

1. DANE ODBIORNIKA RUCHOMEGO

Producent i model odbiornika: Leica RX1250XC

Numer seryjny odbiornika: 323817

Producent i model anteny: ATX 1230+

Numer seryjny anteny: 196558

Wykorzystywanie systemu ASG-EUPOS: TAK

Nazwa użytkownika dostępowego do ASG-EUPOS: g372

Typ wykorzystanych poprawek: RTK network

Zapis surowych obserwacji: NIE

Wykorzystany strumień poprawek systemu ASG-EUPOS: ASG_MAX

2. USTAWIENIA POMIARU

Układ współrzędnych: 2000/7 JANOW

Model elipsoidy: GRS 1980

Półoś elipsoidy: 6378137.000000

Splaszczanie elipsoidy: 0.003353

Model geoidy: janow lubelski

Nazwa pliku: janow lubelski.gem

Układ odniesienia: WGS84

Układ współrzędnych: WGS84

2.1 Odwzorowanie

Nazwa odwzorowania: Gauss-Kruger2000/7

Typ: Poprzeczne Merkatora

Y punktu głównego: 7500000.000000

X punktu głównego: 0.000000

Szer.p.głównego: 21°00'00"

Dług.p.głównego: 0°00'00"

Szerokość strefy: 3°00'00"

Skala: 0.999923

Interwał obserwacji RTK: 1 sek.

Kąt obcięcia horyzontu: 10°

3. POMIARY SYTUACYJNO-WYSOKOŚCIOWE

Data pomiaru: 2010-12-02 12:31:22

Miejsce:

Wykonawca: Fac Mateusz

Stacja referencyjna: RTCM-Ref 0116

Współrzędne stacji z RTCM: X=5668711.926 Y=7568280.244 H=159.577

Pomiar punktów kontrolnych													
k	t	n	ΔX	ΔY	ΔZ	x	y	H	e	sat	PDOP	RMS2D	RMS1D
2413-1062		kontrolny				5635757.010	7579782.630	----					
2413-1062	2010-12-02 10:48:01	fixed	19899.584	19742.763	-20800.702	5635756.980	7579782.596	211.283	4	9	1.9	11.8	20.2

Pomiar punktów													
	t	n	ΔX	ΔY	ΔZ	x	y	H	e	sat	PDOP	RMS2D	RMS1D
PS1	2010-12-02 10:40:31	fixed	19815.251	19871.818	-20868.763	5635644.017	7579657.578	213.911	4	6	2.9	10.9	17.3
PS2	2010-12-02 10:41:36	fixed	19883.411	19845.003	-20870.851	5635643.169	7579730.836	212.823	4	9	1.9	11.3	18.0
PS3	2010-12-02 10:43:28	fixed	19948.462	19814.648	-20869.057	5635648.200	7579802.459	211.937	4	6	2.9	15.3	26.2

Objaśnienia skrótów:

k - punkt kontrolny pomierzony za pomocą pomiarów GNSS

k' - punkt kontrolny k pomierzony za pomocą pomiarów GNSS po reinicjalizacji odbiornika

t - czas rozpoczęcia pomiaru punktu

n - typ rozwiązania nieoznaczoności: fixed, fixed, RTK/float/DGPS/SPP

ΔX , ΔY , ΔZ - przyrosty współrzędnych kartezjańskich w układzie WGS84

x, y - współrzędne w lokalnym układzie współrzędnych

h - wysokość normalna lub elipsoidalna

e - liczba epok/czas pomiaru na punkcie

sat - liczba śledzonych satelitów, na podstawie których została wyznaczona pozycja

PDOP - parametr rozmieszczenia geometrycznego satelitów

RMS2D - (Root Mean Square) odchylenie standardowe współrzędnych płaskich 1σ (poziom ufności 68%) w milimetrach

RMS1D - (Root Mean Square) odchylenie standardowe współrzędnych płaskich 1σ (poziom ufności 68%) w milimetrach