

# 目次

<b>1 章 一般事項</b> .....	<b>1</b>
1-1 適用範囲 .....	1
1-2 参考文書 .....	1
1-3 用語の説明.....	2
1-4 ソフトウェアの概要 .....	3
1-4-1 マルチパス誤差低減技術.....	4
1-4-2 RTK-GPS 高速初期化技術.....	5
1-4-3 慣性航法複合技術.....	6
1-4-4 ソフトウェアの特徴.....	7
1-5 ソフトウェアの動作環境.....	8
1-5-1 動作環境.....	8
1-5-2 開発環境.....	8
1-5-3 機器構成.....	8
<b>2 章 ソフトウェア仕様</b> .....	<b>10</b>
2-1 機能 .....	10
2-2 全体処理フロー .....	11
2-3 入力データ.....	11
2-4 出力データ.....	16
<b>3 章 マルチパス誤差低減処理</b> .....	<b>17</b>
3-1 マルチパスの検出.....	17
<b>4 章 RTK-GPS 高速初期化処理</b> .....	<b>19</b>
4-1 処理フロー.....	19
4-2 二周波搬送波位相モデルによる電離層遅延の算出.....	19
4-3 SAASTAMOINEN モデルによる対流圏遅延の算出.....	21
4-4 躍度モデルの算出.....	22
4-5 イノベーションによるサイクルスリップの検出.....	32
4-6 観測方程式の算出.....	33
4-7 カルマンフィルタ（アンビギュイティ実数解の算出） .....	36
4-8 アンビギュイティ整数解の探索.....	37
4-9 アンビギュイティ整数解の検定.....	41
4-10 位置探索手法.....	42
4-11 移動局位置の算出.....	44

<b>5 章 慣性航法複合演算処理</b> .....	<b>45</b>
5-1 処理フロー.....	45
5-2 座標系の定義.....	46
5-3 慣性航法演算.....	48
5-4 誤差方程式の算出.....	54
5-5 位置オフセット処理.....	62
5-6 LOOSELY COUPLED 方式.....	64
5-7 TIGHTLY COUPLED 方式.....	72
5-8 フィルタ変数の引継ぎ（切換え方式）.....	82
5-9 拡張カルマンフィルタ.....	84
<b>参考 ソフトウェアの構築例</b> .....	<b>86</b>