig. 1)

沖永良部島： 国土地理院二等三角点「玉城」(Fig. 11)

10.2.2. 観測班

那覇： 第十一管区海上保安本部水路調査課職員

沖永良部島： 松本邦雄、藤田雅之、池田信広

10.2.3. 観測期間

那覇： 1996年2月25～28日

沖永良部島：

10.2.4. 観測状況

- 那覇： 株式会社那覇新港冷凍倉庫屋上測点標識「H1」直上に GPS アンテナを設置
受信機 S/N No.5228
- 沖永良部島： 国土地理院二等三角点「玉城」標石直上に GPS アンテナを設置
受信機 S/N No.5437

10.3. 成果

以下に、沖永良部島における GPS 成果を示す。なお、GPS 成果を海洋測地成果として採用する。
Table 12 に、求められた沖永良部島三角点の座標の座標値を示す。

Table 12. Position of the reference triangulation point: Marine Geodetic result by GPS

Station	ϕ	λ	H
二等三角点「玉城」	°'." 27 23 06.905 N	°'." 128 38 04.942 E	m 125.50

H : the height above the WGS-84 ellipsoid ($a=6378137m$, $f=1/298.257223563$)

表に示された座標値を、海洋測地成果として採用する。これを、原点補正量（辰野・藤田、1994）を用いて日本測地系に変換した経緯度が Table 1 に示された成果である。

なお、日本測地系準拠楕円体からの楕円体高は、

$$H = 104.58m$$

である。

海洋測地成果から国土地理院三角点成果を引くことにより沖永良部島における三角点成果への補正量が求められる。玉城二等三角点の三角点成果は、

$$\phi = 27^\circ 22' 53." 076 N$$

$$\lambda = 128^\circ 38' 12." 077 E$$

$$h = 94.55m \text{ (標高)}$$

であるから補正量は、

$$\Delta \phi = -0." 314$$

$$\Delta \lambda = 0." 242$$

$$hg = 10.03 m$$

となる。

ただし、 hg は日本測地系準拠楕円体からのジオイド高である。

11. 沖縄島

11.1. 概要

11.1.1. 作業経過

1996年2月25～28日にかけて那覇「H1」、東風平送信所構内（沖縄島一次基準点標石）において GPS の同時観測を実施した。（Fig. 1）

11.1.2. 作業内容

人工衛星の同時観測による経緯度の決定。（沖縄島 那覇「H1」）

11.2. 観測

11.2.1. 観測地点

那覇 : 株式会社那覇新港冷凍倉庫屋上測点標識「H1」(Fig. 1)
 沖縄島標石 : 東風平送信所構内 (Fig. 12)

11.2.2. 観測班

那覇 : 澤田剛一, 打田明雄
 沖縄島標石 : ノ

11.2.3. 観測期間

那覇 : 1996年2月25~28日
 沖縄島標石 : ノ

11.2.4. 観測状況

那覇 : 株式会社那覇新港冷凍倉庫屋上測点標識「H1」直上にGPSアンテナを設置
 受信機 S/N No.5228
 沖縄島標石 : 沖縄島一次基準点標石直上にGPSアンテナを設置
 受信機 S/N No.5443
 徳之島・伊平屋島・沖永良部・沖縄の測点図を Fig. 13 に示す。

11.3. 成果

以下に、沖縄島におけるGPS成果を示す。なお、GPS成果を海洋測地成果として採用する。
 Table 12に、求められた測点標識「H1」の座標値を示す。

Table 13. Position of the reference triangulation point: Marine Geodetic result by GPS

Station	ϕ	λ	H
測点標識「H1」	°'." 26 14 40.698 N	°'." 127 40 25.341 E	m 63.82

H : the height above the WGS-84 ellipsoid ($a=6378137m$, $f=1/298.257223563$)

表に示された座標値を、海洋測地成果として採用する。これを、原点補正量（辰野・藤田, 1994）を用いて日本測地系に変換した経緯度がTable1に示された成果である。

なお、日本測地系準拠楕円体からの楕円体高は、

$$H = 48.71 \text{ m}$$

である。

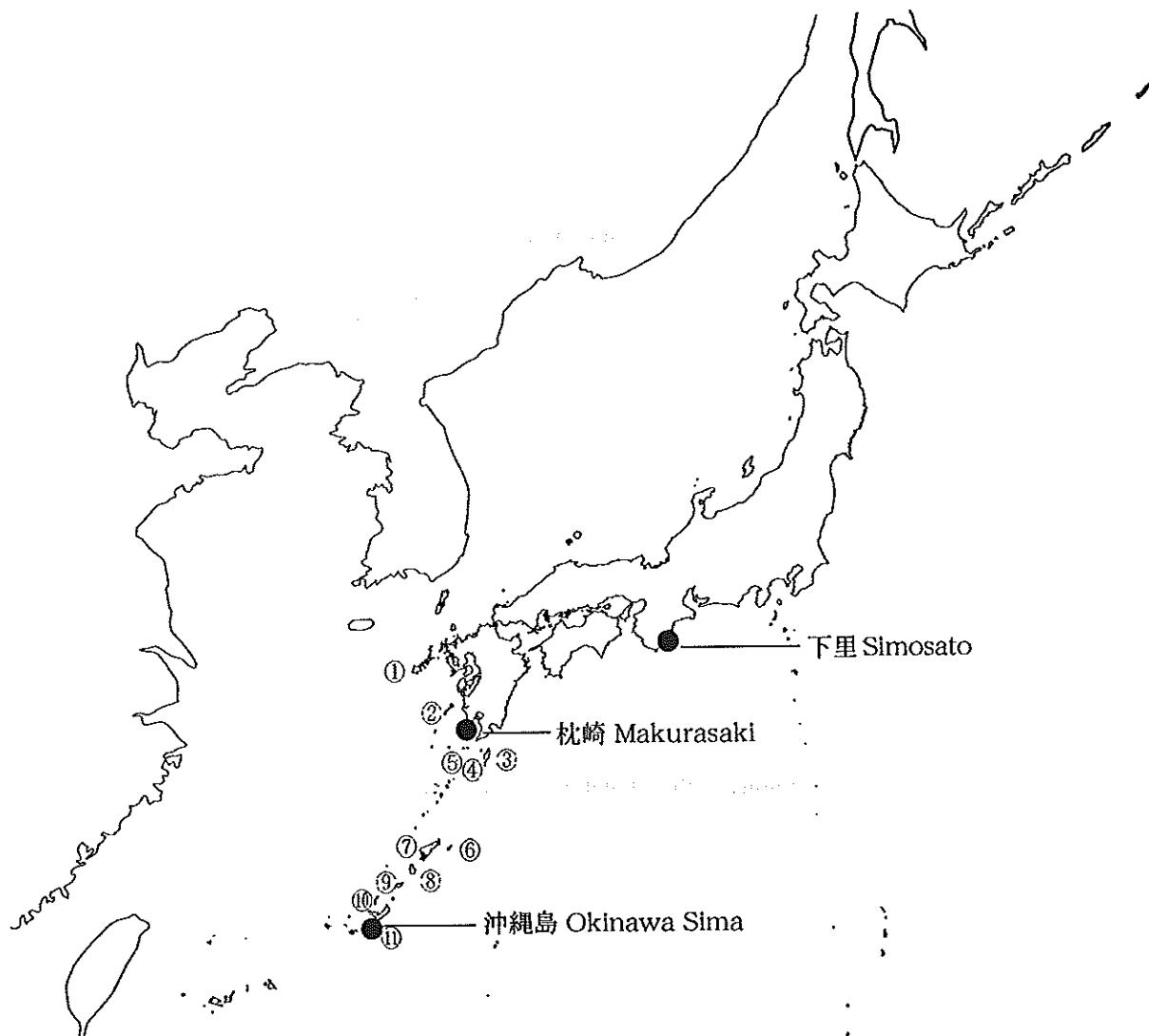
本報告は、渡邊博明、野田秀樹が作成した。また、GPSの電子計算機による観測成果の算出は住谷雪、福良博子、舛井康一が担当した。

参考文献

- 鈴木晃, 藤田雅之, 1995: 水路部観測報告衛星測地編, 8, p.34.
竹村武彦, 金沢輝雄, 1983: 水路部観測報告天文測地編, 17, p.61.
辰野忠夫, 藤田雅之, 1994: 水路部観測報告衛星測地編, 7, p.102.
寺井孝二, 藤田雅之, 松下優, 渡邊博明, 1996: 同, 9, p.38.

人工衛星のドップラー観測による離島の位置決定に関する報告は、以下の水路部観測報告に収録してある。

- 竹村武彦, 金沢輝雄, 1983: 水路部観測報告天文測地編, 17, p.61.
竹村武彦, 金沢輝雄, 1984: 同, 18, p.42.
竹村武彦, 1985: 同, 19, p.85.
竹村武彦, 1986: 同, 20, p.72.
竹村武彦, 1988: 水路部観測報告衛星測地編, 1, p.46.
仙石新, 浅井光一, 1990: 同, 3, p.77.
河合晃司, 浅井光一, 政井悟, 1992: 同, 5, p.65.
河合晃司, 高梨泰宏, 池田信広, 1993: 同, 6, p.60.
河合晃司, 渡辺由美子, 高梨泰宏, 池田信広, 1994: 同, 7, p.49.



① 福江島	Hukue Sima	⑦ 奄美大島	Amami-O Sima
② 下甑島	Simo-Kosiki Sima	⑧ 德之島	Toku-no-Sima
③ 種子島	Tanega Sima	⑨ 沖永良部島	Oki-no-Erabu Sima
④ 硫黃島	Iwo Sima	⑩ 伊平屋島	Iheya Sima
⑤ 黒島	Kuro Sima	⑪ 那霸	Naha
⑥ 喜界島	Kikai Sima		

Figure 1. GPS positioning of off-lying islands in this issue.

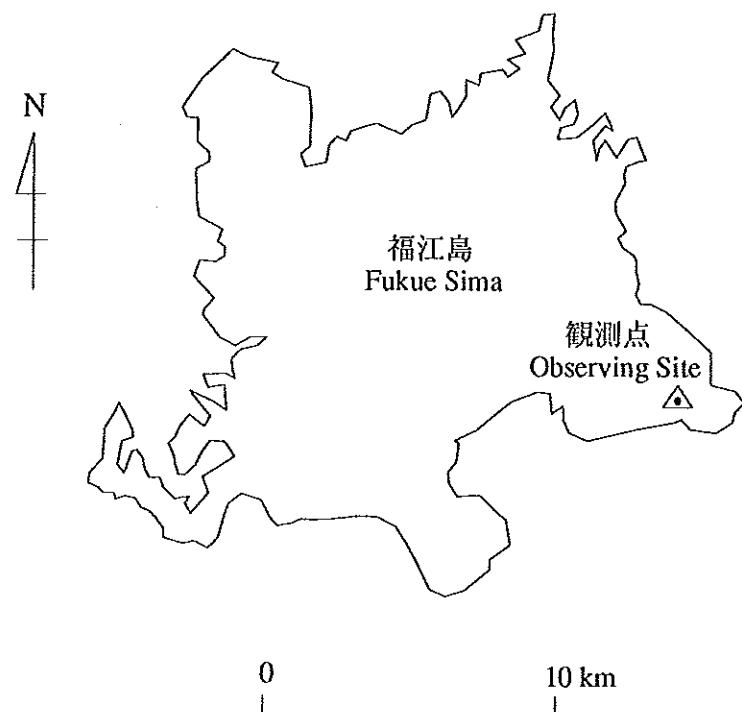


Figure 2. Site sketch for Fukue Sima.

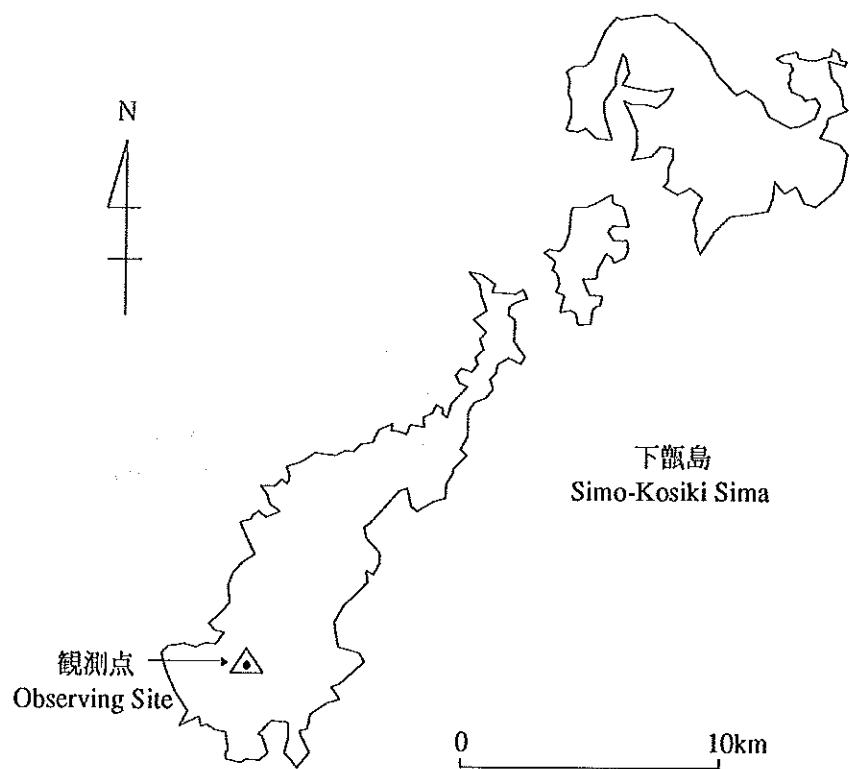


Figure 3. Site sketch for Simo-Kosiki Sima.

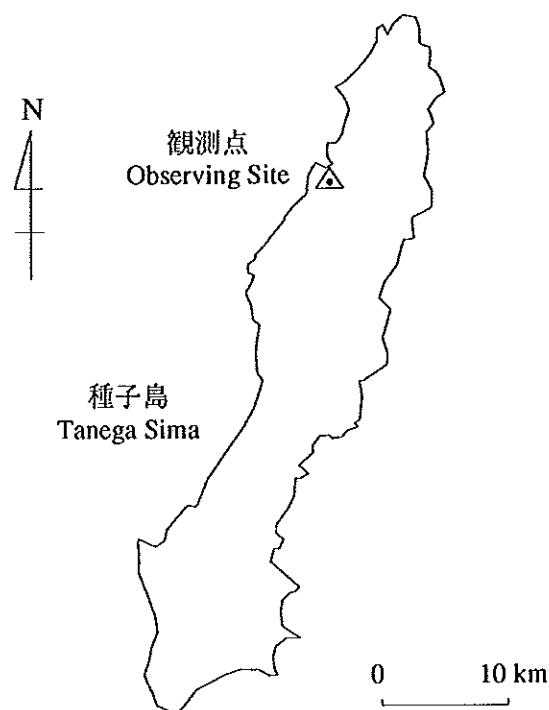


Figure 4. Site sketch for Tanega Sima.

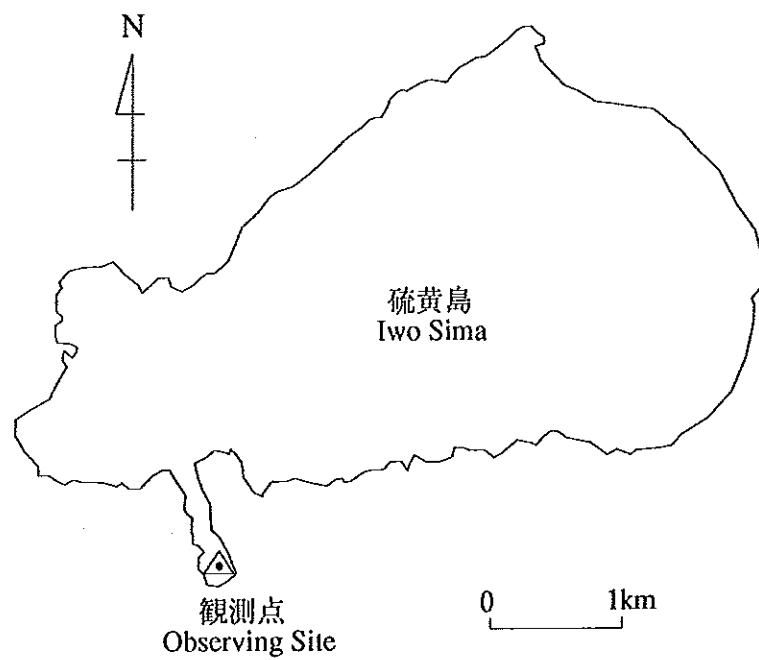


Figure 5. Site sketch for Iwo Sima.

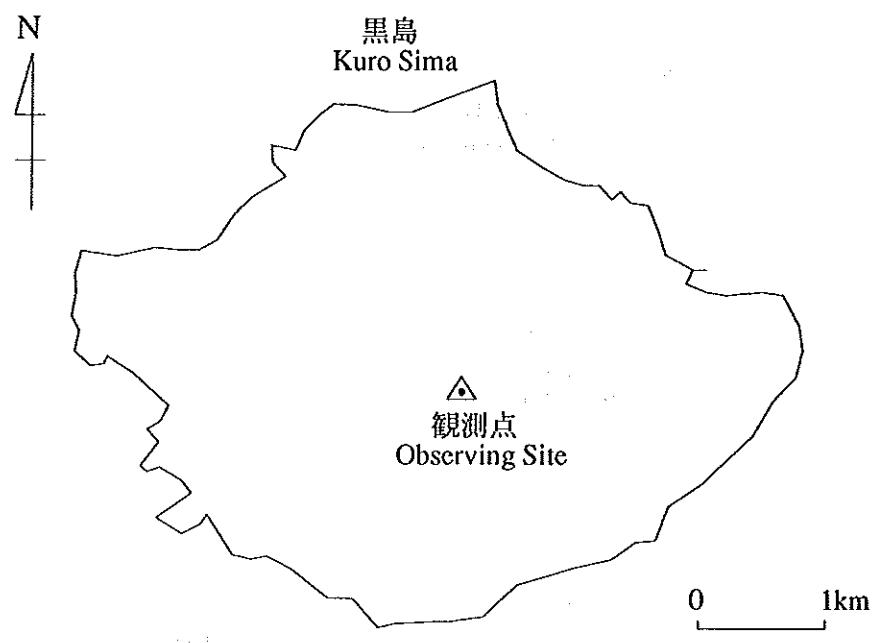


Figure 6. Site sketch for Kuro Sima.

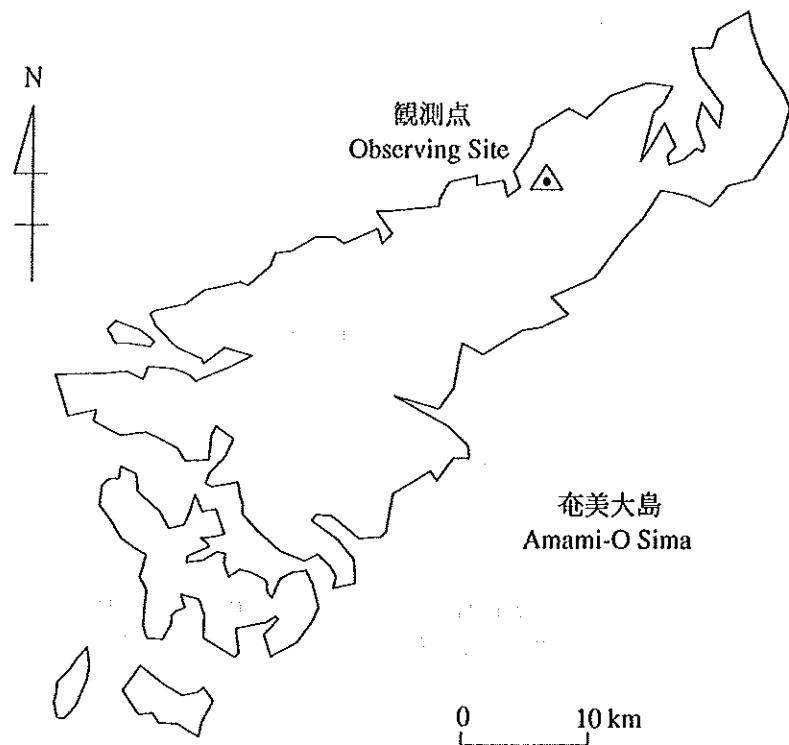


Figure 7. Site sketch for Amami-O Sima.

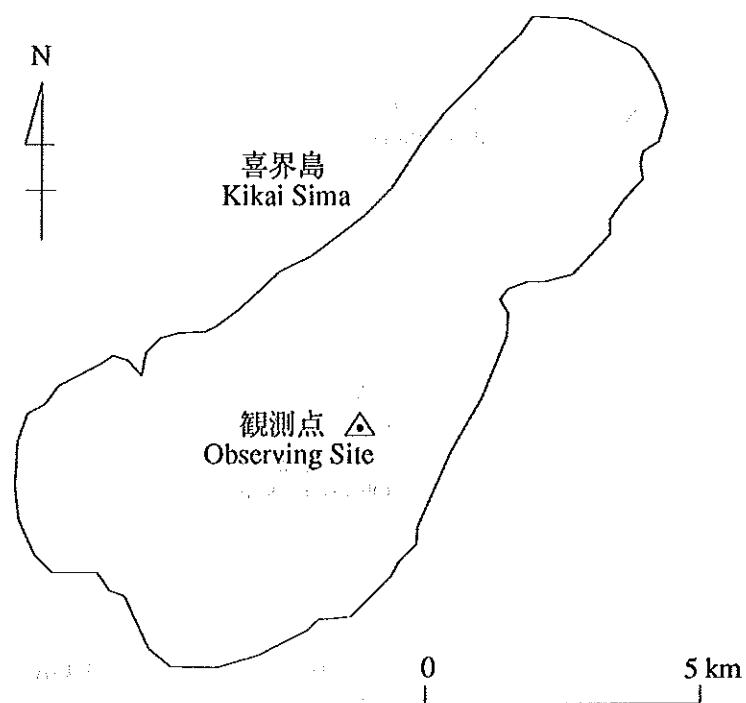


Figure 8. Site sketch for Kikai Sima.

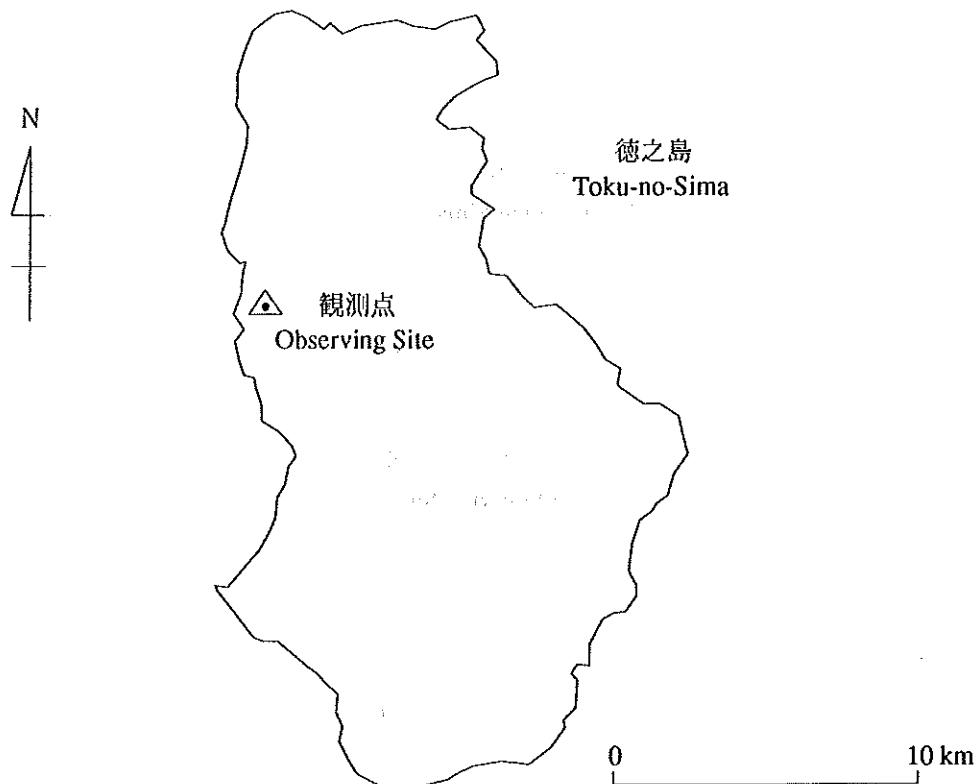


Figure 9. Site sketch for Toku-no-Sima.

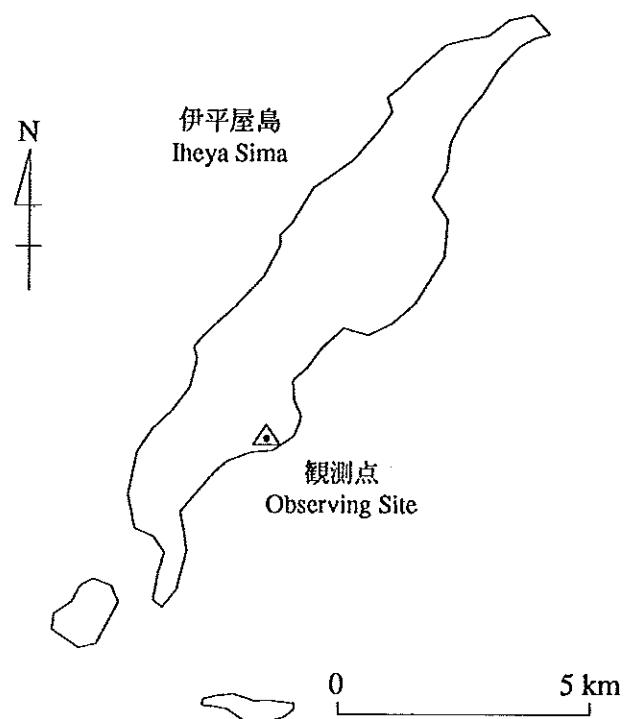


Figure 10. Site sketch for Iheya Sima.

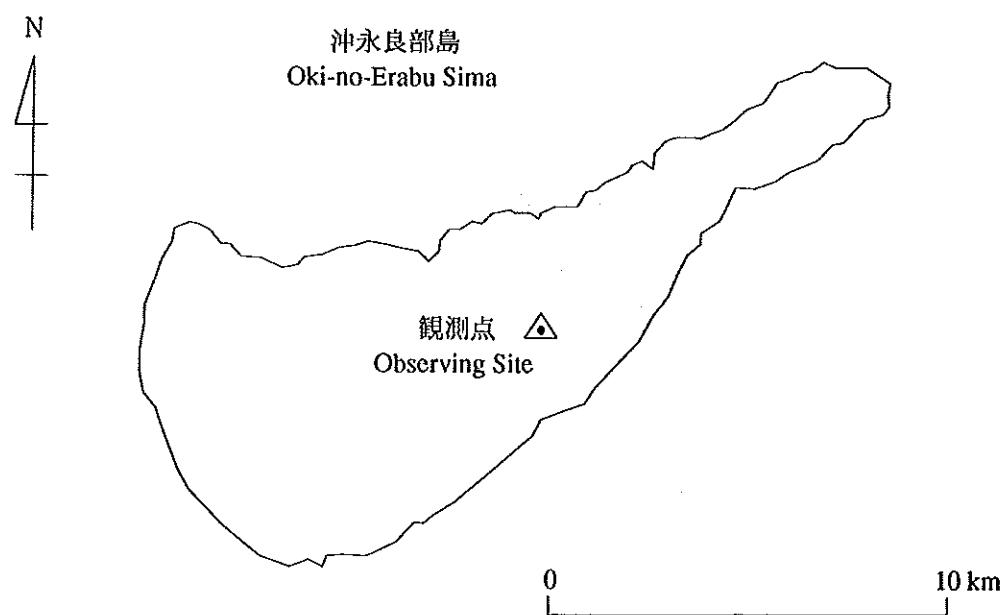


Figure 11. Site sketch for Oki-no-Erabu Sima.

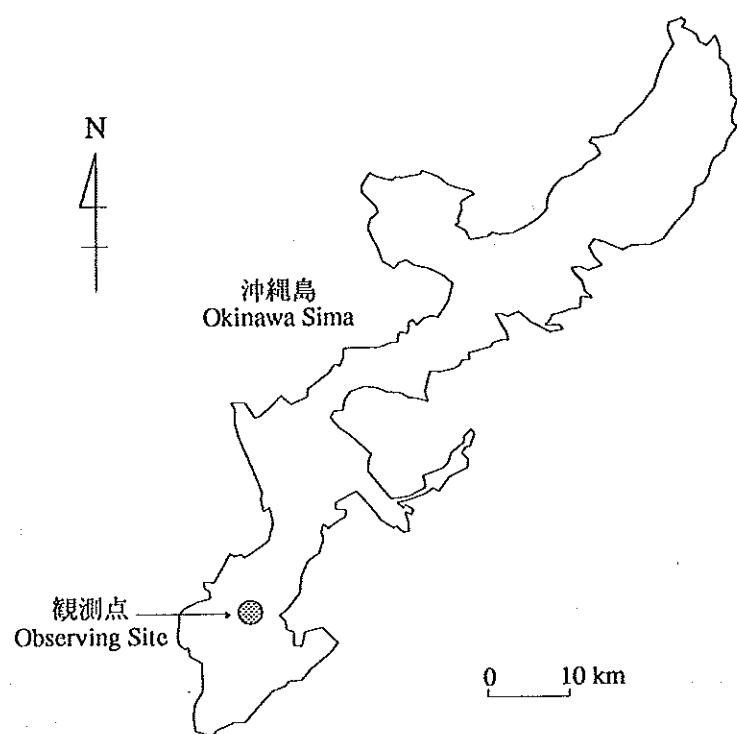


Figure 12. Site sketch for Okinawa Sima.

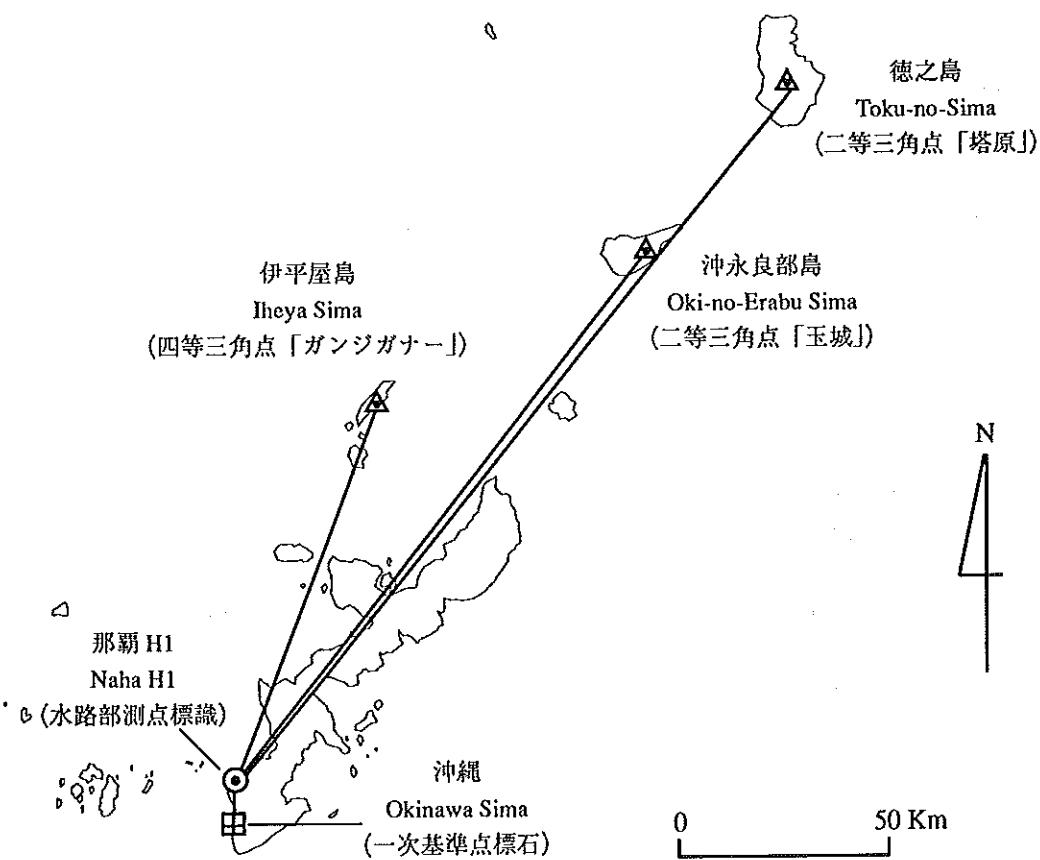


Figure 13. Survey map.

**GPS OBSERVATIONS
AROUND SAGAMI BAY
IN 1995**

Summary - The Hydrographic Department of Japan has been monitoring crustal movements around Sagami Bay by using GPS since the beginning of 1990. Dual frequency GPS receivers were installed at O Sima, Manazuru and Tsurugi Saki in 1990, at Sirahama in 1992, and at Hatizyo in 1994. These receivers have been controlled through telephone line from the head office of the Hydrographic Department in Tokyo. Observations have been carried out about once or twice a week except for some intensive observation periods. The analysis has been made on the basis of the triple difference technique.

Key words : GPS - Sagami Bay - crustal movements

Crustal movements are active around Sagami Bay since there is a triple junction point of three plates, the North American plate, the Eurasian plate and the Philippine sea plate near this region. It is a generally accepted idea that there is an active fault in Sagami Bay off Odawara. The detection of crustal movements might offer valuable information for prediction of future earthquakes and volcanic activities in this area. The purpose of our observation is to monitor velocity field around Sagami Bay in relatively large scale (from several tens to hundreds of kilometers) and abrupt changes between stations, and to clarify the characteristics of crustal movements in plate boundary region.

This is a report of GPS observation at O Sima, Manazuru, Tsurugi Saki, Sirahama and Hatizyo in 1995. This report contains the list of the baseline analyzed results among the stations. Previous data and results appear in the Data Report of Hydrographic Observations, Series of Satellite Geodesy, from No.5 to No.9.

1. Observations

Test observations in this area were carried out in 1989 (Sengoku, 1991), and it was shown that repeatability of baseline length was about 1ppm or less.

The routine observations have been continued since Feb., 1990 and the analyzed results have been reported to the Coordinating Committee for Earthquake Prediction.

After a test period for evaluating repeatability of baselines (from Feb. to Mar., 1990), 6 hour observations were made once or twice a week except for some intensive observation periods. Since Jan 1995, 23 hour observations have been made twice a week.

2. Observation sites and the control system

Dual frequency GPS receivers were set at O Sima (the Izu O Sima Light House), Manazuru (the Fire Service Office of Manazuru Town), Tsurugi Saki (the Radio Station of Tsurugi Saki Light House), Sirahama (the Sirahama Hydrographic Observatory) and Hatizyo (the Hatizyo Hydrographic Observatory) from 1989 to 1994 (Fig.1). Hereafter, the station names will be abbreviated as OSIM for O Sima, as MANA for Manazuru, as TURU for Tsurugi Saki, as SIRA for Sirahama and as HATI for Hatizyo.

Receiver types of all the observation sites were TRIMBLE 4000 SSE in 1995.

The control system, Quarter-L (SONY k.k.), was set at the head office of the Hydrographic Department in Tokyo. Observation schedules of the five GPS receivers have been controlled by this system though NTT telephone line. The control program is 4000 (TRIMBLE NAV Ltd., Ver. 2.00).

3. Baseline analysis

Each baseline was analyzed by TRIMVEC (TRIMBLE NAV ltd., Rev.E) with triple difference analysis mode at the control system in 1995. Broadcast ephemerides and standard atmospheric model were used in the analysis.

In order to avoid inconsistency in the analyzed baseline lengths, which might be introduced by inaccuracy of the fixed coordinate in the analysis, the fixed station and the given coordinate are always kept the same for the same baseline: in the analysis of the lines MANA-OSIM, TURU-OSIM, SIRA-OSIM and HATI-OSIM, the coordinate of OSIM is fixed to the value derived by the GPS observations (Matsumoto et al., 1995). In the same way, MANA is fixed for the lines TURU-MANA, SIRA-MANA and HATI-MANA, and TURU is fixed for SIRA-TURU and HATI-TURU, and SIRA is fixed for HATI-SIRA.

The estimation errors of geocentric rectangular coordinates are estimated by TRIMVEC. The estimation errors of latitude, longitude and height difference are also calculated by transforming covariance matrix from geocentric coordinates to topocentric coordinates (Sengoku et al., 1990).

Analyzed results of baseline length, latitude difference, longitude from difference, and height difference are shown in Fig.2 to Fig.11. In Fig.2, 3 and 4, vertical lines at Dec., 1993 for OSIM lines indicate the epoch when the transition of observation site at OSIM was made (Matsumoto et al., 1995). The consequent discontinuity in baseline length was adjusted by adding the corresponding difference to the old results.

This report is written by K. Terai, K. Masui, H. Fukura and Y. Sumiya.

References

- Fujita,M., 1995: Re-computation of positions of the first order control points in the marine geodetic control network, *Data Report of Hydrogr. Obs., series of Satellite Geodesy*, 8, pp.83-90.
- Matsumoto,K., Watanabe, Y., Sawada, K., Sumiya, Y., 1996 : *ibid.*, 9, pp.59-97 (for 1994).
- Sengoku, A., 1991: GPS test observations around Sagami Bay in 1989, *Data Report of Hydrogr. Obs., series of Satellite Geodesy*, 4, pp.96-108.
- Sengoku, A., Fukushima, T., Kawai, K., Asai, K., Kawai, T., Fujii, T., 1990 : GPS observation around Sagami Bay, *Jour. Japan Soc. Mar. Surv. Tech.*, 2, pp.17-23. (in Japanese)
- Sengoku, A., Kawai, K., 1992 : GPS observations around Sagami Bay in 1990, *Data Report of Hydrogr. Obs., series of Satellite Geodesy*, 5, pp.95-114 (for 1990).
- Sengoku, A., Kawai, K., Noda, H., 1993 : *ibid.*, 6, pp.70-81 (for 1991).
- Suzuki,A., Fujita, M., 1995 : Positioning of the first order control points (Wakkanai and Hatizyo Sima) in the marine geodetic control network, *Data Report of Hydrogr. Obs., series of Satellite Geodesy*, 8, pp.34-45.
- Uchiyama, T., Sengoku, A., Watanabe, Y., Takanashi, Y., 1994 : *ibid.*, 7, pp.61-78 (for 1992).

Reports on the GPS observations around Sagami Bay to the Coordinating Committee for Earthquake prediction appear in following volume.

- Hydrographic Department 1991a : GPS observations around Sagami Bay (Feb. - Nov., 1990), *Report of the Coordinating Committee for Earthquake Prediction*, 45, pp.122-126. (in Japanese)
- Hydrographic Department 1991b : *ibid.* (Apr.,1990-Apr.,1991), 46, pp.108-113.
- Hydrographic Department 1992a : *ibid.* (Apr.,1990-Nov.,1991), 47, pp.144-149.
- Hydrographic Department 1992b : *ibid.* (Apr.,1990-Apr.,1992), 48, pp.167-173.
- Hydrographic Department 1993a : *ibid.* (Apr.,1990-Nov.,1992), 49, pp.169-173.
- Hydrographic Department 1993b : *ibid.* (Apr.,1990-May.,1993), 50, pp.192-196.
- Hydrographic Department 1994a : *ibid.* (Apr.,1990-Dec.,1993), 51, pp.271-273.
- Hydrographic Department 1994b : *ibid.* (Apr.,1990-May.,1994), 52, pp.173-175.
- Hydrographic Department 1995a : *ibid.* (Apr.,1990-Nov.,1994), 53, pp.493-495.
- Hydrographic Department 1995b : *ibid.* (Apr.,1990-May.,1995), 54, pp.398-401.
- Hydrographic Department 1996a : *ibid.* (Apr.,1990-Nov.,1995), 55, pp.182-185.

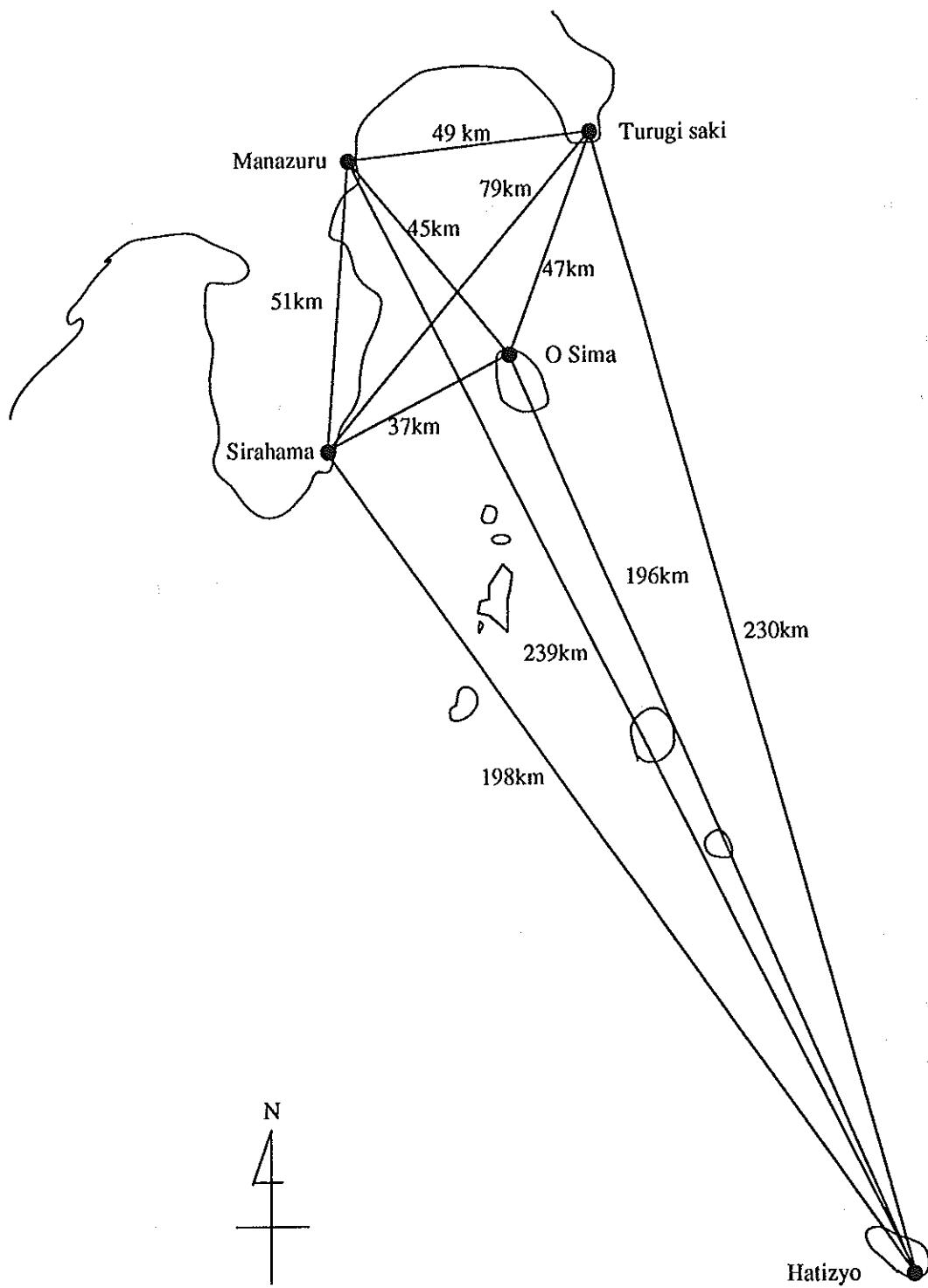
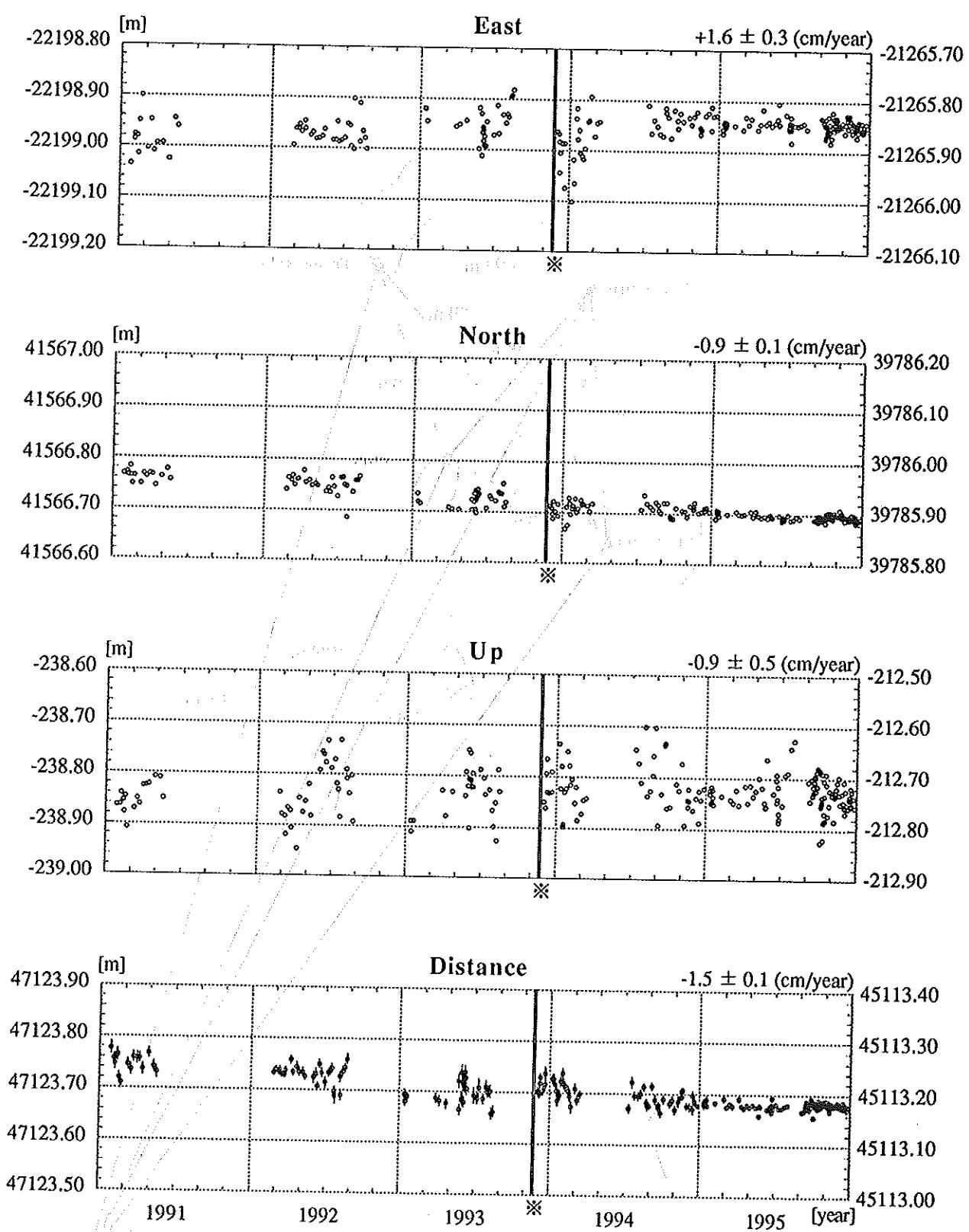


Figure 1. Observation sites.



※ Transition GPS antenna at O Sima in Dec 1993.

Figure 2. Variation of baseline lengths from O Sima to Manazuru.

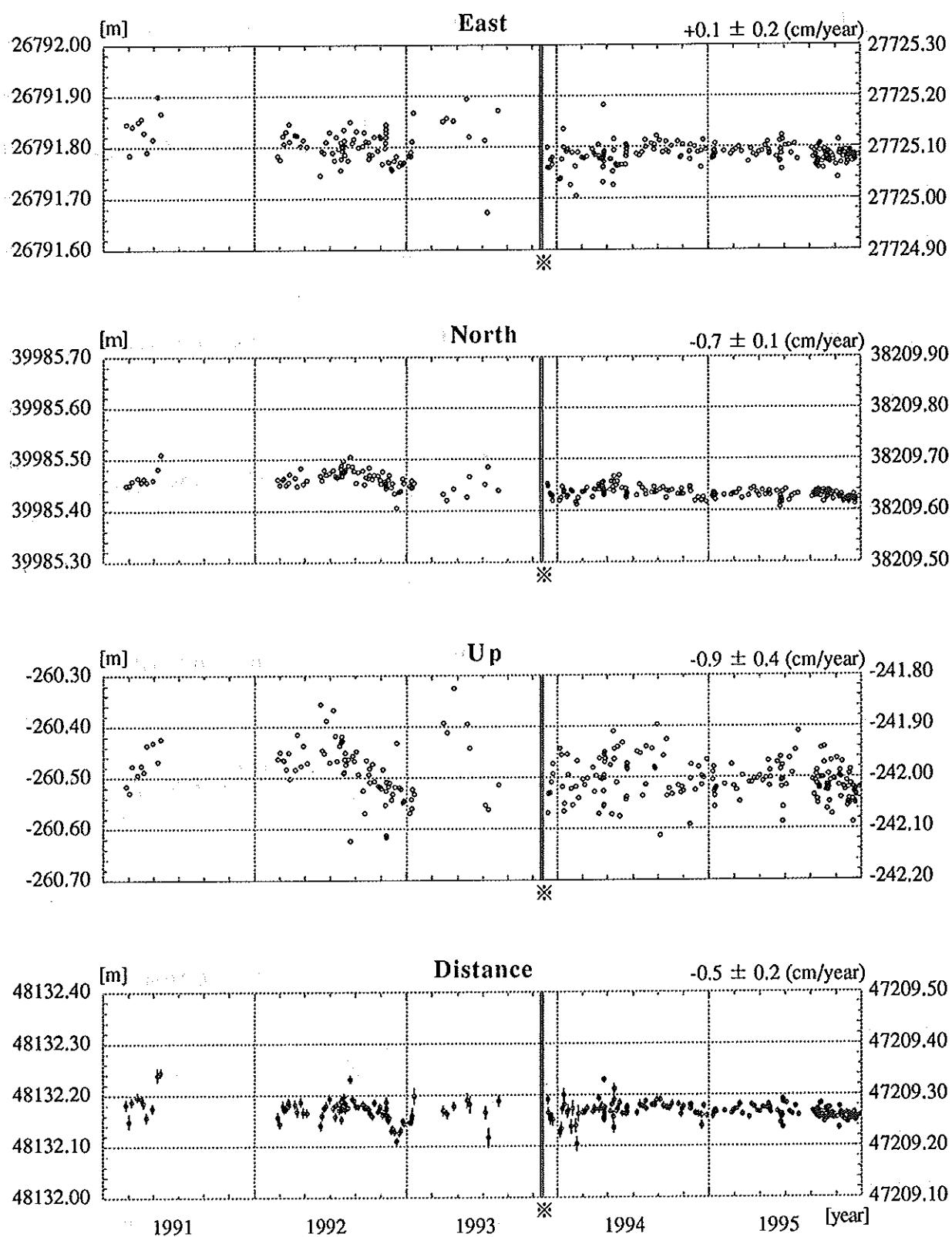


Figure 3. Variation of baseline lengths from O Sima to Turugi Saki.

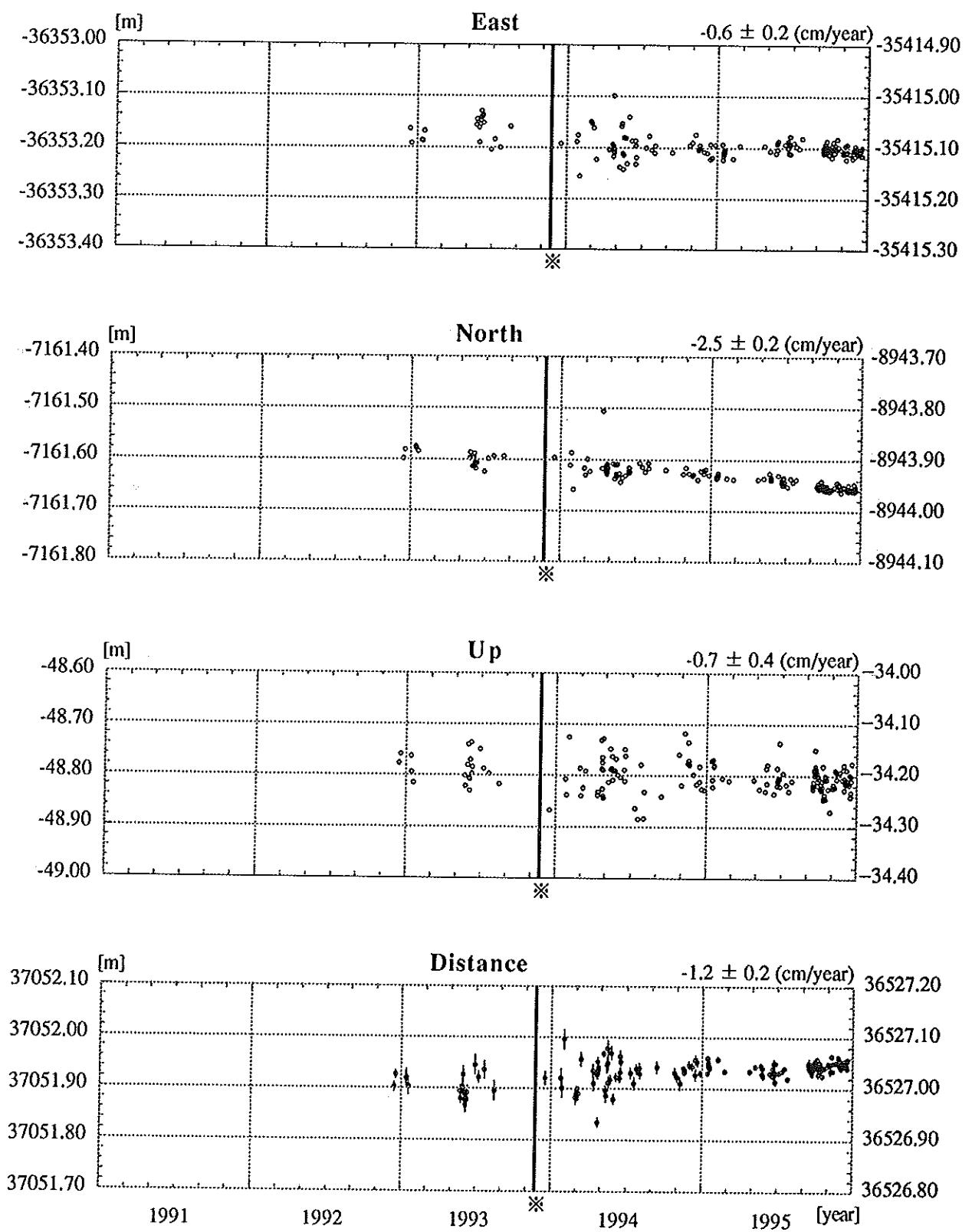


Figure 4. Variation of baseline lengths from O Sima to Sirahama.

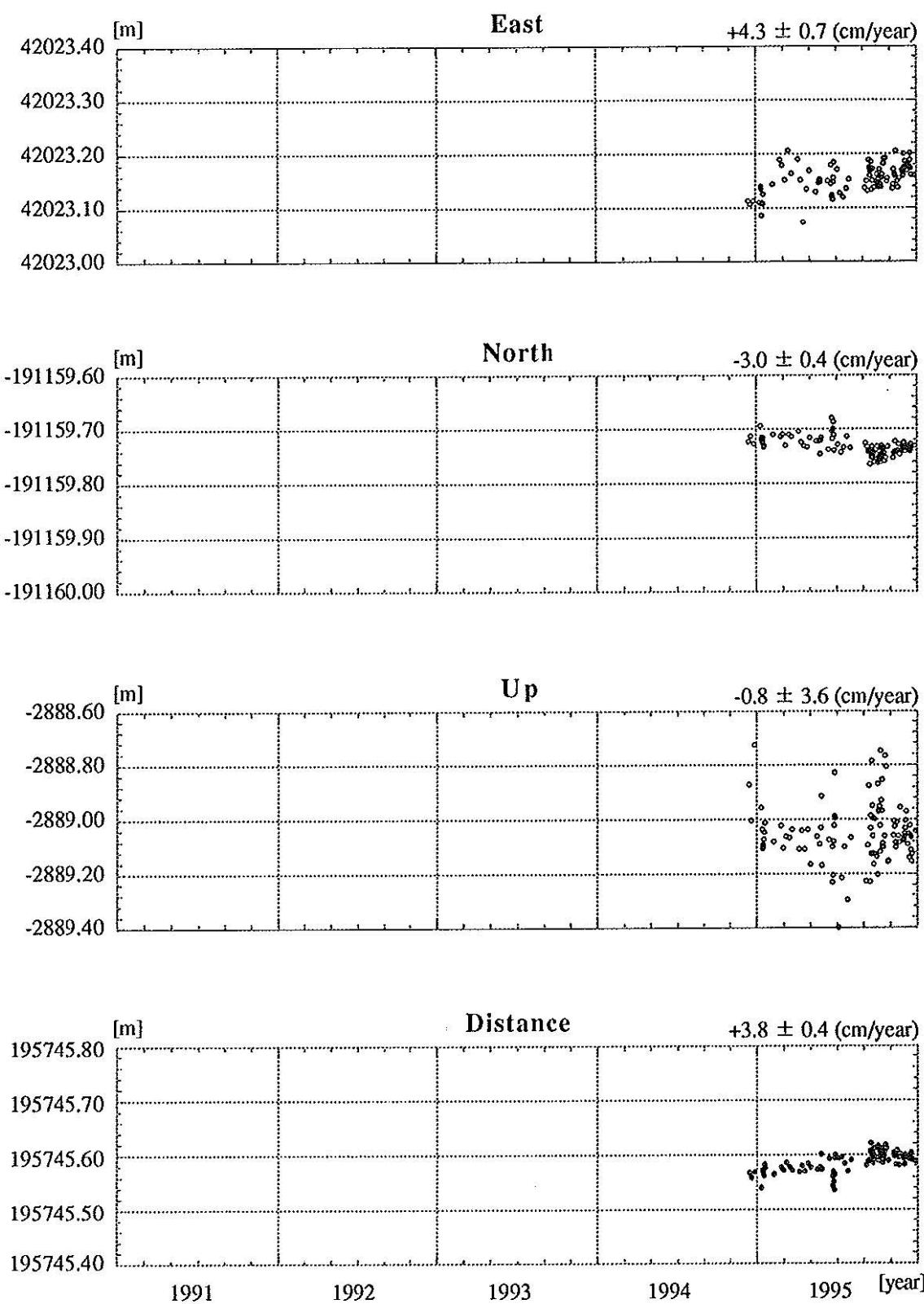


Figure 5. Variation of baseline lengths from O Sima to Hatizyo.

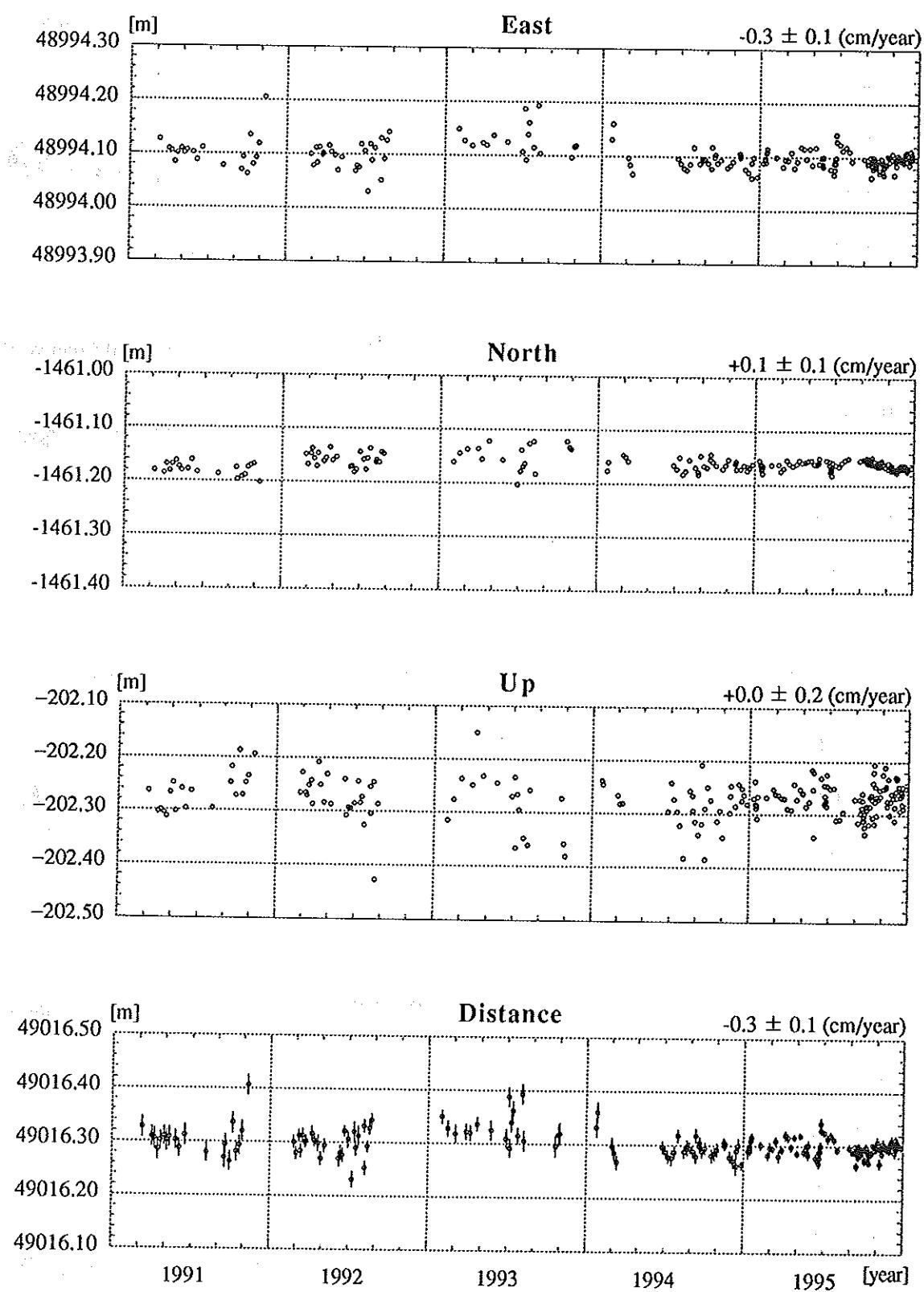


Figure 6. Variation of baseline lengths from Manazuru to Turugi Saki.

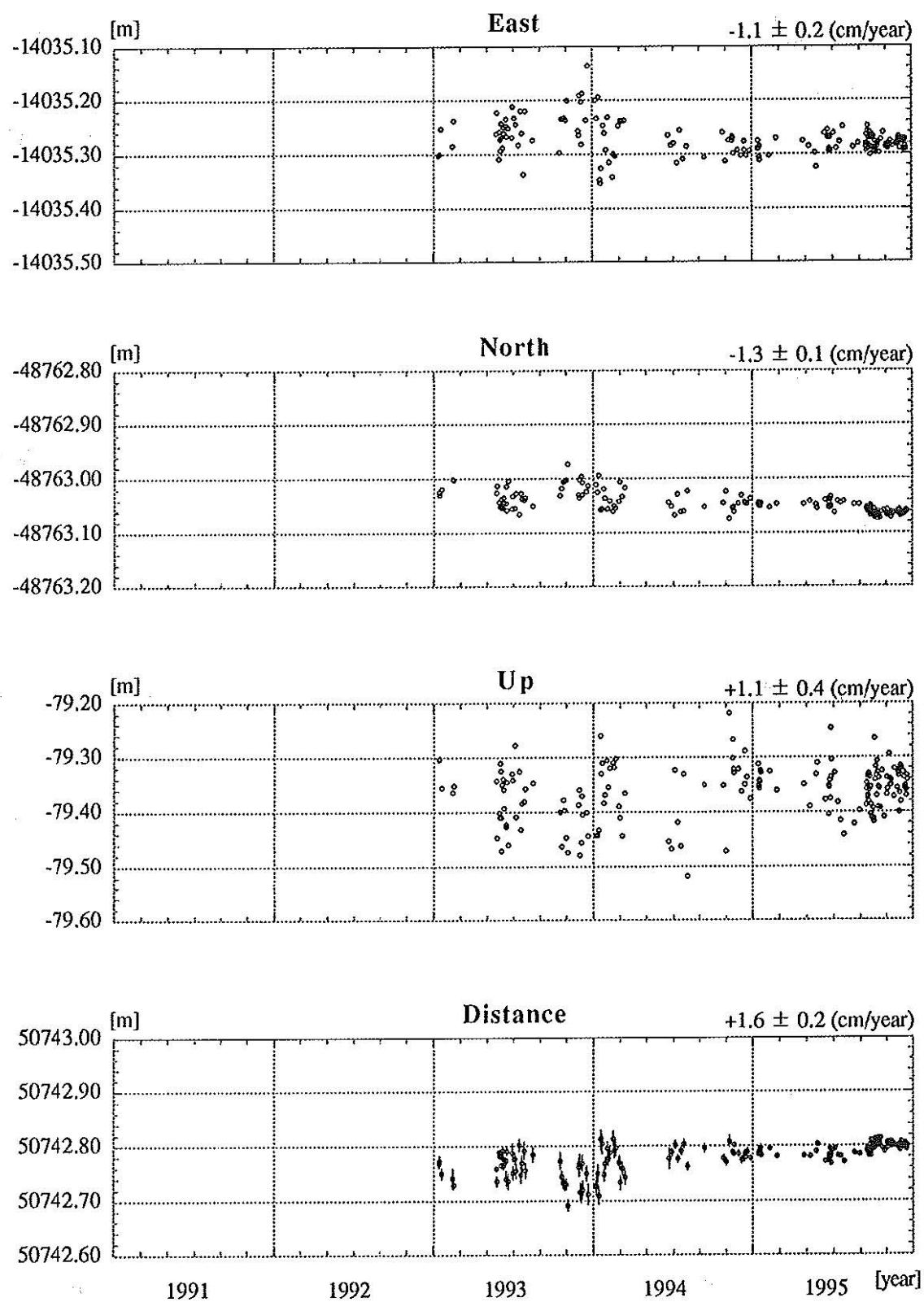


Figure 7. Variation of baseline lengths from Manazuru to Sirahama.

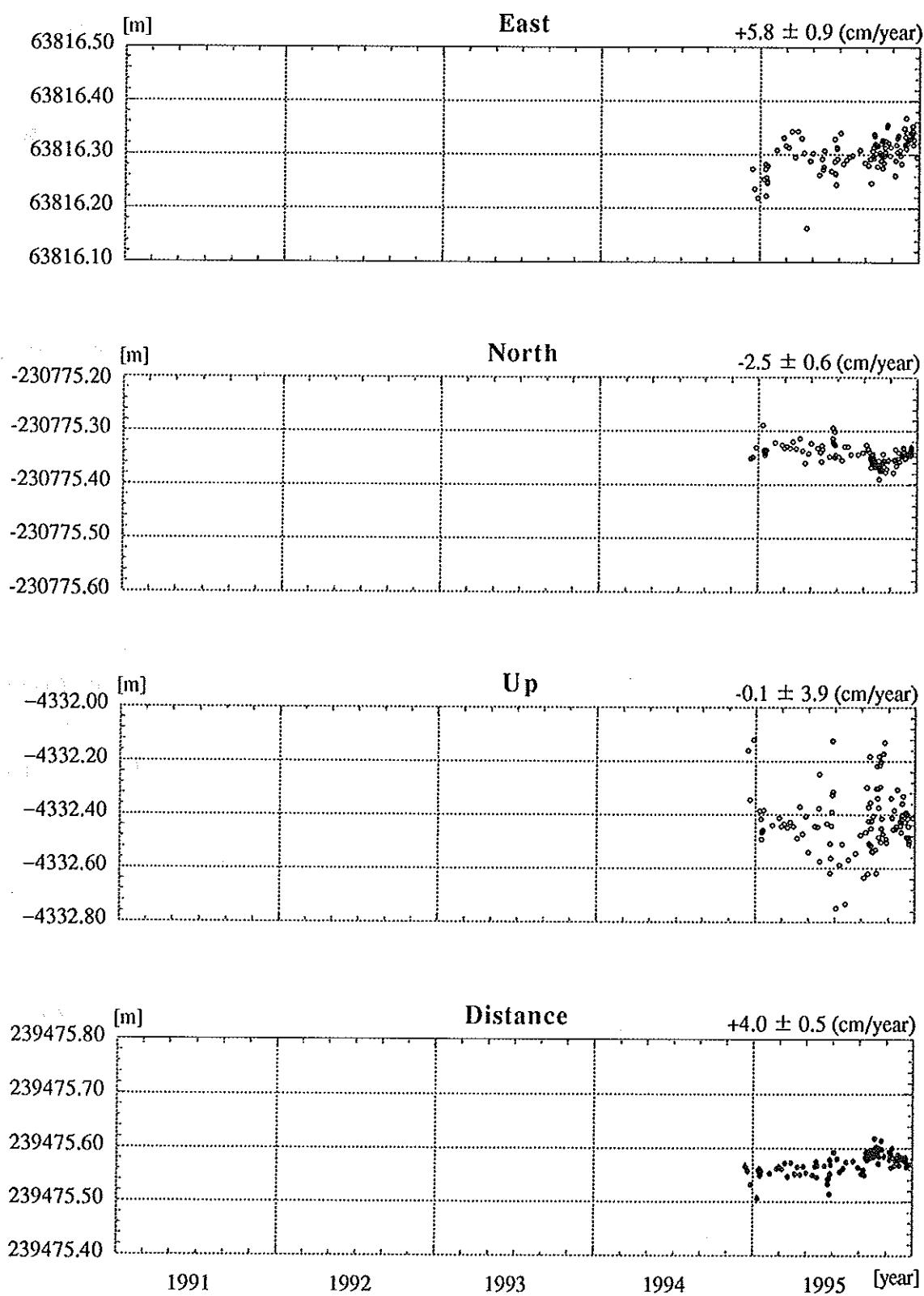


Figure 8. Variation of baseline lengths from Manazuru to Hatizyo.

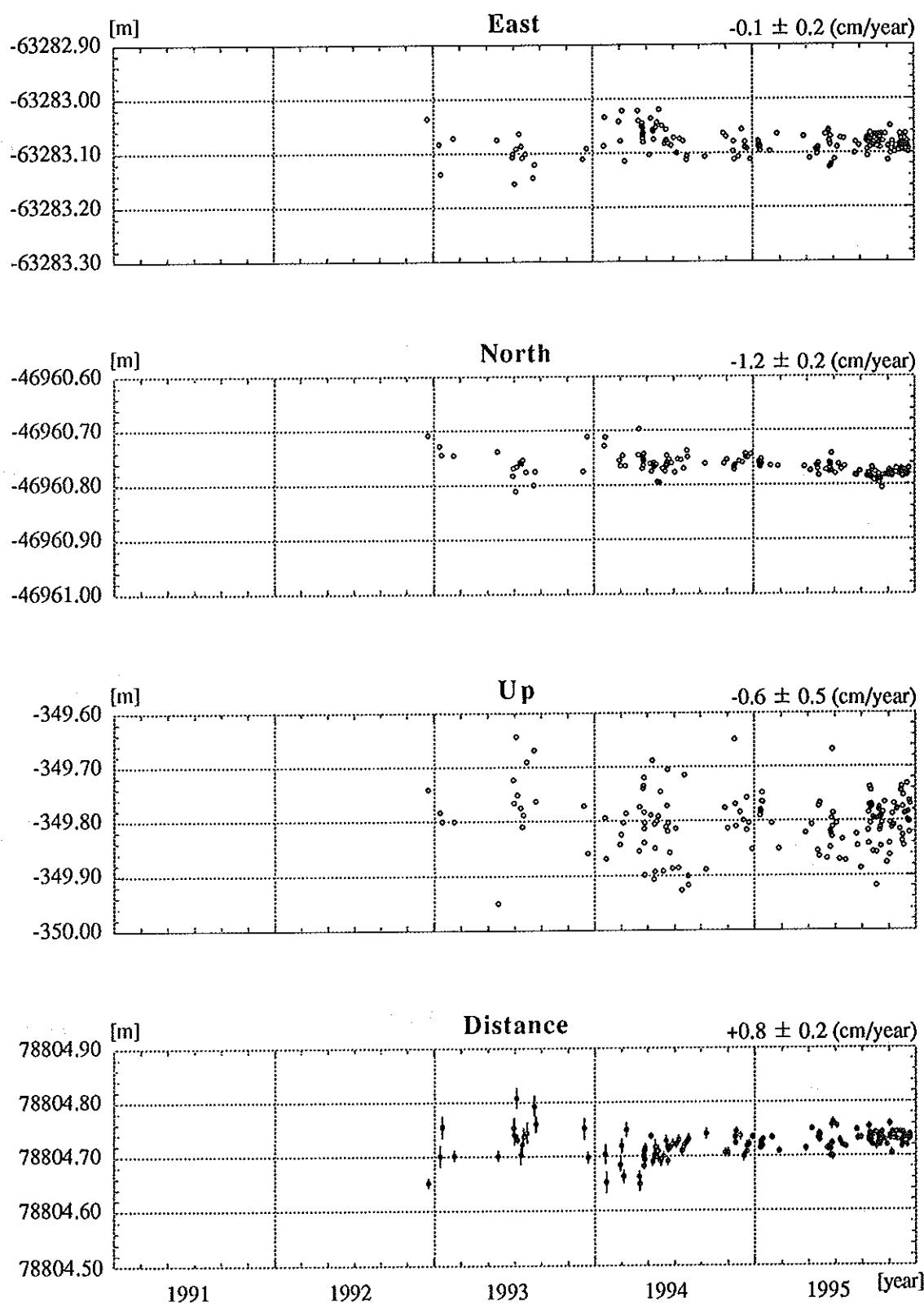


Figure 9. Variation of baseline lengths from Turugi Saki to Sirahama.

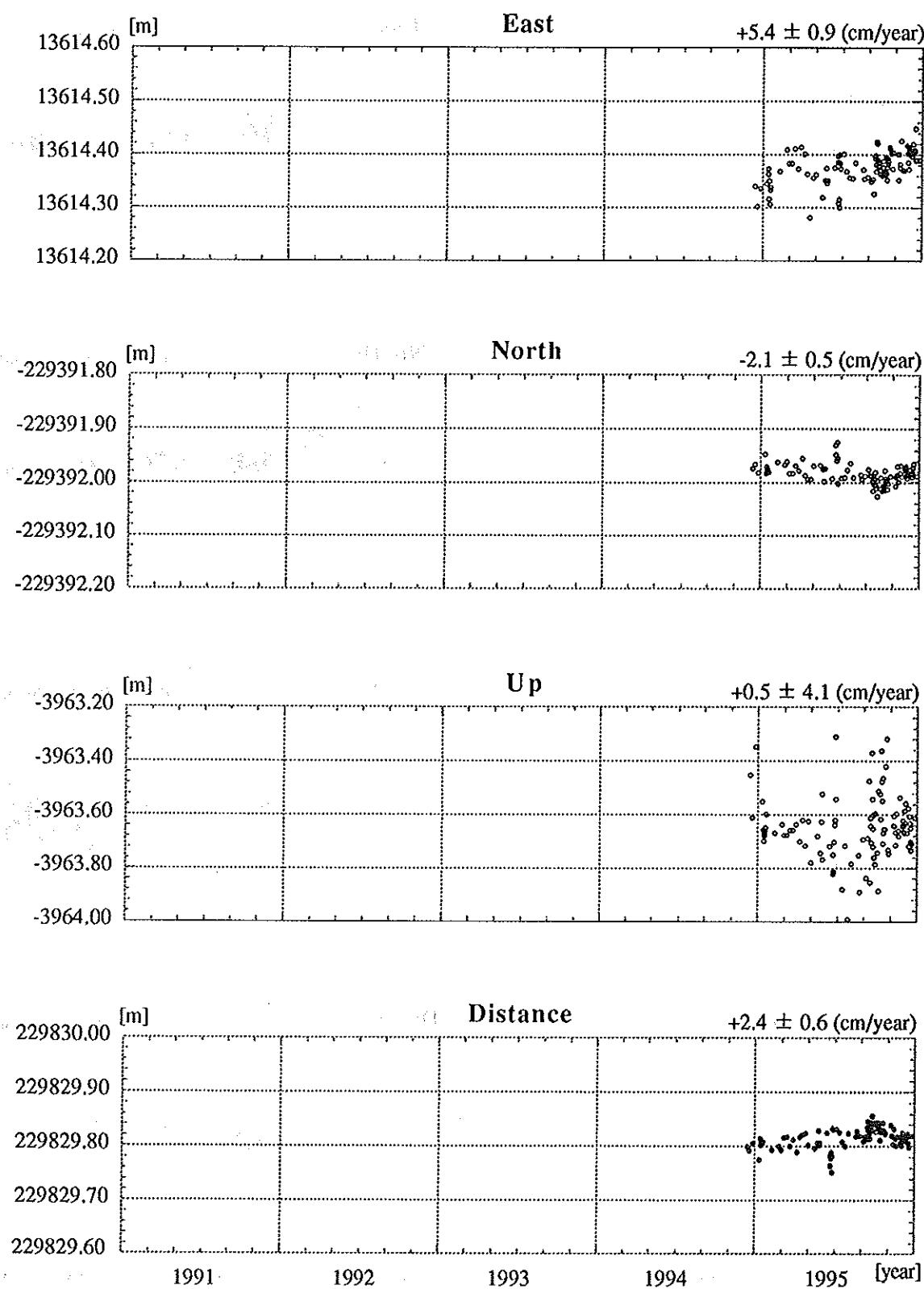


Figure 10. Variation of baseline lengths from Turugi Saki to Hatizyo.

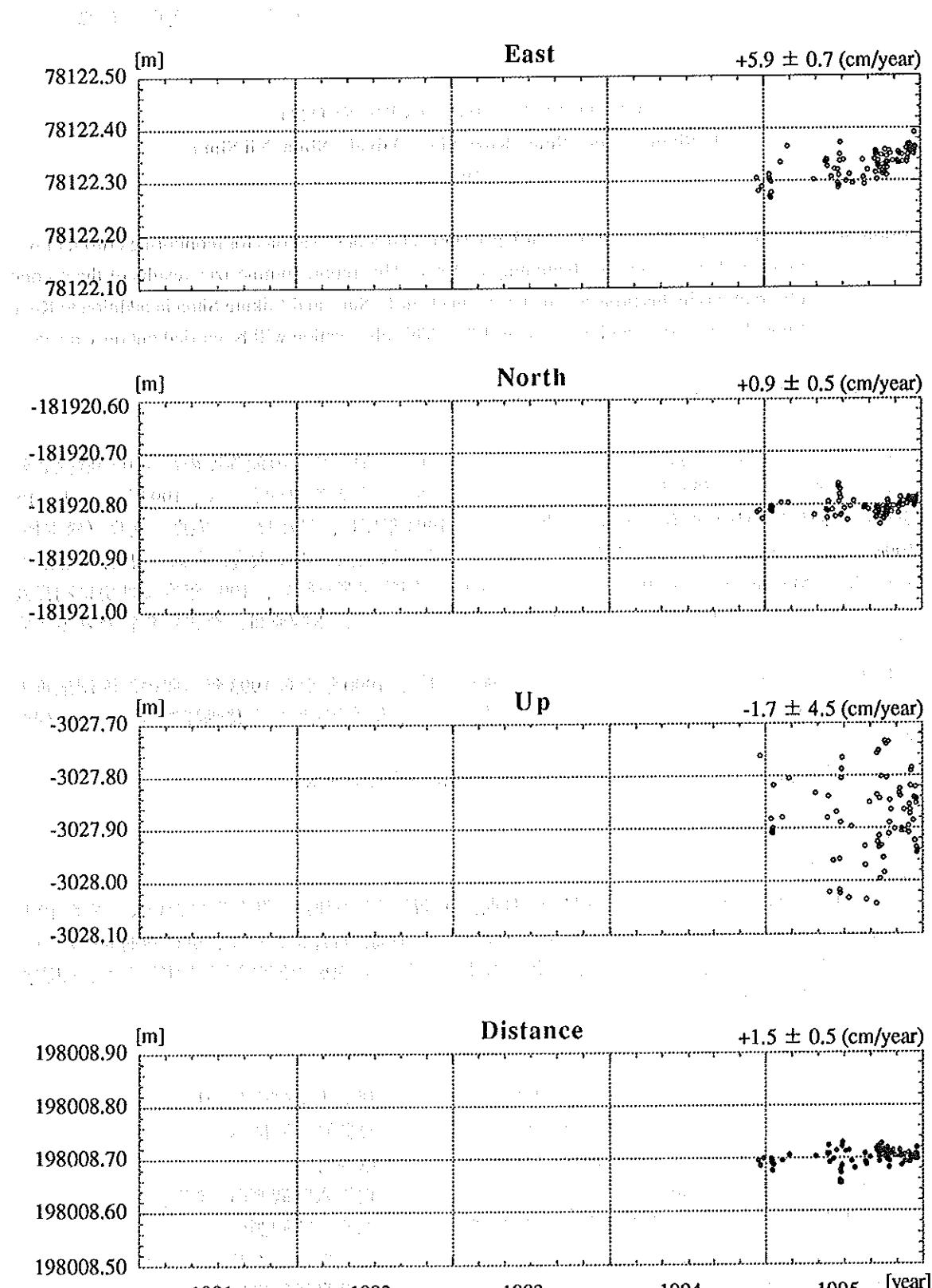


Figure 11. Variation of baseline lengths from Sirahama to Hatizyo.

伊豆諸島における地殻変動監視観測（利島，御蔵島，神津島，三宅島，新島）

1995

GPS OBSERVATIONS IN IZU SYOTO (To Sima,Mikura Sima, Kozu Sima, Miyake Sima, Nii Sima) 1995

Summary - The Hydrographic Department of Japan started GPS observations for monitoring crustal movements at Izu Syoto in the beginning of 1994. This report summarizes results of the second observations in this project, which were made in To Sima and Mikura Sima in addition to Kozu Sima, Miyake Sima and Nii Sima in 1995. This observation will be carried out once a year.

Key words : GPS - Izu Syoto - crustal movements

伊豆諸島近海では、最近地震活動が活発化しており、大地震発生の危険度の高まりが懸念されている。水路部では、伊豆諸島付近の地震予知に貢献することを目的として、1994年度よりGPSを用いた同地域の地殻変動監視観測を開始した。1994年度は、神津島、三宅島、新島（松本他, 1996），及びこれまで既に定常観測が行われてきた固定観測点である大島、真鶴、剣崎、白浜、八丈島（e.g. Matsumoto et al., 1996）において、GPSの同時観測を行い、1995年度には更に利島及び御蔵島を含めた計10点についてGPSの同時観測を行った。本観測は、今後毎年行われる予定である。

神津島、三宅島、新島の三島では昨年度の観測同様、1990年から1993年の間の渡海測地重力観測（Kato et al., 1995）の際に設置された水路部測点標識（金属標）を移動観測点として、観測を行った。

利島、御蔵島については今回新たに島内に水路部測点標識を設置した。

1. 概 要

1.1. 作業経過

1995年11月29日から12月5日の7日間、移動観測点の利島、御蔵島において、また12月13日から19日の7日間、移動観測点の神津島、三宅島、新島において、更に両期間のあいだ固定観測点の大島、真鶴、剣崎、白浜、八丈島においてGPSの同時観測を実施した。観測点の配置をFig. 1に示す。

1.2. 観測地点

大 島	東京都大島町岡田字平浜 53番	伊豆大島灯台無線局舎
真 鶴	神奈川県足柄郡真鶴町真鶴 504番地	真鶴町消防団本部
剣 崎	神奈川県三浦市南下浦松輪 44番地	剣崎灯台
白 浜	静岡県下田市白浜 3347番	白浜水路観測所天測室
八丈島	東京都八丈島八丈町中之郷 3621番地	八丈水路観測所
利 島	東京都利島村	前浜親水レクリエーション施設
御 蔵 島	東京都御蔵島村	御蔵島村役場庁舎
神津島	東京都神津島村鷹の子無番地	神津島灯台
三 宅 島	東京都三宅村坪田 757番	サタドー岬灯台
新 島	東京都新島村本村 4丁目 10番 1号	東京都立新島高等学校

1.3. 観測担当者

大島 水路部からの遠隔操作による
 劍崎 同上
 真鶴 水路部からの遠隔操作による
 白浜 同上
 八丈島 同上
 利島 寺井孝二（航法測地課），石黒保雄（白浜水路観測所）
 御蔵島 松本邦雄（航法測地課），土橋一夫（八丈水路観測所）
 新島 奥村雅之（航法測地課），松下 優（航法測地課）
 神津島 藤田雅之（航法測地課），園田智洋（白浜水路観測所）
 三宅島 打田明雄（企画課），澤田剛一（航法測地課）

1.4. 使用機器

観測点	Stn.No.	GPS 受信機	Serial No.
大島	0001	Trimble 4000 SSE	3341A04176
真鶴	0002	Trimble 4000 SSE	3412A05551
剣崎	0003	Trimble 4000 SSE	3341A04174
白浜	0004	Trimble 4000 SSE	3433A07298
八丈島	0005	Trimble 4000 SSE	3437A07792
利島	9500	Trimble 4000 SSE	3408A05228
御蔵島	9500	Trimble 4000 SSE	3411A05443
神津島	9401	Trimble 4000 SSE	3433A07297
三宅島	9402	Trimble 4000 SSE	3411A05443
新島	9403	Trimble 4000 SSE	3411A05437

2. 観測

2.1. 各観測点の観測状況

大島 大島灯台に設置してある固定観測点において、公衆回線を通じて水路部からの遠隔操作により、観測を行った (Matsumoto et al., 1995).

真鶴 真鶴町消防団本部に設置してある固定観測点において、公衆回線を通じて水路部からの遠隔操作により、観測を行った (A.Sengoku and K.Kawai, 1992).

剣崎 劍崎灯台に設置してある固定観測点において、公衆回線を通じて水路部からの遠隔操作により、観測を行った (A.Sengoku and K.Kawai, 1992).

白浜 白浜水路観測所天測室に設置してある固定観測点において、公衆回線を通じて水路部からの遠隔操作により、観測を行った (Uchiyama et al., 1994).

八丈島 八丈水路観測所に設置してある固定観測点において、公衆回線を通じて水路部からの遠隔操作により、観測を行った (Matsumoto et al., 1996).

利島 前浜親水レクリエーション施設（村営プール）建物屋上に設置した移動観測点直上で観測を行った。アンテナ高は11月28日は1.317m, 11月29日～12月4日までは1.324mである (Fig. 2).

御蔵島 村役場建物屋上に設置した移動観測点直上で観測を行った。アンテナ高は1.586mである (Fig. 4).

神津島 神津島灯台構内の移動観測点直上で観測を行った (松本他, 1996). アンテナ高は1.442mである。

三宅島 サタドー岬灯台構内の移動観測点直上で観測を行った (松本他, 1996). アンテナ高は1.039mである。

新 島 新島高校屋上に設置してある移動観測点直上で観測を行った(松本他, 1996). アンテナ高は1.471mである.

なお, 神津島, 三宅島, 新島における移動観測点の経緯は, 水路部観測報告衛星測地編第9号を, また御蔵島, 利島における経緯は Appendix を参照されたい.

2.2. 観測期間

観測時間(UTC)	セッション名	備考
1995年11月28日 00:00 - 28日 23:00	332-1	利島, 御蔵島及び各固定点
29日 01:00 - 29日 24:00	333-1	〃
30日 01:00 - 1日 24:00	334-1	〃
12月 1日 01:00 - 2日 24:00	335-1	〃
2日 01:00 - 3日 24:00	336-1	〃
3日 01:00 - 4日 24:00	337-1	〃
4日 01:00 - 5日 24:00	338-1	〃
12日 07:00 - 13日 24:00	346-1	新島, 神津島, 三宅島及び各固定点
13日 01:00 - 14日 24:00	347-1	〃
14日 01:00 - 15日 24:00	348-1	〃
15日 01:00 - 16日 24:00	349-1	〃
16日 01:00 - 17日 24:00	350-1	〃
17日 01:00 - 18日 24:00	351-1	〃
18日 01:00 - 19日 24:00	352-1	〃

3. 成 果

Fig. 1 に示す基線について解析を行い, 基線長を求めた. 解析には Trimble 社のソフトウェア Trimvec Rev.E を用い, 三重位相差法によった.

Table 1 に, 解析に使用した始点の経緯度を示す. なお, 固定点各点は地殻変動監視定常観測で使用している値であり, 利島, 御蔵島, 神津島と新島は最寄りの三角点等から測量で求めた値である.

Table 1. Positions of Start Point for analysis (WGS-84)

Positions	ϕ	λ	H	Note
大 島	34 47 50.720 N	139 22 20.760 E	m 143.87	Matsumoto et.al., 1995
真 鶴	35 09 20.911 N	139 08 20.701 E	89.71	Sengoku et.al., 1990
劍 城	35 08 29.251 N	139 40 35.997 E	77.08	Uchiyama et.al., 1990
白 浜	34 42 58.264 N	138 59 09.016 E	207.35	Uchiyama et.al., 1994
八丈島	33 04 22.468 N	139 49 20.905 E	268.25	Suzuki and Matsushita, 1994
利 島	34 31 52.542 N	139 16 34.200 E	71.65	Matsumoto et.al., 1996
神津島	34 11 25.948 N	139 07 25.351 E	132.63	Matsumoto et.al., 1996
新 島	34 22 08.844 N	139 15 31.286 E	67.35	Matsumoto et.al., 1996

H : the height above the WGS-84 ellipsoid ($a = 6378137\text{m}$, $f = 1/298.257$)

Table 2 に解析の結果を示す。いずれもすべてのセッションの平均値を採用している。

Table 2. Baseline Lengths and vectors between stations

基 線	基線長 m	$\Delta \phi$	$\Delta \lambda$	Δh
始 点 - 終 点		"	"	m
大 島 - 新 島	48643.861	-1541.8042	-409.5174	-69.692
大 島 - 神津島	71092.342	-2184.7187	-895.4432	-4.365
大 島 - 三宅島	80074.289	-2533.5682	697.3896	-81.294
大 島 - 利 島	30816.103	-958.1269	-346.6153	-72.216
大 島 - 御蔵島	101930.495	-3239.9960	804.1399	34.324
真 鶴 - 新 島	87956.191	-2832.0424	430.6974	-16.840
真 鶴 - 神津島	107091.273	-3474.9566	-55.2282	48.474
真 鶴 - 三宅島	124168.611	-3823.8069	1537.6042	-28.409
真 鶴 - 利 島	70411.921	-2248.3649	493.6000	-19.372
真 鶴 - 御蔵島	145758.826	-4530.2351	1644.3550	87.207
劍 埼 - 新 島	93836.461	-2780.3345	-1504.7525	-2.689
剣 埼 - 神津島	117031.805	-3423.2488	-1990.6779	62.636
剣 埼 - 三宅島	116677.435	-3772.0982	-397.8454	-14.298
剣 埼 - 利 島	76969.954	-2196.6570	1441.8501	-5.229
剣 埼 - 御蔵島	138202.711	-4478.5261	-291.0949	101.324
白 浜 - 新 島	45929.680	-1249.3618	982.2730	-139.978
白 浜 - 神津島	59670.664	-1892.2768	496.3465	-74.660
白 浜 - 三宅島	87270.593	-2241.1270	2089.1816	-151.582
白 浜 - 利 島	33610.872	-665.6836	1045.1755	-142.519
白 浜 - 御蔵島	106780.351	-2947.5559	2195.9320	-35.962
八丈島 - 新 島	152966.161	4666.1049	-2029.6138	-194.664
八丈島 - 神津島	139885.708	4023.1903	-2515.5384	-129.283
八丈島 - 三宅島	115680.268	3674.3405	-922.7068	-206.179
八丈島 - 利 島	169474.666	5249.7822	1966.7108	-197.222
八丈島 - 御蔵島	93836.415	2967.9153	-815.9565	-90.507
神津島 - 三宅島	42200.344	348.8503	1592.8361	-76.918
新 島 - 神津島	23386.903	-642.9155	-485.9259	65.328
新 島 - 三宅島	41670.192	-991.7658	1106.9089	-11.588
利 島 - 御蔵島	76233.022	-2281.8692	1150.7549	106.568

本報告は、寺井孝二、福良博子が作成した。また電子計算機による観測成果の算出は、拝井康一、福良博子、住谷雪が担当した。

参 考 文 献

- Matsumoto, K., Watanabe, Y., Takanashi, Y., Sumiya, Y., 1995 : *Data Report of Hydrographic Observation, Series of Satellite Geodesy*, 8, p.53.
- Matsumoto, K., Watanabe, Y., Sawada, K., Sumiya, Y., 1996 : *ibid.*, 9, p.59.
- 松本邦雄、渡辺由美子、住谷雪, 1996 : 水路部観測報告衛星測地編, 9, p.106.
- Sengoku, A., Kawai, K. 1992 : *Data Report of Hydrographic Observation, Series of Satellite Geodesy*, 5, p.95.
- 高梨泰宏, 1994 : 水路部観測報告衛星測地編, 7, p.83.
- Uchiyama, T., Sengoku, A., Watanabe, Y., Takanashi, Y., 1994 : *Data Report of Hydrographic Observation, Series of Satellite Geodesy*, 7, p.61.

Appendix

水路部測点標識設置の経緯

本観測で使用している御蔵島、利島の水路部測点標識は、近傍の三角点等からの地上測量によって位置が求められている。

以下に各標識の設置の経緯及び、測量の経過について述べる。

1. 利島

1995年11月28日利島の北西にある前浜親水レクリエーション施設（村管理のプール）建物屋上に移動観測点を設置し、四等三角点「ツムギ根」及び四等三角点「蛇屈」とGPS同時観測を11月29日から12月4日まで実施した。

Table 3.に測量に使用した三角点成果と水路部測点標識の位置を示し、Table 4.に測量の解析結果を示す。

Table 3. Positions of the marker at To Sima : the ground survey results in Tokyo Datum

Station	ϕ	λ	h	Note
三角点「ツムギ根」	° ′ ″	° ′ ″	m	
三角点「蛇屈」	34 31 41.430 N	139 17 13.966 E	28.34	国土地理院成果
移動観測点	34 31 38.993 N	139 16 34.811 E	31.15	同上
	34 31 40.428 N	139 16 45.544 E	32.21	測量成果

h : the height above the (local) mean sea level

Table 4. Positions of the marker at To Sima : the gps survey results in WGS-84

Station	ϕ	λ	H	Note
移動観測点	° ′ ″	° ′ ″	m	
	34 31 52.542 N	139 16 34.200 E	64.29	測量成果

H : the height above the WGS-84 ellipsoid ($a = 6378137m, f = 1/298.257$)

2. 御蔵島

1995年11月28日村役場建物屋上に移動観測点を設置し、四等三角点「西川」とGPS同時観測を11月28日から12月2日まで実施した。

Table 5.に測量に使用した三角点成果と水路部測点標識の位置を示し、Table 6.に測量の解析結果を示す。

Table 5. Positions of the marker at Mikura Sima : the ground survey results in Tokyo Datum

Station	ϕ	λ	h	Note
三角点「西川」	° ′ ″	° ′ ″	m	
移動観測点	33 53 21.909 N	139 35 33.622 E	158.85	国土地理院成果
	33 53 38.211 E	139 35 56.344 E	136.82	測量成果

h : the height above the (local) mean sea level

Table 6. Positions of the marker at Mikura Sima : the gps survey results in WGS-84

Station	ϕ	λ	H	Note
移動観測点	° ′ ″	° ′ ″	m	
	33 53 50.606 N	139 35 44.989 E	178.19	測量成果

H : the height above the WGS-84 ellipsoid ($a = 6378137m, f = 1/298.257$)

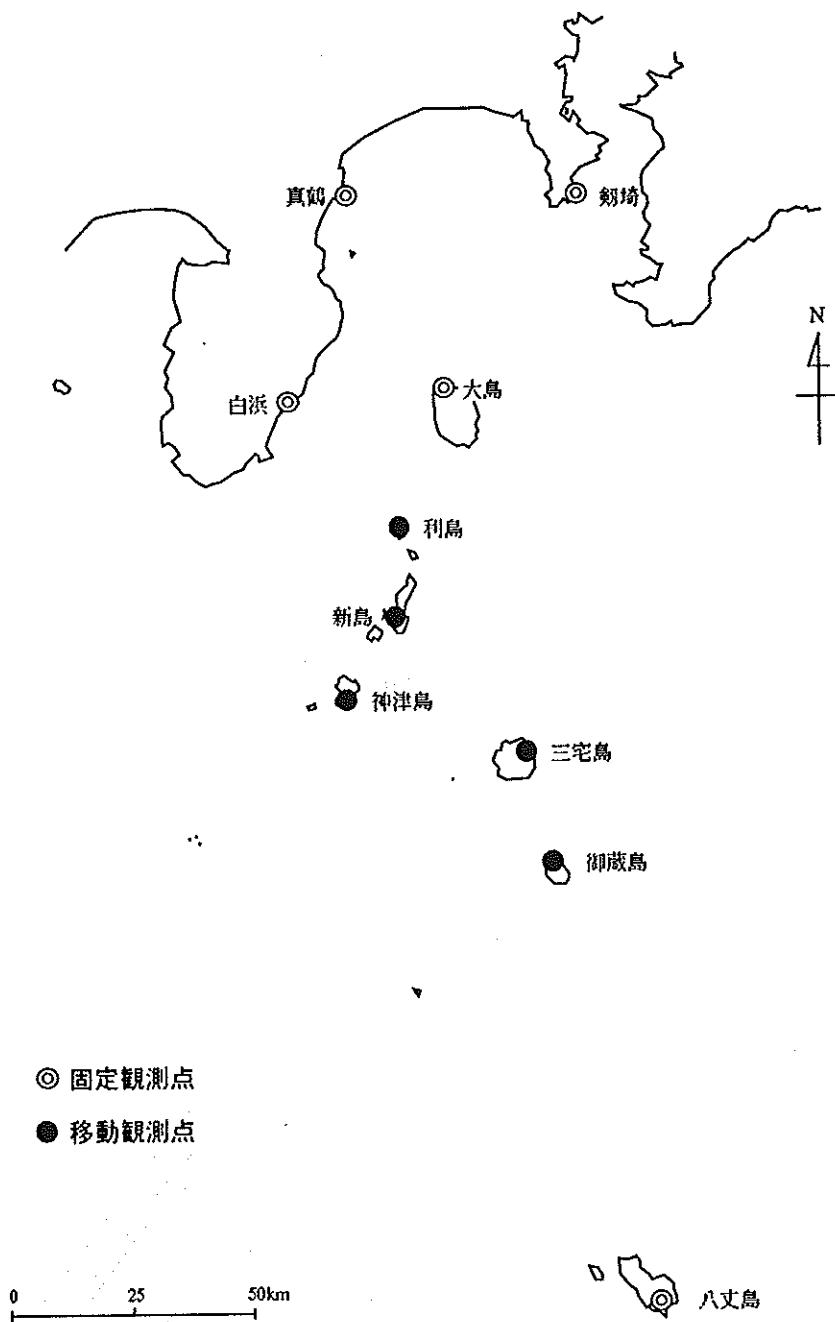


Figure 1. Observation sites.

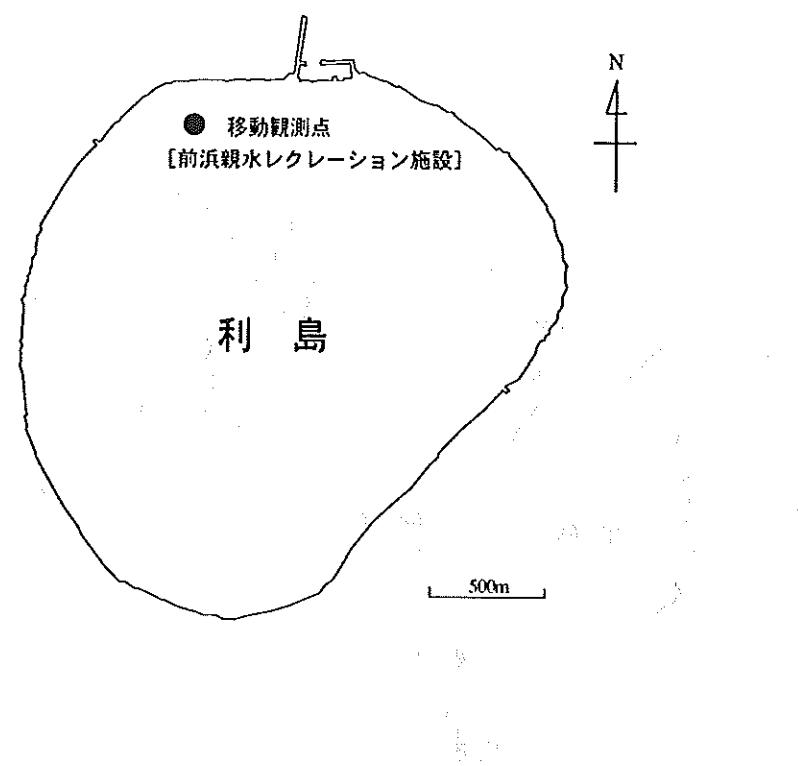


Figure 2. To Sima.

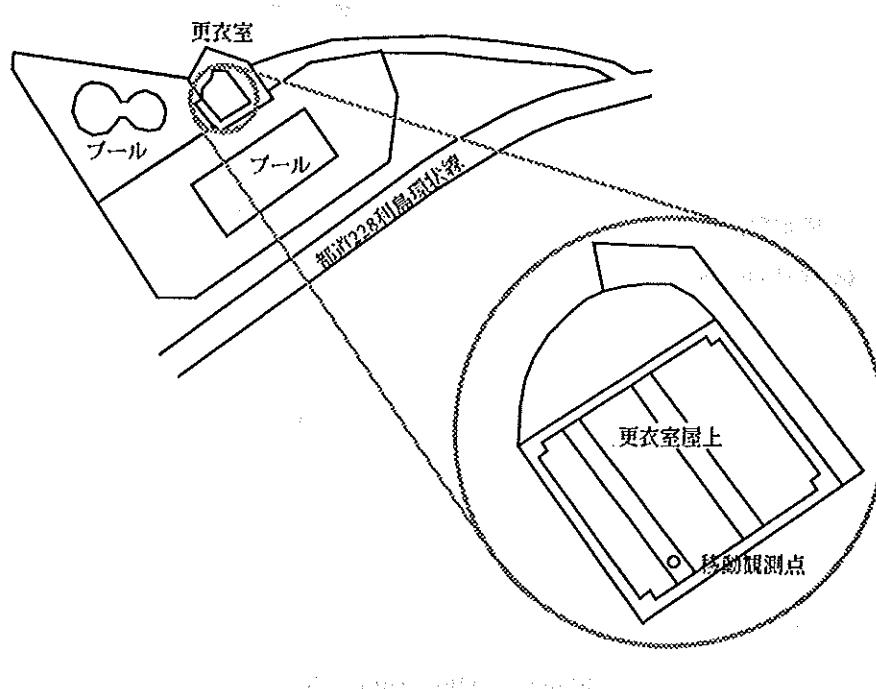


Figure 3. Survey map of To Sima.

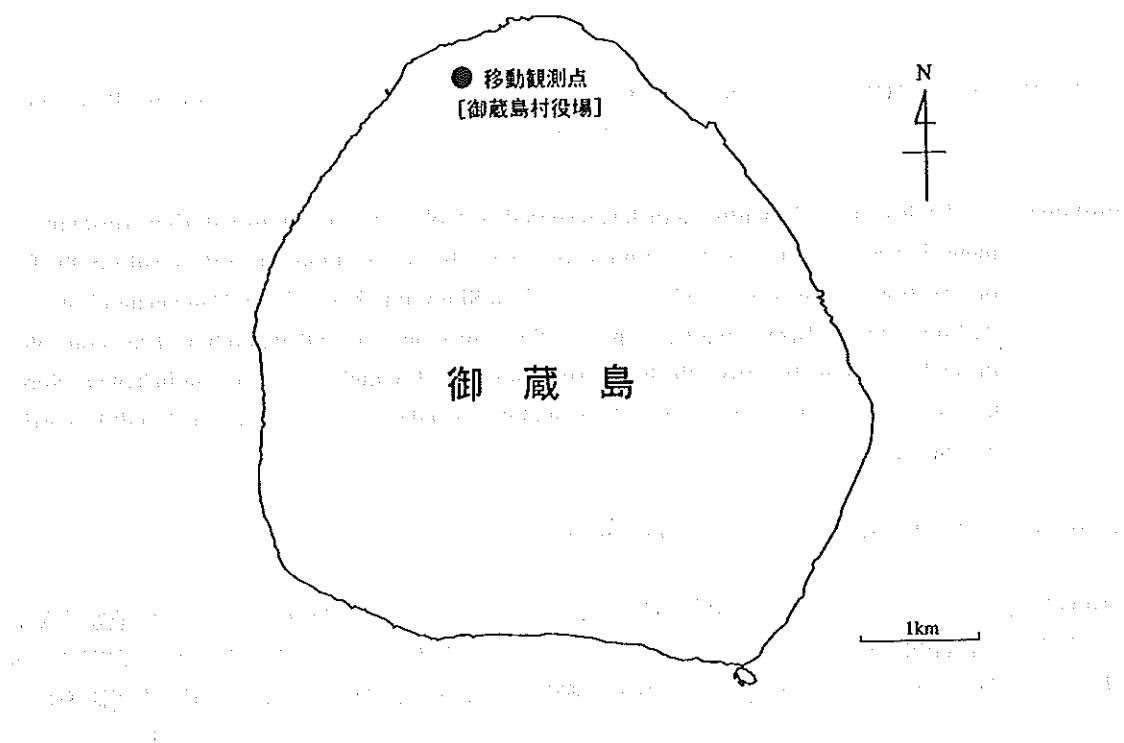


Figure 4. Mikura Sima.

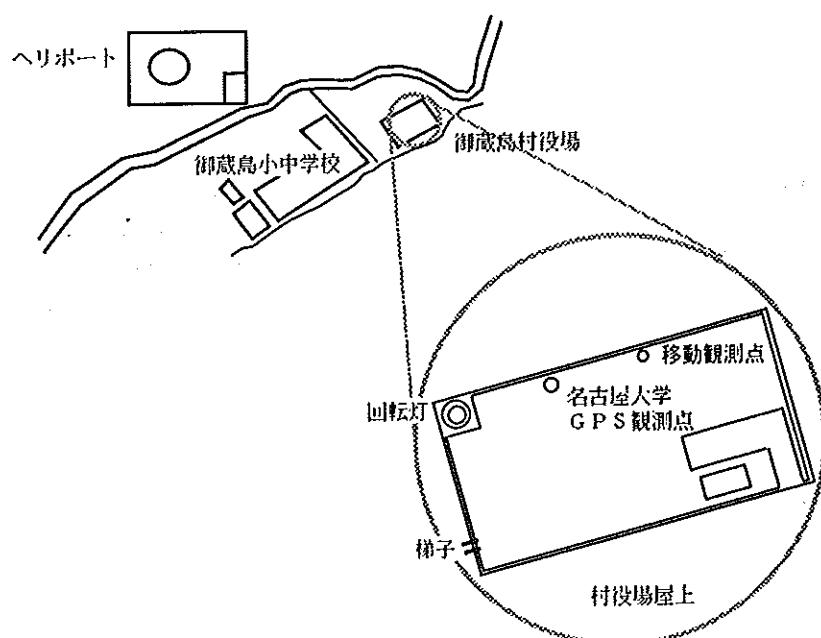


Figure 5. Survey map of Mikura Sima.

関西における地殻変動監視観測（下里、美星、御坊、南淡、土庄）

1995

GPS OBSERVATIONS IN KANSAI DISTRICT (Simosato, Bisei, Gobo , Nandan and Tonosyo) IN 1995

Summary - The Hydrographic Department of Japan started GPS observations for monitoring crustal movements in Kansai district at the beginning of 1995. This report summarizes the results of the first observations in this project, which were made at Simosato, Bisei, Gobo, Nandan and Tonosyo. At Simosato and Bisei, dual frequency GPS receivers were installed and have been controlled through telephone line from the head office of the Hydrographic Department in Tokyo. Short-term GPS observations were carried out at Gobo, Nandan and Tonosyo, which will be carried out once a year.

Key words : GPS - Kansai district - crustal movements.

1995年1月17日阪神地域において直下型大地震が発生し莫大な被害を被った。この地震を受けて、水路部ではGPSを用いた同地域の地殻変動監視観測を開始した。下里、美星に固定観測点を設置し、この2点及び御坊、南淡、土庄の各移動観測点計5点において、GPSの同時観測を行った。下里、美星においては連続観測を継続するとともに、移動観測については、今後毎年行われる予定である。

1. 概 要

1.1. 作業経過

1995年9月26日から10月2日の7日間、本土基準点である下里、SLRによって座標の求められている美星に固定観測点を設置し、ほぼ2点間を結ぶ線上に設けた3点の移動観測点においてGPSの同時観測を実施した。また、移動観測点と最寄りの三角点、水準点との間でGPS測量及び測距測角による高低測量を実施した。観測点の配置をFig. 1に示す。

1.2. 観測地点

下 里	: 和歌山県東牟婁郡那智勝浦町字下里	下里水路観測所
美 星	: 岡山県小田郡美星町	美星水路観測所
御 坊	: 和歌山県日高郡美浜町	日ノ御崎灯台(Fig. 2)
南 淡	: 兵庫県三原郡南淡町賀集八幡字森の木	淡路広域消防事務組合南淡分署(Fig. 3)
土 庄	: 香川県小豆郡土庄町渕崎甲	土庄町立土庄中学校(Fig. 4)

1.3. 観測担当者

下 里	: 水路部からの遠隔操作による
美 星	: 同上
御 坊	: 奥村雅之（航法測地課），成田誉孝，福良博子（下里水路観測所）
南 淡	: 松本邦雄，渡辺由美子，松下優（航法測地課）
土 庄	: 寺井孝二，渡辺博明（航法測地課），竹中広明（第六管区海上保安本部）

1.4. 使用機器

観測点	観測点番号	GPS受信機	シリアル番号
下里	0001	Trimble 4000 SSI	10501
美星	0004	Trimble 4000 SSI	11716
御坊	9401	Trimble 4000 SSE	05562
南淡	9402	Trimble 4000 SSE	10016
土庄	9403	Trimble 4000 SSE	10185

2. 下里、美星設置

1995年9月に本土基準点標石直上、及び美星基準点標石直上にそれぞれGPSアンテナを設置し、定常観測を9月より開始した(Fig. 5)。

GPS受信機(Trimble 4000SSI)及びターミナルアダプター(NEC AtermIT45)は水路観測所室内に設置した(Fig. 6)。本庁より公衆回線(INS64)を使用し遠隔操作を行い、通信速度は57600bps, ctsフローコントロールを採用した。

3. 観測

3.1. 各観測点の観測状況

下里 下里水路観測所本土基準点標石直上に設置してある地殻変動監視観測固定点にGPSアンテナを設置し、公衆回線を通じて水路部からの遠隔操作により観測を行った。アンテナ高は標上2.162mであった。

美星 美星水路観測所に設置してある地殻変動監視観測固定点にGPSアンテナを設置し、公衆回線を通じて水路部からの遠隔操作により観測を行った。アンテナ高は標上2.664mであった。

御坊 日ノ御崎灯台構内に金属標を設置し、金属標直上にGPSアンテナを設置して観測を実施した。アンテナ高は、標上1.408mであった。

南淡 淡路広域消防事務組合南淡分署屋上に金属標を設置し、金属標直上にGPSアンテナを設置して観測を実施した。アンテナ高は、標上1.013mであった。

土庄 土庄中学校屋上に金属標を設置し、金属標直上にGPSアンテナを設置して観測を実施した。アンテナ高は、標上1.524mであった。

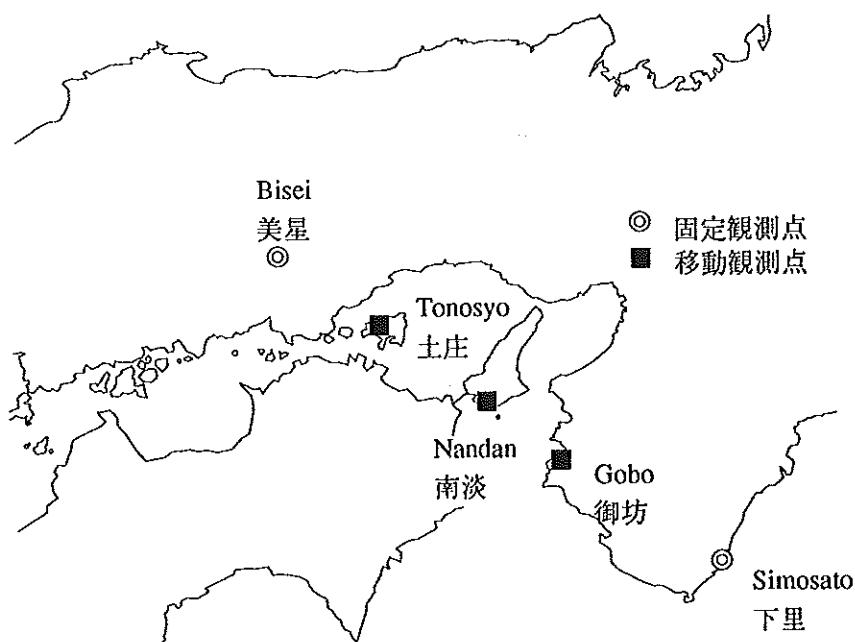


Figure 1. Observation Sites.

3.2. 観測期間

固定観測点及び各移動観測点において以下のGPS観測を行った。

	観測時間(UTC)	セッション名
1995年 9月 26日	10:00 - 26日24:00	269-1
	27日 01:00 - 27日24:00	270-1
	28日 01:00 - 28日24:00	271-1
	29日 01:00 - 29日24:00	272-1
	30日 01:00 - 30日24:00	273-1
10月 1日	01:00 - 1日24:00	274-1

下里-美星間については9月以後、定常的に週2回00:00 - 23:00(UTC)の観測を行った。

4. 成果

Fig. 1に示す各基線について解析を行い、基線長及び基線ベクトルを求め、海洋測地成果（辰野・藤田、1994）から各観測点の座標を求めた。解析にはTrimble社のソフトウェアTrimvec Rev.Eを用い、三重位相差法によった。

Table 1に、下里における海洋測地成果から求めた値（辰野・藤田、1994）及び下里から求めた各観測点の値を示す。また、下里-美星間の基線の変化をFig. 7に示す。

Table 1. Geodetic coordinates of fiducial points in WGS-84

Positions	ϕ	λ	H	Note
下里	33 34 40.282 N	135 56 13.036 E	97.54	海洋測地成果（藤田、1995）
美星	34 40 47.099 N	133 34 15.187 E	548.75	レーザー成果（松下、1997）
御坊	33 52 54.384 N	135 03 40.844 E	166.77	
南淡	34 16 08.369 N	134 45 09.313 E	70.71	
土庄	34 29 10.880 N	134 11 31.562 E	51.33	

H : the height above the WGS-84 ellipsoid ($a=6378137m$, $f=1/298.257$).

Table 2に各基線長及び基線ベクトルを示す。解析では始点の座標をTable 1の値に固定している。いずれもすべてのセッションの平均値を採用している。

Table 2. Baseline vectors between stations

Baseline	Distanse	$\Delta \phi$	$\Delta \lambda$	Δh
始点-終点	m	"	"	m
下里-御坊	87872.032	1094.102	-3152.192	69.23
下里-南淡	133678.660	2488.087	-4263.722	-26.83
下里-土庄	190044.113	3270.598	-6281.474	-46.21
御坊-南淡	51547.546	1393.986	-1111.531	-96.06
御坊-土庄	104491.826	2176.496	-3129.281	-115.43
南淡-土庄	56910.739	782.510	-2017.751	-19.35

5.測量

- 御坊 移動観測点と一等三角点「西山」とのG P S同時観測により経緯度を決定し、二等三角点「日の岬」から日ノ御崎灯台を経由して測距・測角により標高を決定した(Fig. 8)。
- 南淡 移動観測点と二等三角点「南遍寺」及び三等三角点「市村」とでG P S同時観測を行い経緯度及び標高を決定した(Fig. 9)。二等三角点「南遍寺」からの値を採用した。ただし、三角点と移動観測点の間のジオイド高の差は無いものとして計算した。
- 土庄 移動観測点と四等三角点「南郷」及び三等三角点「角ヶ鼻」とでG P S同時観測を行いこの平均により経緯度を決定し、一等水準点(第265号)から土庄商工会議所屋上を経由して測距・測角により標高を決定した(Fig. 10)。

Table 3, 4, 5に三角点成果及び各移動観測点の測量成果を示す。

Table 3. Position of the marker at Gobo in the Tokyo Datum determined by GPS and conventional survey

Station	ϕ	λ	h	Note
一等三角点「西山」	33° 54' 04.080"	135° 06' 39.833"	328.74	国土地理院成果
二等三角点「日の岬」	33° 52' 54.454"	135° 03' 57.453"	201.84	"
移動観測点「御坊」	33° 52' 42.353"	135° 03' 50.770"	129.41	測量成果

Table 4. Position of the marker at Nandan in the Tokyo Datum determined by GPS

Station	ϕ	λ	h	Note
二等三角点「南遍寺山」	34° 16' 24.375"	134° 43' 43.243"	274.53	国土地理院成果
三等三角点「市村」	34° 17' 11.569"	134° 46' 16.313"	30.88	"
移動観測点「南淡」	34° 15' 56.521"	134° 45' 19.149"	34.44	測量成果

Table 5. Position of the marker at Tonosyo in the Tokyo Datum determined by GPS and conventional survey

Station	ϕ	λ	h	Note
四等三角点「南郷」	34° 28' 29.532"	134° 11' 30.304"	16.57	国土地理院成果
三等三角点「角ヶ鼻」	34° 29' 16.953"	134° 16' 37.914"	620.83	"
水準点(第265号)	-----	-----	2.250	"
移動観測点「土庄」	34° 28' 59.159"	134° 11' 41.220"	14.36	測量成果

6.比較

下里からGPS測量により求めた各移動観測点の位置(海洋測地成果に基づく)と近傍の三角点から測量により求めた各移動観測点の位置の差をTable 6に示す。ただし、 hg は日本測地系の準拠楕円体からのジオイド高である。

Table 6. Difference between the ground survey results and the GPS results
: tables 3, 4, 5 minus table 1

Station	$\Delta \phi$	$\Delta \lambda$	hg
御 坊	"	"	m
南 淡	0.022	0.037	7.10
土 庄	-0.022	-0.075	11.81
	-0.029	-0.100	14.51

本報告は、松本邦雄、寺井孝二、住谷雪が作成した。また電子計算機による観測成果の算出は、舛井康一、福良博子、住谷雪が担当した。

参考文献

- Fujita, M., 1995: Data Report of Hydrographic Observation, Series of Satellite Geodesy, 8, p.83.
 Uchiyama, T., Sengoku, A., Watanabe, Y., Takanashi, Y., 1994: Data Report of Hydrographic Observation, Series of Satellite Geodesy, 7, p.61.
 Matsumoto, K., Watanabe, Y., Takanashi, Y., Sumiya, Y., 1995: ibid., 8, p.53.
 Matsumoto, K., Watanabe, Y., Sawada, K., Sumiya, Y., 1996: ibid., 9, p.57.
 Matsusita, H., 1997: Data Report of Hydrographic Observation, Series of Satellite Geodesy, 10, p.52.
 Kato, T., Ushijima, M., Tsugawa, T., 1995: Data Report of Hydrographic Observation, Series of Astronomy and Geodesy, 29, p.52.

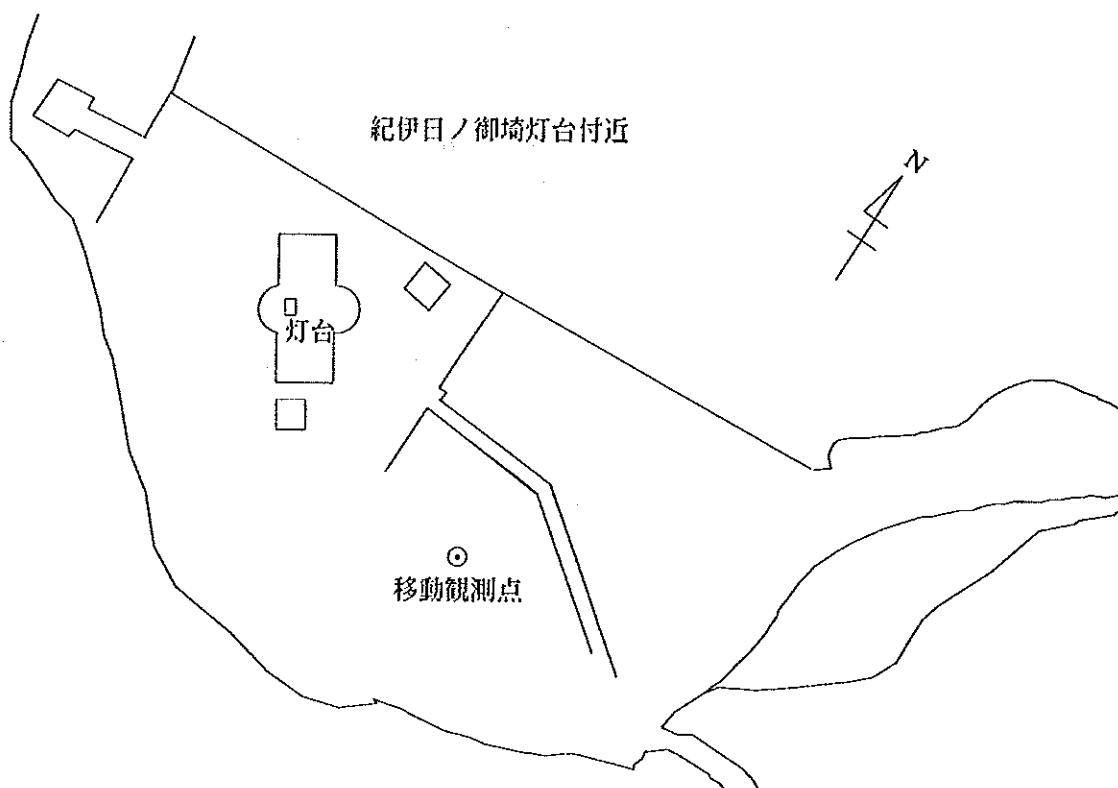


Figure 2. Site sketch for Gobo observing site.

淡路広域消防組合 南淡分署屋上

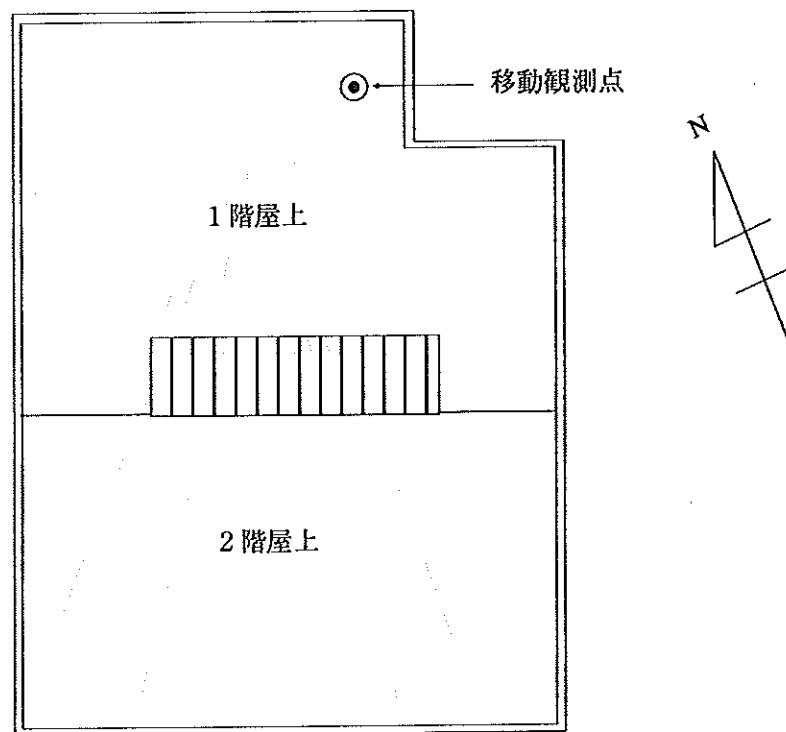


Figure 3. Site sketch for Nandan observing site.

土庄町立土庄中学校

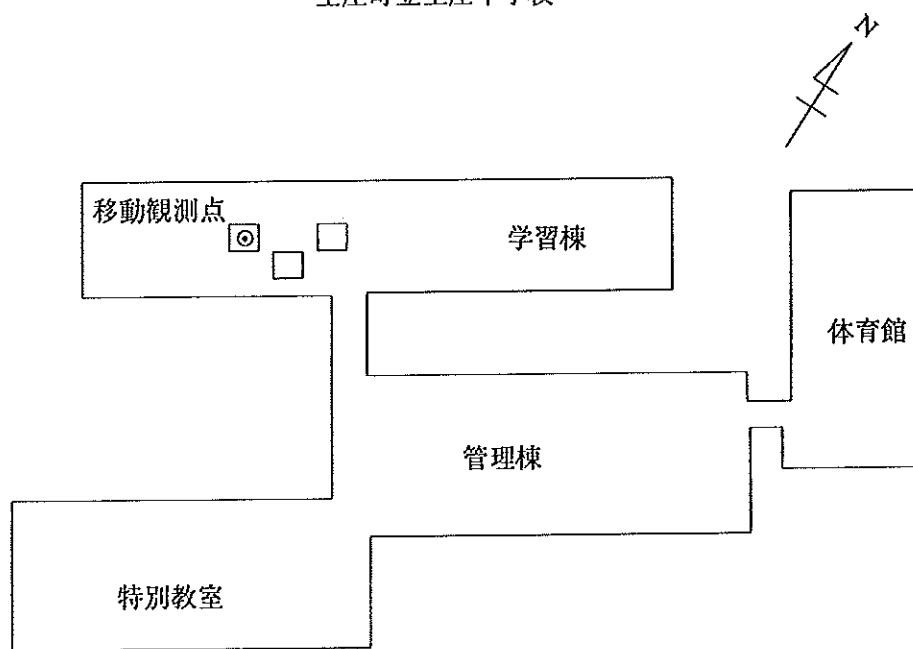


Figure 4. Site sketch for Tonosyo observing site.

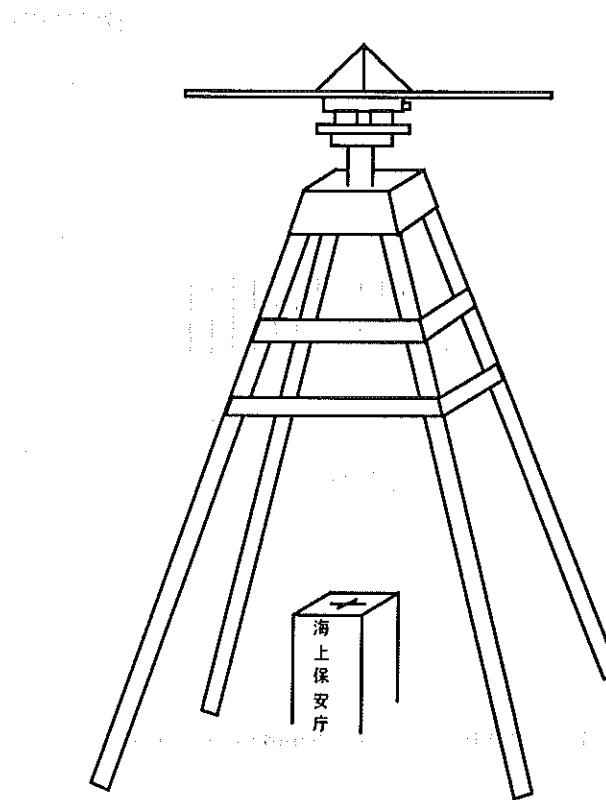


Figure 5. Antenna sketch (Simosato and Bisei).

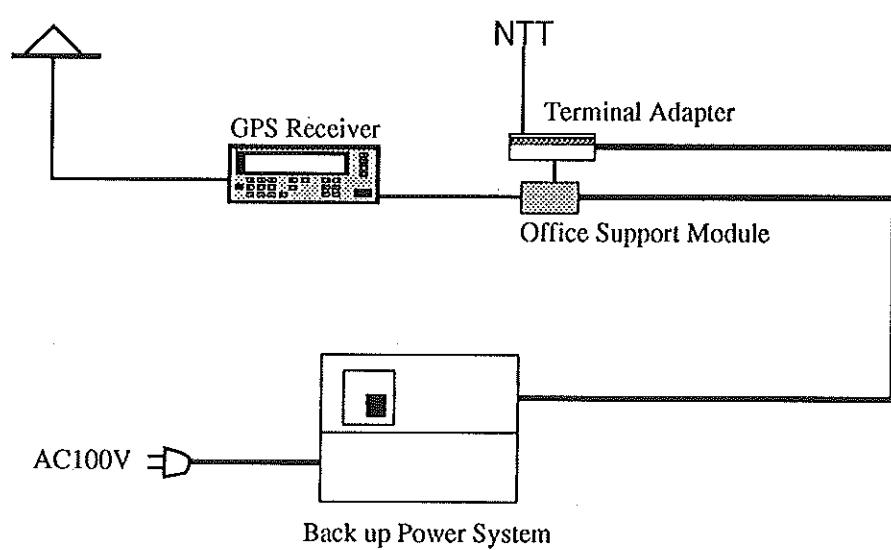


Figure 6. System configuration (Simosato and Bisei).

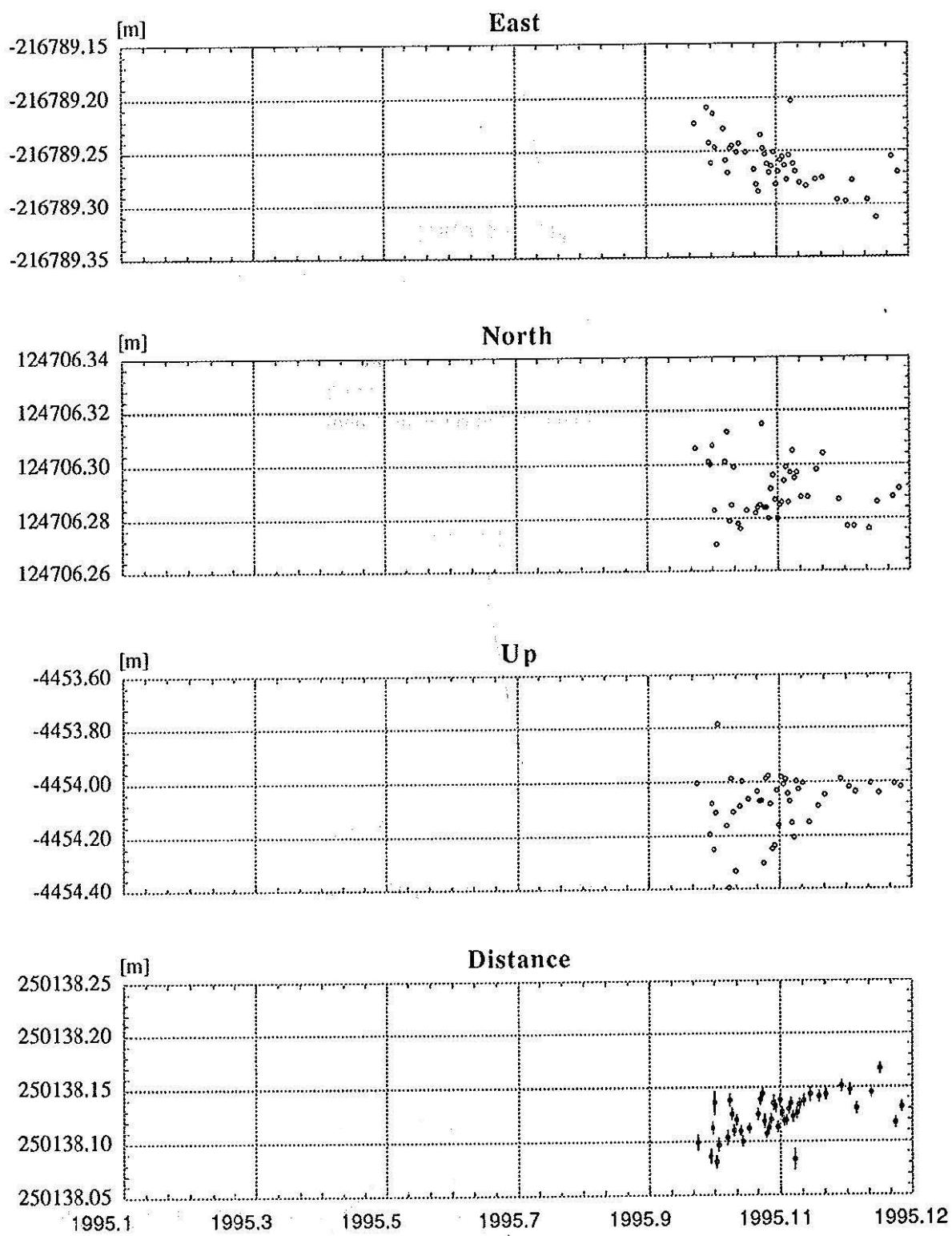


Figure 7. Variation of the baseline vector from Simosato to Bisei.

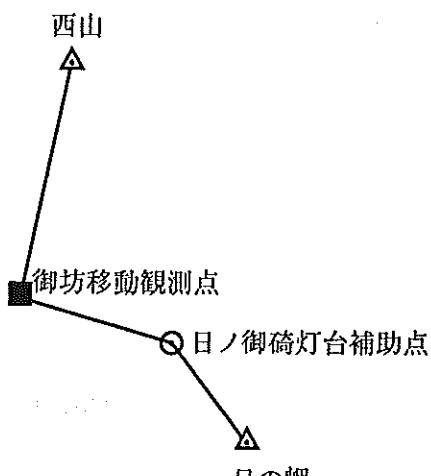


Figure 8. Survey map (Gobo).

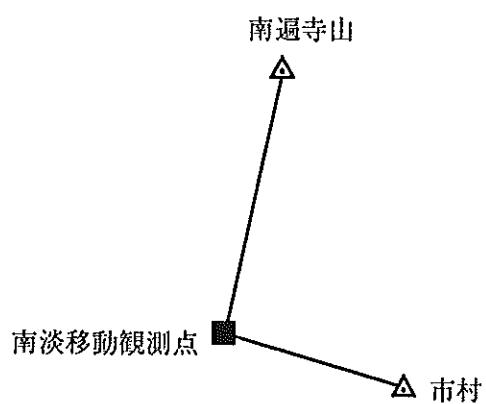


Figure 9. Survey map (Nandan).

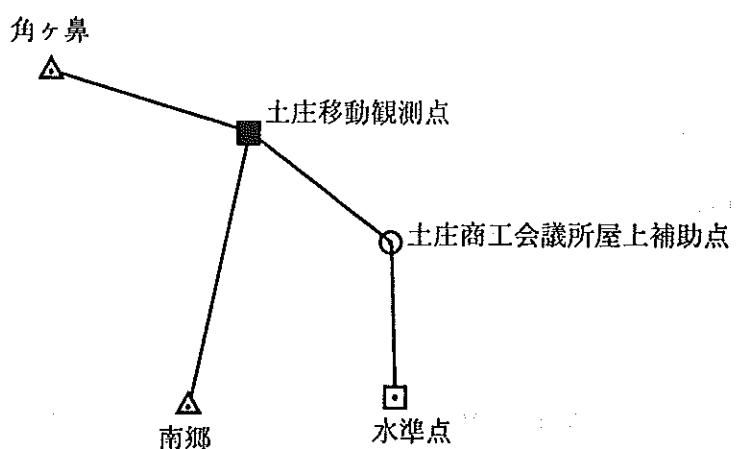


Figure 10. Survey map (Tonosyo).

相模湾域における地殻変動観測点の管理測量

MANAGEMENT SURVEY OF THE GPS OBSERVATION POINTS IN THE SAGAMI BAY AREA

Summary - The GPS observation points (Turugi Saki, Manazuru and O Sima) in the Sagami Bay area, whose positions had already been obtained from the ground survey, were precisely re-surveyed from the nearby triangulation points by the GPS measurement.

Key word : GPS - management survey

相模湾域において GPS 固定観測点における地殻変動監視観測を 1990 年から行い、基線長の監視を行ってきた(仙石他, 1992)。これらの各点について設置及び移設時に測量により位置が求められているが、設置時との位置の変動、周辺域での局地的な変動を確認するために 1996 年に測量を実施したので、ここに報告する。

管理測量により求めた各 GPS 固定観測点の位置を Table 1 に、設置及び移設の際に行なった測量による位置を Table 2 に示す(Sengoku et al., 1992, Matsumoto et al., 1995)。なお、本報告では、世界測地系(海洋測地成果(辰野・藤田, 1994))から日本測地系への変換パラメーターとして $\Delta U=146.230\text{m}$, $\Delta V=507.570\text{m}$, $\Delta W=681.860\text{m}$ を用いた。

Table 1. Summary of the positions of the GPS observation points transformed from the tables 4, 7, 10 into the Tokyo Datum

Station	ϕ	λ	h	備考
真鶴	35° 09' 09.096 N	139° 08' 31.932 E	51.54	
剣埼	35° 08' 17.327 N	139° 40' 47.554 E	40.75	
大島	34° 47' 38.708 N	139° 22' 32.191 E	103.82	

h : the height above the mean sea level

Table 2. Ground survey results (1990, 1993) in the Tokyo Datum

Station	ϕ	λ	h	備考
真鶴	35° 09' 09.097 N	139° 08' 31.933 E	51.51	1990年設置測量
剣埼	35° 08' 17.324 N	139° 40' 47.556 E	40.50	1990年設置測量
大島	34° 47' 38.705 N	139° 22' 32.170 E	104.46	1993年移設測量

h : the height above the mean sea level

1. 真鶴

1.1. 概要

1.1.1 作業経過

1995 年 3 月 23 日から 3 月 25 日までの 3 日間、真鶴 GPS 固定観測点及びその周辺において GPS 観測を行った(Fig.1)。

1.1.2 機材

GPS 受信機 Trimble 4000SSE

GPS アンテナ L1/L2 アンテナ グランドプレーン付

水準儀 TOPCON TA-G1

1.1.3 解析

解析ソフトウェア トリンブル社 TRIMVEC rev. E1

1.2. 観測

1.2.1 観測地点及び設置状況

真鶴固定観測点 : 真鶴町消防団本部屋上及び団長室。
 真鶴岬 : 国土地理院二等三角点「真鶴岬」標石直上
 立ヶ窪 : 国土地理院三等三角点「立ヶ窪」標石直上
 下合戸 : 国土地理院三等三角点「下合戸」標石直上
 H B M : 真鶴町駿河所脇水準点(付4307号)より水準測量により離心した点

1.2.2 観測班

松本邦雄, 森 弘和, 野田秀樹, 住谷 雪.

1.2.3 採用基線

真鶴岬三角点～真鶴G P S固定観測点 4セッション

1.3. 解析成果

Table 3に、解析の際使用した三角点の三角点成果を示す。また、Table 4にGPS測量により求めた固定観測点アンテナの位置を示す。真鶴岬三角点から測量した成果を採用する。これは、Table 3の標高にジオイド高(高梨, 1994)を加え日本測地系からの楕円体高にした後、世界測地系に変換し、GPS測量の結果を加えたものである。Table 1は世界測地系から日本測地系へ逆変換を行ったものである。

Table 3. Position of the triangulation points and bench mark used for the survey in 1996
in the Tokyo Datum

Station	ϕ	λ	h	備考
二等三角点 「真鶴岬」	° ′ ″ 35 08 38.246 N	° ′ ″ 139 08 58.436 N	m 88.79	国土地理院成果
三等三角点 「立ヶ窪」	° ′ ″ 35 08 11.117 N	° ′ ″ 139 06 39.424 N	119.89	国土地理院成果
三等三角点 「下合戸」	° ′ ″ 35 12 13.034 N	° ′ ″ 139 08 35.078 N	113.71	国土地理院成果
HBM			1.518	国土地理院成果 「真鶴水準点 (付4307)」より

h : the height above the local mean sea level

Table 4. Position of the GPS antenna expressed in the WGS-84

Station	ϕ	λ	H	備考
真鶴 「真鶴岬」より	° ′ ″ 35 09 20.945 N	° ′ ″ 139 08 20.544 N	m 91.13	採用
真鶴 「立ヶ窪」より	° ′ ″ 35 09 20.953 N	° ′ ″ 139 08 20.542 N	90.78	
真鶴 「下合戸」より	° ′ ″ 35 09 20.950 N	° ′ ″ 139 08 20.546 N	91.35	
真鶴 「HBM」より			91.24	

H : the height above the reference ellipsoid of the WGS-84

1.4. 固定観測点設置時との比較

1990年5月の真鶴GPS固定観測点設置時における測量成果（Table 2）と今回の管理測量成果（Table 1）の差をTable 5に示す。

Table 5. Difference between the survey results (1990) and the GPS results (1996)

: Table 1 minus Table 2

Station	$\Delta \phi$	$\Delta \lambda$	Δh
真鶴	" - 0.001	" - 0.001	m 0.03

2. 剣崎

2.1. 概要

2.1.1 作業経過

1995年10月3日から10月6日までの4日間、剣崎GPS固定観測点及びその周辺において地上測量及びGPS観測を行った(Fig.2).

2.1.2 機材

GPS受信機	Trimble 4000SSE
GPSアンテナ	L1/L2アンテナ グランドプレーン付
光波セオドライト	GDM 422LR (トータルステーション)

2.1.3 解析

解析ソフトウェア トリンブル社 TRIMVEC rev. E1

2.2. 観測

2.2.1 観測地点及び設置状況

剣崎固定観測点	: 剣崎灯台無線塔及び無線局舎。
剣ヶ崎	: 国土地理院二等三角点「剣ヶ崎」標石直上
金田	: 国土地理院三等三角点「金田」標石直上
公共120	: 「金田」より離心した点、水道タンクの屋上

2.2.2 観測班

森 弘和, 澤田剛一, 住谷 雪.

2.2.3 採用基線

金田三角点～剣崎GPS固定観測点 5セッション

2.3. 解析成果

Table 6に、解析の際使用した三角点の三角点成果を示す。また、Table 7にGPS測量により求めた固定観測点のアンテナ位置を示す。金田三角点から測量した成果を採用する。なお、ジオイド高は高梨（1994）の成果を用いた。

Table 6. Position of the triangulation points used for the survey in 1996 in the Tokyo Datum

Station	ϕ	λ	h	備考
三等三角点 「金田」	35°09'05.082"N	139°40'06.725"N	57.76	国土地理院成果
二等三角点 「剣ヶ崎」	35°08'51.924"N	139°40'53.209"N	34.39	国土地理院成果

h : the height above the local mean sea level

Table 7. Position of the GPS antenna expressed in WGS-84

Station	ϕ	λ	H	備考
剣ヶ崎 「金田」より	35°08'29.233"N	139°40'36.004"N	77.19	採用
剣ヶ崎 「剣ヶ崎」より	35°08'29.237"N	139°40'36.005"N	77.16	

H : the height above the reference ellipsoid of the WGS-84

2.4. 固定観測点設置時との比較

1990年5月の剣ヶ崎GPS固定観測点設置時における測量成果（Table 2）と今回の管理測量成果（Table 1）の差をTable 8に示す。

Table 8. Difference between the survey results (1990) and the GPS results (1996)

: table 1 minus table 2

Station	$\Delta \phi$	$\Delta \lambda$	Δh
剣ヶ崎	" 0.003	" -0.002	m 0.25

3. 大島

3.1. 概要

3.1.1 作業経過

1996年3月18日から3月21日までの4日間、伊豆大島GPS固定観測点及びその周辺においてGPS観測を行った(Fig.3)。

3.1.2 機材

GPS受信機	Trimble 4000SSE
GPSアンテナ	L1/L2アンテナ グランドプレーン付

3.1.3 解析

解析ソフトウェア	トリンブル社 TRIMVEC rev. E1
----------	------------------------

3.2. 観測

3.2.1 観測地点及び設置状況

大島固定観測点	: 伊豆大島灯台無線局舎屋上。
大島灯台	: 国土地理院三等三角点「大島灯台」標石直上
大島	: 国土地理院一等三角点「大島」標石直上
野地	: 国土地理院三等三角点「野地」標石直上

3.2.2 観測班

松本邦雄, 澤田剛一, 住谷 雪.

3.2.3 採用基線

大島三角点～大島G P S固定観測点 2セッション

3.3. 解析成果

Table 9 に、解析の際使用した三角点の三角点成果を示す。また、Table 10 に、大島三角点から GPS測量により求めた固定観測点アンテナの位置を示す。大島三角点から測量した成果を採用する。なお、ジオイド高は高梨（1994）の成果を用いた。

Table 9. Position of the triangulation points used for the survey in 1996 in the Tokyo Datum

Station	ϕ	λ	h	備考
一等三角点 「大島」	34°44'14.564"N	139°23'08.543"N	603.27	m 国土地理院成果
三等三角点 「大島灯台」	34°47'39.358"N	139°22'30.887"N	103.06	国土地理院成果
三等三角点 「野路」	34°47'09.406"N	139°21'38.488"N	42.85	国土地理院成果

h : the height above the local mean sea level

Table 10. Position of the GPS antenna expressed in the WGS-84

Station	ϕ	λ	H	備考
大島 「大島」より	34°47'50.724"N	139°22'20.782"N	143.23	m 採用
大島 「大島灯台」	34°47'50.723"N	139°22'20.780"N	144.14	
大島 「野路」	34°47'50.724"N	139°22'20.781"N	143.04	

H : the height above the reference ellipsoid of the WGS-84

1.4. 固定観測点移設時との比較

伊豆大島は活火山であり、地殻変動が大きいことで知られている。また、1993年9月の大島航路標識事務所からのG P S固定観測点移設時における測量と今回の管理測量では測量手法及び基準となる三角点成果が異なるため、比較することができないが、参考までに1993年9月の大島航路標識事務所からのG P S固定観測点移設時における測量成果（Table 2）と今回の管理測量成果（Table 1）の差をTable 11に示す。

Table 11. Difference between the survey results (1990) and the GPS results (1996)

: table 1 minus table 2

Station	$\Delta \phi$	$\Delta \lambda$	Δh
大島	" 0.003	" 0.021	m -0.64

本報告は、住谷 雪が作成した。また、観測成果の算出は、寺井孝二・森 弘和・住谷 雪が担当した。

参考文献

- Sengoku, A., Kawai, K., 1992 : *Data Report of Hydrogr. Obs., Series of Satellite Geodesy*, 5, p.95.
 辰野忠夫, 藤田雅之, 1994 : 水路部観測報告衛星測地編, 7, p.102.
 高梨泰宏, 1994 : 水路部観測報告衛星測地編, 7, p.83.
 Matsumoto, K., Watanabe, Y., Takanasi, Y., Sumiya, Y., 1995 : *Data Report of Hydrogr. Obs., Series of Satellite Geodesy*, 8, p.53.

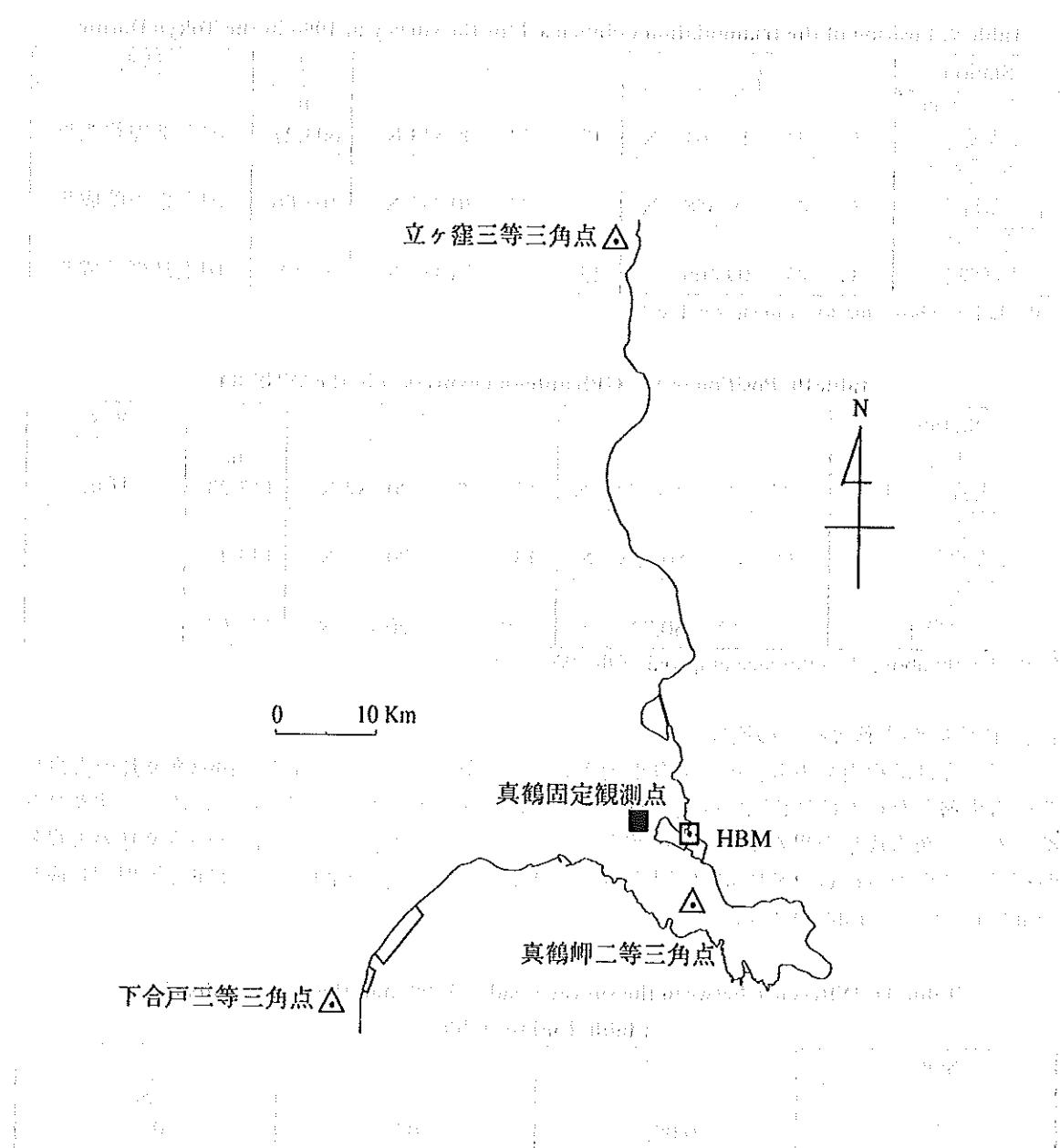


Figure 1. Manazuru.

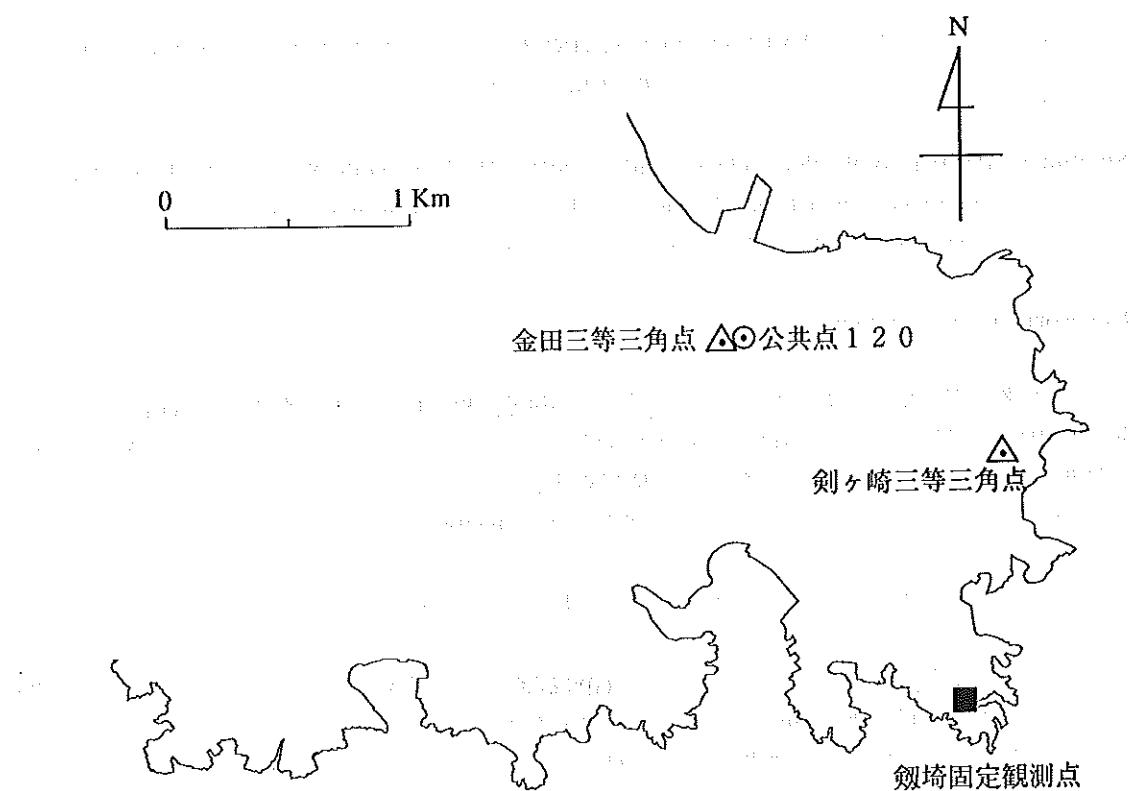


Figure 2. Turugi Saki.

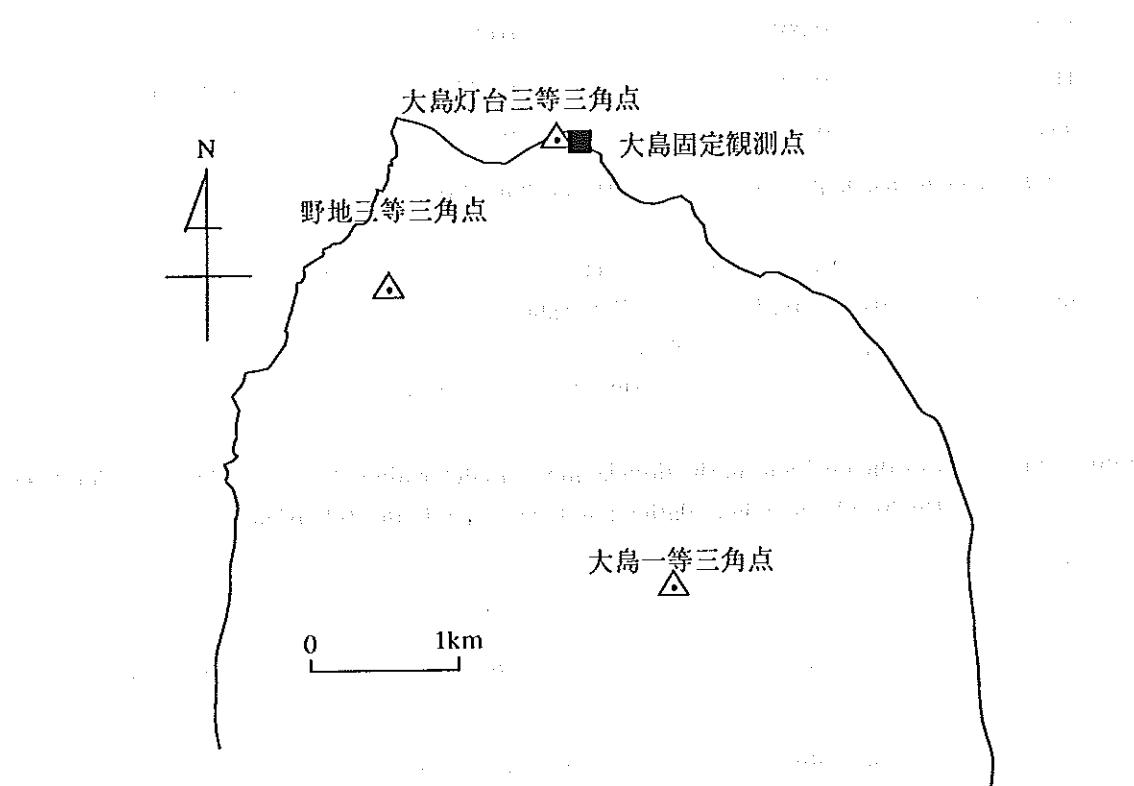


Figure 3. O Sima.

本土基準点（下里）のGPSによる管理測量

MANAGEMENT SURVEY OF THE MAINLAND CONTROL POINT (SIMOSATO) BY USING GPS

Summary - Positions of the three fiducial markers (SRS1, H0, TSC) at the Simosato Hydrographic Observatory, which had already been obtained from the ground survey, were precisely re-surveyed by the GPS measurement at two times.

Key word : GPS positioning

下里水路観測所構内には、レーザー測距装置不動点 (SRS1)・本土基準点標石 (H0)・可搬式衛星方位測定装置用金属標 (TSC) の3つの基準点が設置してあり、既に三角測量 (竹村, 1983; 長岡他, 1987) により近傍の三角点から位置が求められている。

このたび、上記基準点の管理測量として2回にわたりGPSによる各点の再測量を実施したので、ここに報告する。

なお、庁舎屋上の測点標識は防水工事のため撤去した(1993年2月)。

三等三角点「高芝」(TS)を基点として、GPS観測により求めた各点の位置から従来の三角測量 (竹村, 1983; 長岡他, 1987) の成果への補正値をTable 1に示す。

なお、表中の経緯度は日本測地系、高さはジオイド高である。

Table 1. Summary of the positions of the fiducial markers determined by the GPS observation from Takasiba triangulation point expressed in the Tokyo Datum

Station	$\Delta \phi$	$\Delta \lambda$	Δhg
SRS1	- 0.0011 "	0.0007 "	
H0	- 0.0003 "	0.0002 "	0.0113 m
TSC	0.0009 "	0.0000 "	

Δhg : geoidal height difference between H0 and Takasiba

一等三角点「八郎山」(F1)を基点として、GPS観測により求めたH0の位置から三角測量 (竹村, 1983; 長岡他, 1987) の成果への補正値をTable 2に示す。

なお、表中の経緯度は日本測地系、高さはジオイド高である。

また、F2(平草原)を基準として求めたH0の位置は標準偏差が大きかったため不採用とした。

Table 2. Summary of the positions of the fiducial markers determined by the GPS observation from Hachiro Yama triangulation point expressed in the Tokyo Datum

Station	$\Delta \phi$	$\Delta \lambda$	Δhg
H0	- 0.0001 "	0.0030 "	0.1546 m

Δhg : geoidal height difference between H0 and Hatiro Yama

なお、本報告では水路部観測報告衛星測地編第7号「海洋測地網本土基準点の位置決定」より、世界測地系から日本測地系への変換パラメーターは

日本測地系 (Bessel) 楕円体

$$\text{赤道半径 } (a) = 6377397.155 \text{ (m)}$$

$$\text{扁平率 } (f) = 1/299.152813$$

世界測地系 (WGS-84) 楕円体

$$\text{赤道半径 } (a) = 6378137.000 \text{ (m)}$$

$$\text{扁平率 } (f) = 1/298.257223563$$

変換量

$$\Delta U = 146.230 \text{ m}$$

$$\Delta V = -507.570 \text{ m}$$

$$\Delta W = -681.860 \text{ m}$$

を使用した。

ただし、日本測地系におけるジオイド高を 0m と仮定している。

1. 概要

1.1. 作業経過

1) 第1回管理測量 1994年11月9日から11月26日迄 18日間

2) 第2回管理測量 1996年1月9日から1月15日迄 7日間

1.2. 作業内容

1) 第1回管理測量

下里水路観測所構内の3つの基準点 (SRS1・H0・TSC) でGPS衛星の同時観測を行うことにより三角測量 (竹村, 1983; 長岡他, 1987) との相対位置を算出するため、三角測量 (竹村, 1983; 長岡他, 1987) 実施時に基準点として使用した三等三角点「高芝」を基準とし、各基準点 (SRS1・H0・TSC) とのGPS衛星の同時観測を行った。

2) 第2回管理測量

本土基準点標石の位置を高精度で求めるために、一等三角点「八郎山」・「平草原」と本土基準点標石間のGPS衛星の同時観測を行い、三角測量 (竹村, 1983; 長岡他, 1987) との差を求めた。

2. 観測

2.1. 観測班

1) 第1回管理測量 森 弘和, 下里水路観測所職員

2) 第2回管理測量 藤田雅之, 松下優

2.2. 機器

GPS受信機 Trimble 4000SSE

GPSアンテナ L1/L2アンテナ (グランドプレーン付)

2.3. 状況

1) 第1回管理測量

SRS1 : レーザー測距装置不動点

受信機 S/N No.7297

不動点直上にアンテナ台を設置しアンテナを固定

アンテナ高 不動点直上 0.570 (m)

H0 : 本土基準点標石
受信機 S/N No.5228
標石直上にアンテナを設置
アンテナ高 標石直上 2.725 (m)

TSC : 可搬式衛星方位測定装置用金属標
受信機 S/N No.5443
金属標直上にアンテナを設置
アンテナ高 標識直上 1.446 (m)

TS : 三等三角点「高芝」
受信機 S/N No.5228
三角点直上にアンテナを設置
アンテナ高 標石直上 1.330 (m)

2) 第2回管理測量

H0 : 本土基準点標石
受信機 S/N No.11722
標石直上の樋にアンテナ台を設置しアンテナを固定
アンテナ高 標石直上 2.162 (m)

F1 : 一等三角点「八郎山」
受信機 S/N No.5443
三角点直上にアンテナを設置
アンテナ高 標石直上 0.967 (m)

F2 : 一等三角点「平草原」
受信機 S/N No.5228
三角点直上にアンテナを設置
アンテナ高 標石直上 0.977 (m)

2.4. 観測数

1) 第1回管理測量で実施したGPS観測数

TS - SRS1	1 セッション	(3時間)
SRS1 - TSC	2 セッション	(8.5時間×1, 6.5時間×1)
SRS1 - H0	1 セッション	(8.5時間)

2) 第2回管理測量で実施したGPS観測数

F1 - H0	4 セッション	(23時間×3, 22時間×1)
F2 - H0	4 セッション	(23時間×2, 22時間×1, 21時間×1)

3. 解析

3.1. 解析ソフトウェア

トリンブル社 TRIMVEC rev. E1

3.2. 解析資料

Table 3 に、解析に使用した基準点 TS (高芝) 及び F1 (八郎山) の三角点成果 (国土地理院) を示す。なお、表中の経緯度は日本測地系で、高さは標高である。

Table 3. Geodetic positions of triangulation points by the Geographical Survey
Institute used in the analysis

Station	ϕ	λ	h
TS	33° 34' 36.058 N	135° 54' 58.502 E	123.35
F1	33° 13' 13.776 N	135° 53' 03.281 E	249.61

h : the height above the mean sea level

Table 4 に、下里の各基準点を三角測量（竹村、1983；長岡他、1987）により求めた位置を示す。

なお、表中の経緯度は日本測地系で、高さは標高である。

Table 4. Positions of three fiducial markers expressed in the Tokyo Datum
used for the survey in 1982

Station	ϕ	λ	h
SRS1	33° 34' 27.496 N	135° 56' 23.537 E	62.44
H0	33° 34' 28.078 N	135° 56' 23.236 E	58.36
TSC	33° 34' 26.249 N	135° 56' 23.090 E	57.81

h : the height above the mean sea level

3.3. 解析成果

3.3.1 第1回管理測量

Table 5 に、TS（高芝）を基点として GPS 観測により求めた各点の位置を示す。

なお、表中の経緯度は日本測地系で、高さは Bessel 標円体高である。

Table 5. Summary of the positions of the fiducial markers expressed in the Tokyo Datum
by the GPS observation from Takasiba triangulation point

Station	ϕ	λ	H
SRS1	33° 34' 27.497 N	135° 56' 23.536 E	62.40
H0	33° 34' 28.078 N	135° 56' 23.236 E	58.35
TSC	33° 34' 26.248 N	135° 56' 23.090 E	57.80

H : the height above the reference ellipsoid of the Tokyo Datum

3.3.2. 第2回管理測量

Table 6 に、F1 (八郎山) を基準として GPS 観測により求めた H0 の位置を示す。
なお、表中の経緯度は日本測地系で、高さは Bessel 楠円体高である。

Table 6. Position of H0 determined by the GPS Observation from Hachiro Yama triangulation point expressed in the Tokyo Datum

Station	ϕ	λ	H
H0	°' "	°' "	m 58.21

H : the height above the reference ellipsoid of the Tokyo Datum

3.4. 参考資料

Table 7 に、SRS1 及び H0 の海洋測地成果 (辰野・藤田, 1994) を示す。
なお、表中の経緯度は日本測地系で、高さは Bessel 楠円体高である。

Table 7. Position of SRS1 and H0 by the Marine Geodetic Control Results expressed in the Tokyo Datum

Station	ϕ	λ	H
SRS1	°' "	°' "	m 62.44
H0	33 34 27.496 N	135 56 23.537 E	58.36

H : the height above the reference ellipsoid of the Tokyo Datum

本報告は、高梨泰宏・野田秀樹が作成し、野田秀樹が編集した。また、観測成果の算出は、渡辺由美子・高梨泰宏・住谷雪が担当した。

参考文献

1983 : 水路部観測報告天文測地編第 17 号、下里水路観測所における測地・天文観測基準点の位置測量 1982, P44

1991 : 水路部観測報告衛星測地編第 4 号、海洋測地網一次基準点の位置決定 1988, P60

1995 : 水路部観測報告衛星測地編第 7 号、海洋測地網本土基準点の位置決定 1994, P102

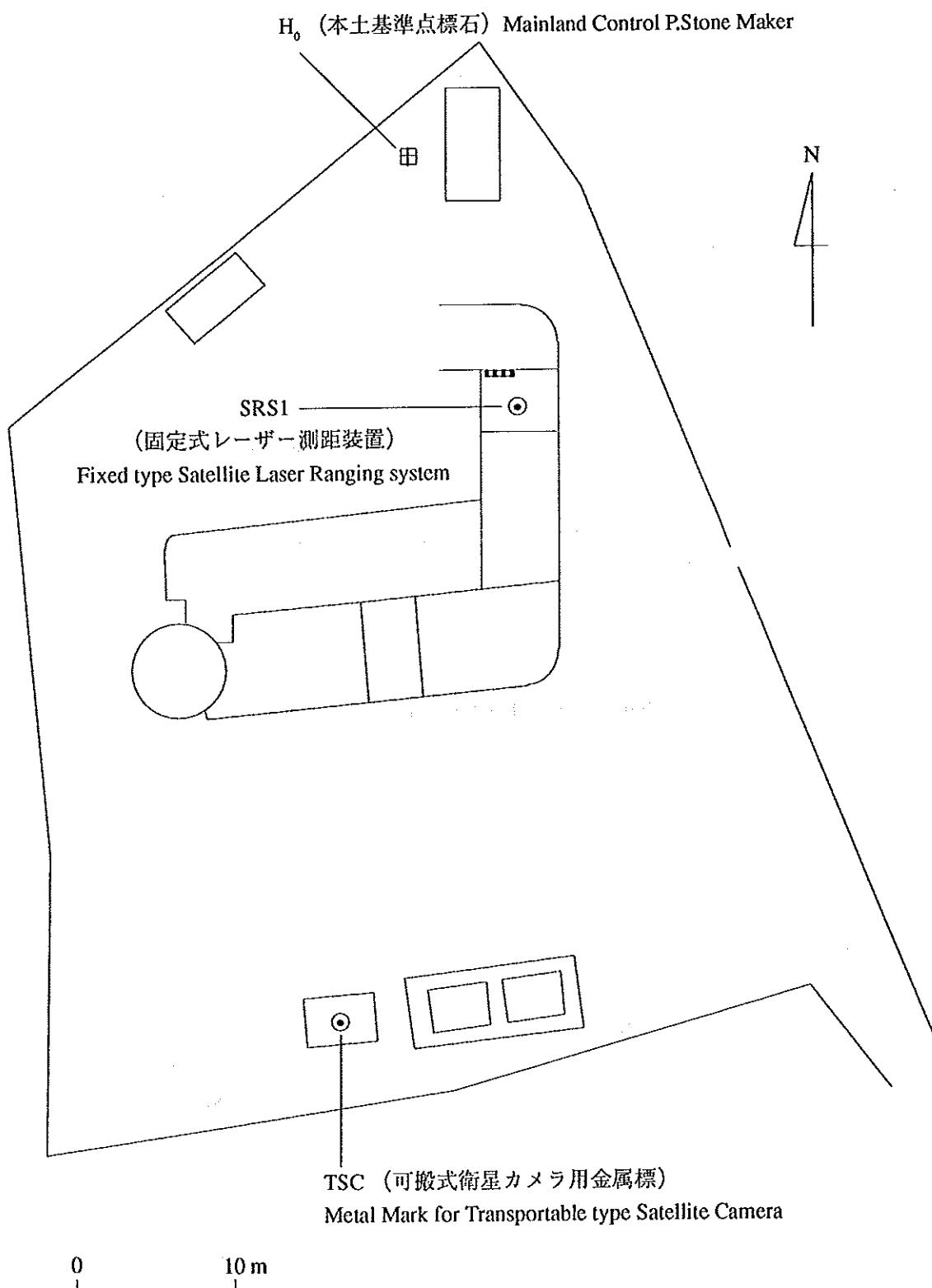


Figure 1. Site sketch for the Simosato Hydrographic Observatory.

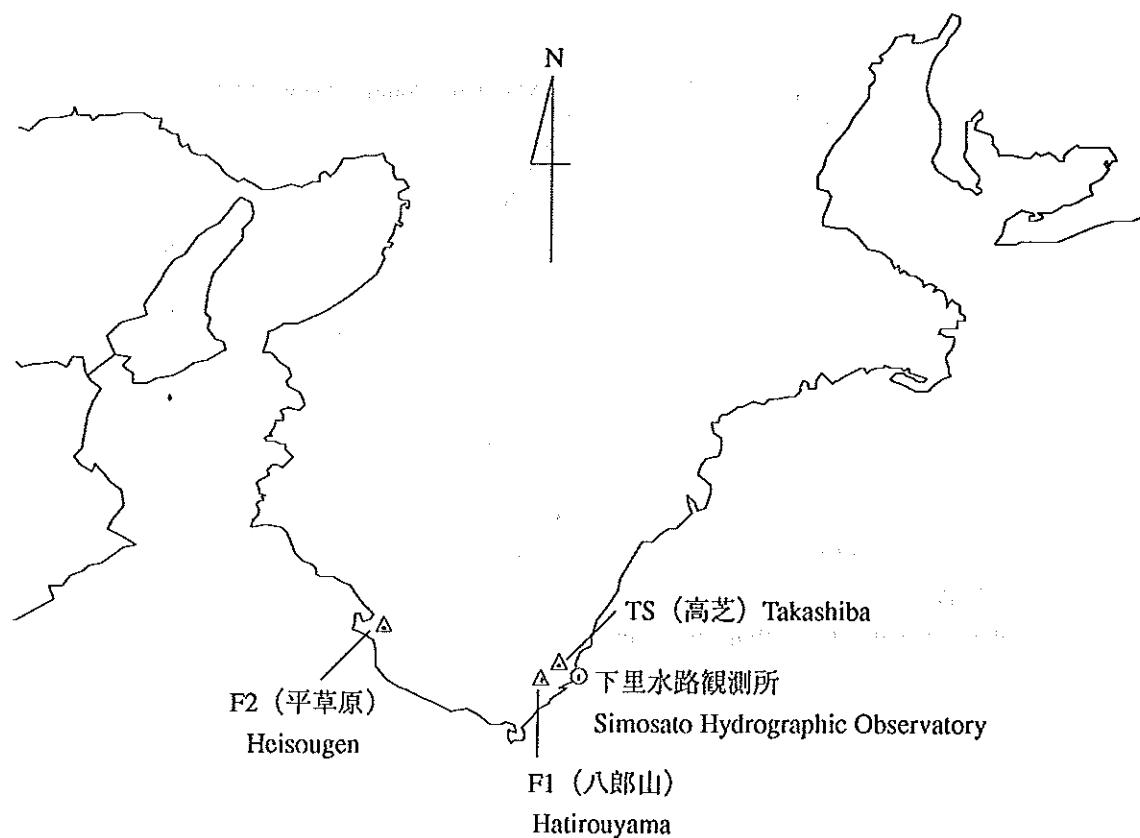


Figure 2. Site sketch for Simosato.

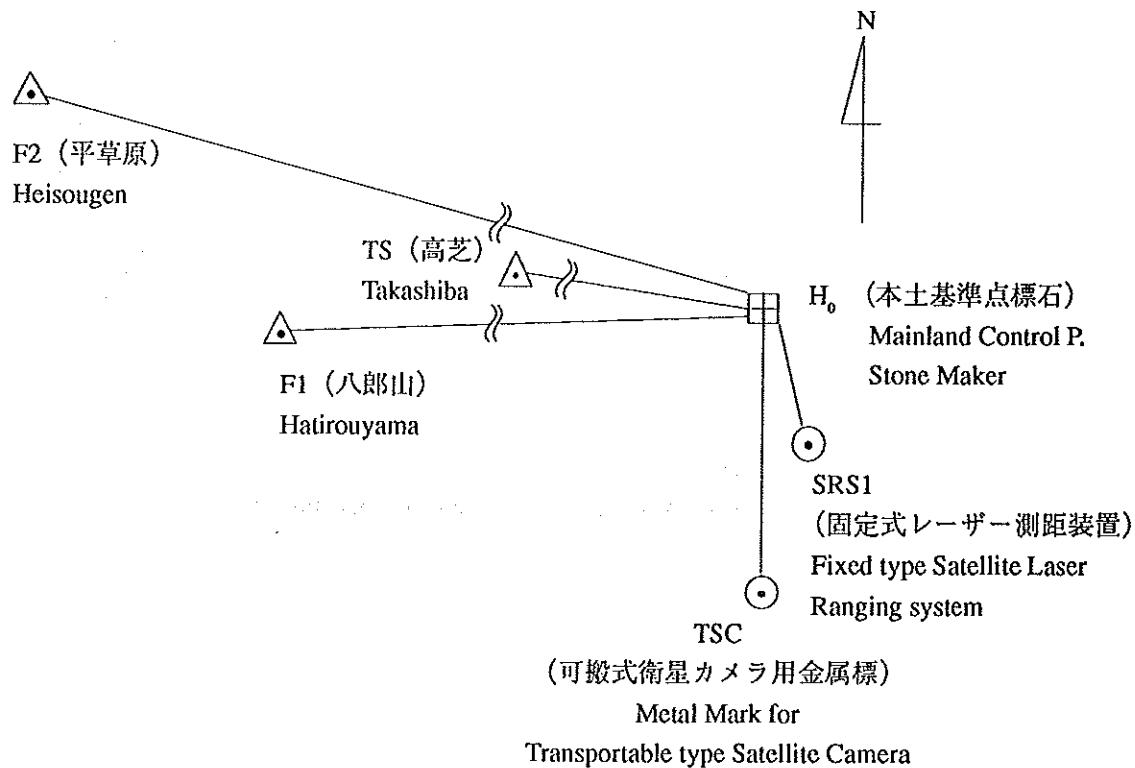


Figure 3. Survey map of Simosato.

平成9年3月19日発行

編集・発行者 海上保安庁水路部
東京都中央区築地5丁目3番1号
(郵便番号104)
電話 東京 (03)3541-3816
(航法測地課)

印 刷 者 阿部写真印刷株式会社
東京都目黒区上目黒4-30-12
(郵便番号153)
電話 東京 (03)3719-2161(代)
