

VI 出力データ

本ソフトウェアの出力データの仕様を以下に示す。

No.	項目	データ サイズ	出力先		仕様
			画面	ファイル	
1	測位技術	文字列	○	○	使用測位技術を示す文字列 “複合航法” or “RTK-GPS” or “従 来技術”
2	基線長	double	○	○	測位演算結果 基準局と移動局の距離 [m]
3	総 epoch 数	int	○	○	処理したエポック数
4	アンビギュイティ Fix 率	double		○	測位演算結果 アンビギュイティ Fix 率 [%]
5	サイクルスリップ発 生回数	int		○	測位演算結果 サイクルスリップ発生回数 [回]
6	サイクルスリップ発 生状況	文字列 int	○	○	測位演算結果 サイクルスリップ発生状況 サイクルスリップを検出した 場合 “○” (1) サイクルスリップを検出して いない場合 “-” (0)
7	マルチパス発生回数	int		○	測位演算結果 マルチパス発生回数 [回]
8	マルチパス発生状況	文字列	○		測位演算結果 マルチパス発生状況 マルチパスを検出した場合 “○” マルチパスを検出してい ない場合 “-”
9	GPS 日付			○	測位演算に使用した GPS データ の日付
10	GPS 時刻			○	測位演算に使用した GPS データ の時刻
11	捕捉衛星数(可視衛 星数)	int	○	○	測位演算に使用した GPS データ の捕捉衛星数
12	GDOP	double	○	○	測位演算結果 GDOP 値

No.	項目	データ サイズ	出力先		仕様
			画面	ファイル	
13	PDOP	double	○	○	測位演算結果 PDOP 値
14	HDOP	double	○	○	測位演算結果 HDOP 値
15	VDOP	double	○	○	測位演算結果 VDOP 値
16	緯度	double		○	測位演算結果 現在位置(LLH 座標系) 緯度
17	経度[deg]	double		○	測位演算結果 現在位置(LLH 座標系) 経度
18	高度[m]	double		○	測位演算結果 現在位置(LLH 座標系) 高度
19	位置 E	double	○	○	測位演算結果 現在位置(ENU 座標系) 位置 E
20	位置 N	double	○	○	測位演算結果 現在位置(ENU 座標系) 位置 N
21	位置 U	double	○	○	測位演算結果 現在位置(ENU 座標系) 位置 U
22	速度 E	double	○	○	測位演算結果 現在速度(ENU 座標系) 速度 E
23	速度 N	double	○	○	測位演算結果 現在速度(ENU 座標系) 速度 N
24	速度 U	double	○	○	測位演算結果 現在速度(ENU 座標系) 速度 U
25	ロール角	double	○	○	測位演算結果 ロール角
26	ピッチ角	double	○	○	測位演算結果 ピッチ角
27	方位角	double	○	○	測位演算結果 方位角
28	Fix 状況(アンビギュ イティ)	文字列 int	○	○	測位演算結果 アンビギュイティ Fix 状況 Fix 時 “Fix” (1) NoFix 時 “NoFix” (0)、

No.	項目	データ サイズ	出力先		仕様
			画面	ファイル	
29	サイクルスリップ	int		○	測位演算結果 サイクルスリップ有無 0:無し、 1:有り
30	衛星配置 衛星方位 角	double	○		測位演算結果 衛星方位角
31	衛星配置 衛星仰角	double	○		測位演算結果 衛星仰角