

第七章 視距測量 (Stadia surveying)

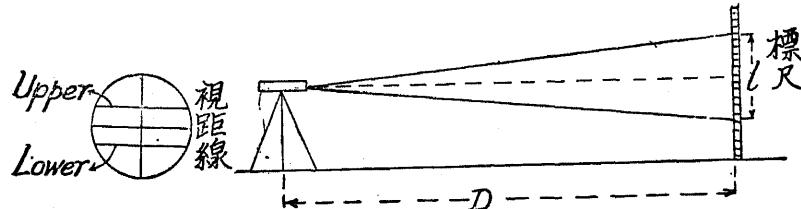
55 概 説

轉鏡儀 (Transit) に叉線 (Cross hairs) の外に視距線 (Stadia hairs) と稱する二本の線を水平に付し距離、高さ、等の測定をなすを視距測量と稱し一般に弘く用ひられる (第 190 圖) 或る距離 D に標尺 (Staff) を立て視距線の間に挟まれたる目盛 l なれば次の方程式にて表はさるゝ關係がある。

$$D = Kl + C \quad \dots \dots \dots (1)$$

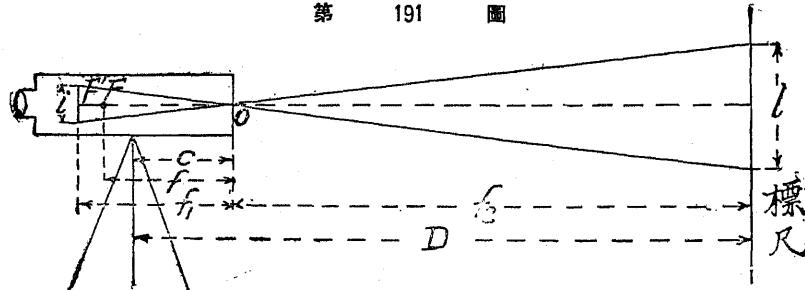
K と C は或る常数である此 K と C の値を測定し置けば任意の點例令ば巻尺又は測鎖を以て測定し難き場合等に只其の點に標尺を立て夫れを讀んだ目盛の長さ l を知り方程式 (1) より距離を知ることが出来る。

第 190 圖



56 視距測量の原理 (第 191 圖)

第 191 圖



56. 視距測量の原理

F は焦點

F' は視距線

O は光心

l は目盛の長

i は像の長

f は焦點距離

光學の理により

$$i : l = f_1 : f_2 \quad \dots \dots \dots (2) \quad \frac{1}{f_1} + \frac{1}{f_2} = \frac{1}{f} \quad \dots \dots \dots (3)$$

此の二式は視距測量の原理である。

$$(2) \text{ 式より } \frac{1}{f_1} = \frac{l}{if_2} \quad (3) \text{ 式より } \frac{1}{f_1} = \frac{1}{f} - \frac{1}{f_2}$$

$$\text{故に } \frac{l}{if_2} = \frac{1}{f} - \frac{1}{f_2} \quad \text{従て } f_2 = \frac{f}{i} - l + f.$$

c を器械の中心と對物鏡の光心 O との距離、 D を標尺との距離とす。

$$D = f_2 + c = \frac{f}{i} l + f + c \quad \dots \dots \dots (4)$$

此内 fi は或る一つの器械に對しては常數なり c も殆んど常數と看做すことが出来る故に (4) 式を簡単にし $\frac{f}{i} = K$ $f+c = C$ と置けば

$$D = Kl + C \quad \text{なる (1) 式を得}$$

測量をなすには先づ此の K と C の値を定む C の値は多くは器械に附屬せる箱に記入しあり此の C を取り $100 m + C$ の所に標尺を立て一米を視距線が挟む様に調正し尙 $200 m + C$ の所に標尺を立て二米を讀むや否やを試し正しければ $K = 100$ とし $D = 100 l + C$ なる式にて計算す。

$$\text{若し } C = 0.30 m \text{ なれば } D = 100 l + 0.3 m$$

例令ば或る點に立てたる標尺の上に $0.68 m$ を讀みたる時は其の點の距離は

$$100 \times 0.68 + 0.30 = 68.30 m$$

尙 K と C を精密に計算するには多くの點にて標尺を立て其の距離と視距線の挟む目盛 l を読み

$$D_1 = Kl_1 + C \quad D_2 = Kl_2 + C$$

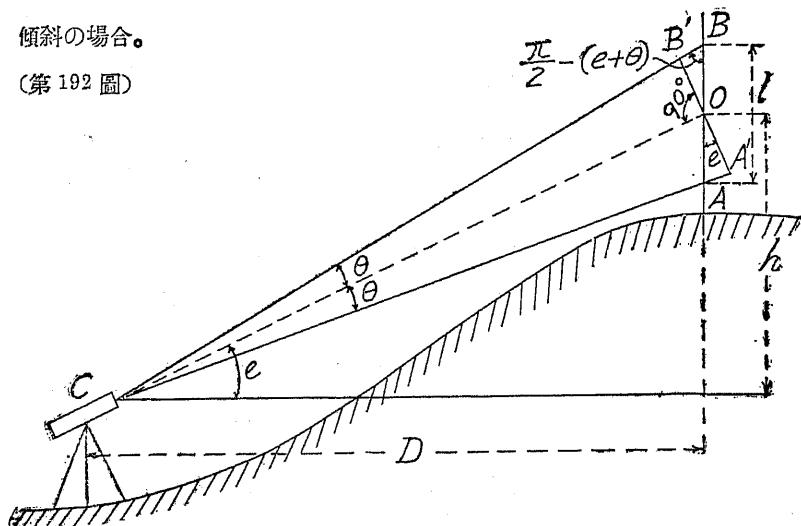
$$D_n = Kl_n + C$$

此多くの方程式より最小二乗法にて K と C を算出することがある。

第 192 圖

傾斜の場合。

(第 192 圖)

 e は望遠鏡の傾斜角 θ は $O A$ なる目盛の挿む角

$$\angle A' = \left(\frac{\pi}{2} - \theta\right) \quad \angle A = \left(\frac{\pi}{2} - e + \theta\right) \quad AB = l \text{ (標尺上の目盛)}$$

$$A'B' = l' \quad OA' = \frac{l'}{2} = OB' \quad \text{とす}$$

$$\frac{OA}{OA'} = \frac{\sin OA'A}{\sin OAA'} \quad \text{次に} \quad \frac{OA}{OA'} = \frac{\sin(\frac{\pi}{2} - \theta)}{\sin(\frac{\pi}{2} - e + \theta)}$$

$$\text{故に } OA = \frac{l \cos e}{2 \cos(e - \theta)} \quad \text{及び } OB = \frac{l' \cos \theta}{2 \cos(e + \theta)}$$

$$\text{従て } l' = \frac{l \cos(e - \theta) \cos(e + \theta)}{\cos^2 \theta \cos e} = \frac{l (\cos e + \tan \theta \sin e)(\cos e - \tan \theta \sin e)}{\cos e}$$

若し K が 100 とすれば

$$l' \times 100 = CO - (f + c) \quad \text{故に} \quad \tan \theta = \frac{1}{200}$$

$$l' = \frac{l (\cos e + \frac{\sin e}{200}) \cos e - \frac{\sin e}{200}}{\cos e} = \frac{l \cos^2 e - \frac{\sin^2 e}{40,000}}{\cos e}$$

 $\frac{\sin^2 e}{40,000}$ は非常に小なる故に之を省略すれば

$$l' = l \cos e$$

$$\text{故に } CO = \frac{f}{i} l' + f + c = \frac{f}{i} l \cos e + f + c = Kl \cos e + C$$

$$D = CO \cos e = (Kl \cos e + C) \cos e = Kl \cos^2 e + C \cos e \dots\dots\dots(5)$$

$$h = CO \sin e = Kl \cos e \sin e + C \sin e = \frac{1}{2} Kl \sin 2e$$

$$+ C \sin e \dots\dots\dots(6)$$

(5)式にて距離を見出し (6)式より高さを求めることが出来る。

傾斜の場合には第 29 表の如きスタディアテーブルを使用す。

第 28 表はスタディアノートである計算の一例を示さん。

水平距離 (E)

$$l \dots\dots\dots 2.103$$

$$15^\circ 20' \text{ に対する係数 } 93.01$$

$$C \cos \alpha = 29 \text{ cm}$$

$$2.103 \times 93.01 = 195.60$$

$$\therefore E = 195.60 + 0.29 = 195.890$$

高低差 (V)

$$15^\circ 20' \text{ に対する係数 } 25.50 \quad C \sin \alpha = 0.082$$

$$2.103 \times 25.50 = 53.6265$$

$$\therefore V = 53.6265 + 0.082 = 53.709 \text{ となる}$$

精度の高きを必要とせぬときは第 193 圖の如き stadia computer がよろしい。

又計算尺も便利なものがある。

Determination of two stadia constants. To determine stadia constants K and C , in

$$D = Kl + C \dots\dots\dots(1)$$

Where D is the distance between the center of the telescope and the stadia rod. l is the subtended length on the rod between upper and lower hairs

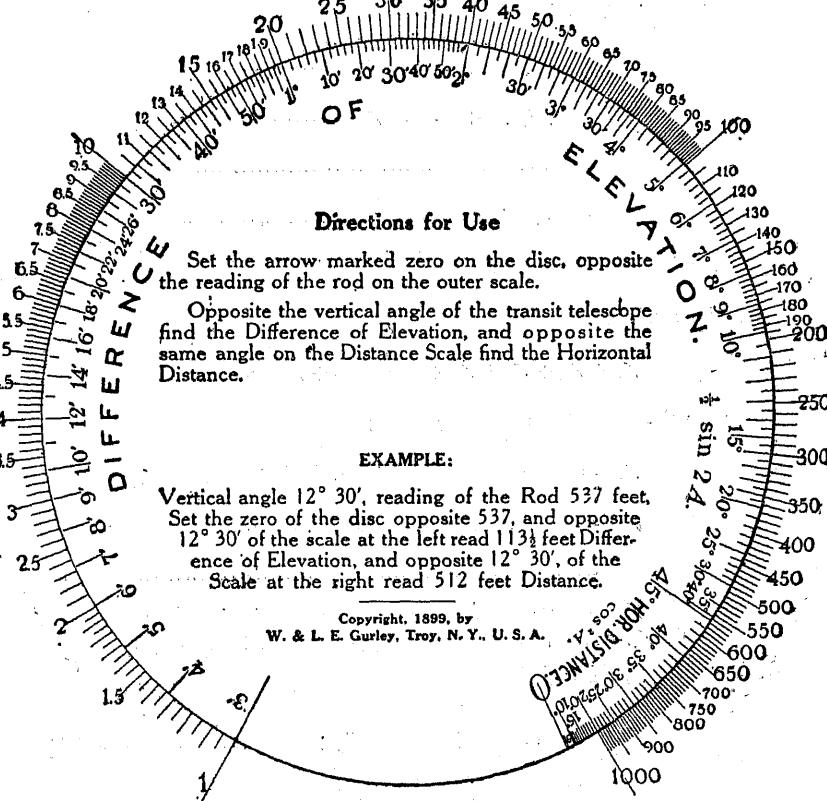
第 2B 表

$$V' = \frac{1}{2} K l \sin 2\alpha + C \sin \alpha$$

$$E' = K l \cos^2 \alpha + \text{const.}$$

Instr. Sta.	Azimuth	Stadia Readings	Vertical Angle α'	Horizontal Dis- tance E.	Staff Sta.	B. S.	Instr. Height	Verical Comp. V.	Reading of Axial Hght.	Reduced Level.	Remarks

第 193 圖



If we get by observations.

$$\begin{array}{ccccccccc} no.1 & & no.2 & & no.3 & \dots & \dots & no.n \\ D & & D_1 & & D_2 & & D_3 & & D_n \\ l & & l_1 & & l_2 & & l_3 & & l_n \end{array}$$

 $l_1 l_2 l_3 \dots l_n$ being arithmetical means of several observations.

The equation (1) may be written

$$D - (Kl + C) = 0 \dots \quad (2)$$

But the observed value $D_1 l_1 D_2 l_2$ etc does not satisfy the equation, we

get residuals $V_1 V_2 \dots V_n$

Or by the equation (2)

$$D_1 - (Kl_1 + C) = V_1 \quad \dots \quad (3)$$

$$D_2 - (Kl_2 + C) = V_2 \quad \dots \quad (4)$$

.....

$$D_n - (Kl_n + C) = V_n \quad \dots \quad (n)$$

By the principle of the least square, K and C to be the probable value require the condition.

$$V_1^2 + V_2^2 + V_3^2 + V_4^2 + \dots + V_n^2 = \text{a mini}$$

Therefore from equations (3) (4) etc ;

$$V_1^2 = D_1^2 - 2Kl_1 D_1 - 2CD_1 + K^2 l_1^2 + 2KC l_1 + C^2$$

$$V_2^2 = D_2^2 - 2Kl_2 D_2 - 2CD_2 + K^2 l_2^2 + 2KC l_2 + C^2$$

.....

$$\frac{\partial [VV]}{\partial K} = D_n^2 - 2Kl_n D_n - 2CD_n + K^2 l_n^2 + 2KC l_n + C^2$$

$$[VV] = [D^2] - 2K[Dl] - 2C[D] + K^2 [ll] + 2KC[l] + nC^2$$

Differentiate by K and C,

$$\frac{\partial [VV]}{\partial K} = -2[ld] + 2K[l] + 2C[l] = 0 \quad \dots \quad (4)$$

$$\frac{\partial [VV]}{\partial C} = -2[D] + 2K[l] + 2nC = 0 \quad \dots \quad (5)$$

Then we get by the equations (4) and (5)

$$K = \frac{n[ld] - [l][D]}{n[ll] - [l][l]} \quad \dots \quad (6)$$

$$C = \frac{[ll][D] - [l][ld]}{n[ll] - [l][l]} \quad \dots \quad (7)$$

and to find probable errors the equation

$$D = Kl + C$$

put $D = kl + Cy$ where $y = 1$ (in this case)

$$\text{probable error } r = 0.6745 \sqrt{\frac{[VV]}{n-\mu}}$$

Where $n = \text{no of observation}$

$\mu = \text{no of unknown (2 in this case)}$

probable errors of each constants

$$r_K = \frac{r}{\sqrt{P_K}} = \frac{r}{\sqrt{[ll].1}} = \frac{r}{\sqrt{[ll]} - \frac{[ly]^2}{[ll]}}$$

$$r_C = \frac{r}{\sqrt{P_C}} = \frac{r}{\sqrt{[yy].1}} = \frac{r}{\sqrt{[yy]} - \frac{[ly]^2}{[yy]}}$$

where $P = \text{weight.}$

Numerical example.

No.	Distance D in (m)	Reading l in (m)	Reading ll	Weight lD
1	10	0.099	0.009801	0.99
2	20	0.198	0.039204	3.96
3	30	0.299	0.089401	8.97
4	40	0.400	0.160000	16.00
5	50	0.501	0.251001	25.01
6	60	0.601	0.361201	36.06
7	70	0.706	0.498436	49.42
8	80	0.815	0.664225	65.20
9	90	0.913	0.833569	82.17
10	100	1.005	1.010025	100.50
[sum]	$D=550$	$l=5.537$	$ll=3.916363$	$lD=388.28$

By equation

$$K = \frac{10 \times 388.28 - 5.537 \times 550}{10 \times 3.916363 - 5.537 \times 5.537} = 98.40$$

$$C = \frac{3.916363 \times 550 - 5.537 \times 388.28}{10 \times 3.916363 - 5.537 \times 5.537} = 0.513$$

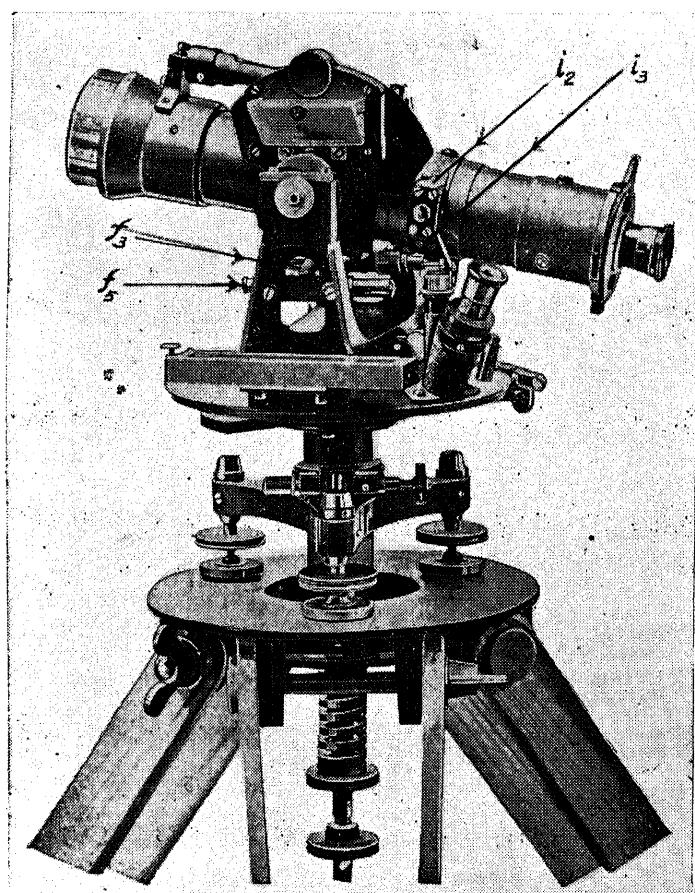
or $D = 98.40l + 0.513$

57 ハンマーフエンネルタケオメーター

第 194 圖

ハンマーフエンネル タケオメーター

Hammer-Fennel Tacheometer



俯覗の場合 (Inclined view)

(イ) 水平距離 (Horizontal distance)

$$0.124 \times 100 = 12.4 \text{ 米}$$

(ロ) 高低差 (Difference in height)

$$-0.100 \times 20 = 2.00 \text{ 米}$$

註 圖中中央に尺度の如く見ゆ

るは標尺の像影にして米突

単位のものと假定す、

以下之に準ず。

覗視水平の場合

(Horizontal view)

(イ) 水平距離

$$0.135 \times 100 = 13.5 \text{ 米}$$

(ロ) 高低差

$$\pm 0.000$$

仰覗の場合 (Elevated view)

(イ) 水平距離

$$0.115 \times 100 = 11.5 \text{ 米}$$

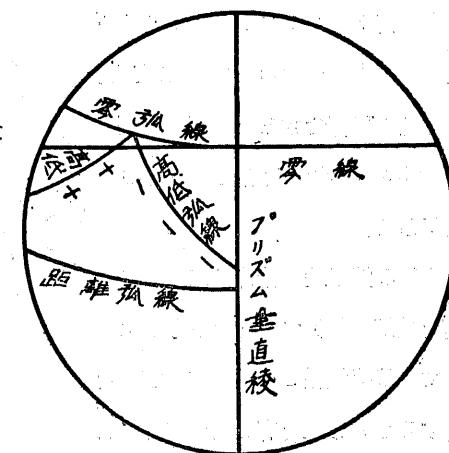
(ロ) 高低差

$$+0.173 \times 20 = +3.46 \text{ 米}$$

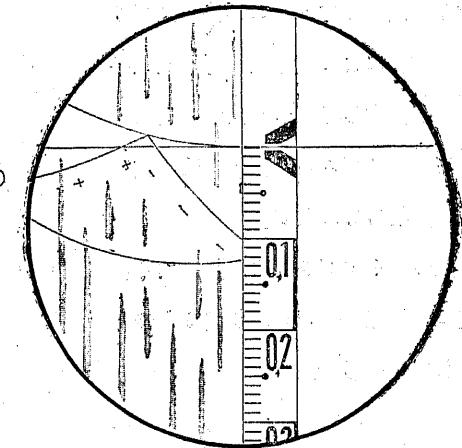
a 構成

これはスタヂア (Stadia) の様に高低差並びに距離を計算する必要なし、たゞダイアグラム (Diagram) と垂直に保持せられたる標尺 (Staff or Rod) との關係により、一讀して直に測點間の水平距離及び高低差を測定し得るものである、故に測量実施上時間及労力の節約を期し得るのみならず、用法簡易なるを以て経費を低減する事が出来る精度は相當よろしい。

第 195 圖



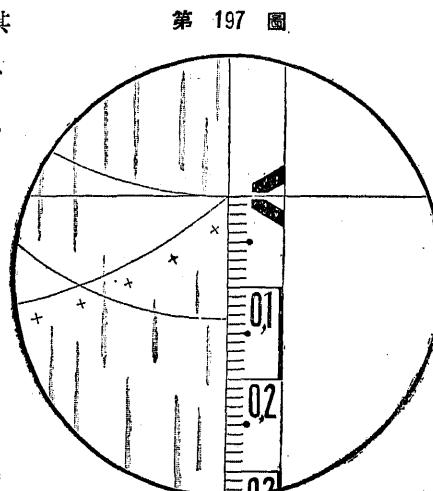
第 195 圖



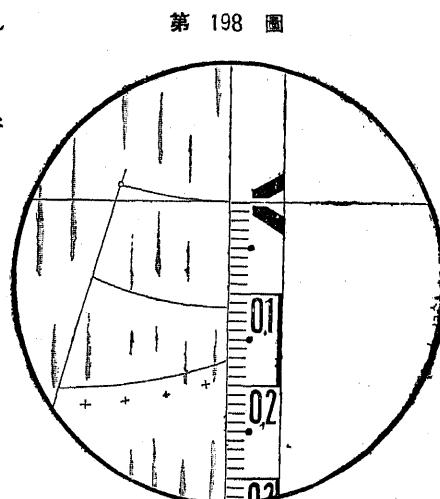
本器は第194圖に示せる如く、其の構造稍トランシットセオドライト (Transit Theodolite) に似たれども、望遠鏡の反轉せざると垂直分度圈 (Vertical circle) を有せざるとの差がある。

本器の望遠鏡は俯仰各三十度の間を放仰 (Tilt) するを得るものにして、望遠鏡軸の一端に整正装置を有する小さき筐を有し其の内部に特殊のダイアグラム第195圖を装備したり、此ダイアグラムの像影はプリズム装置により望遠鏡視野の左正半部に映寫する様導かれたり、然してこのプリズムの垂直稜線は横軸と直角なるものとす。

此のダイアグラムは上圖の如く、四つの弧線 (Curve) より成るものにして一を零弧線 (Zero curve) 一を距離弧線 (Distance Curve) と云ひ他の中點より對照的に放射せられたる弧線を高低弧線 (Height curve) と稱す、ゼロカーブは鏡筒内に張られたる水平叉線 (Horizontal hair) とプリズムの垂直稜との交會的に於て常に切しディスタンスカーブとハイトカーブとは、測點の遠近高低に従ひ夫々適應せる間隔を以てプリズム垂直稜と交會す此の水平叉線を零線 (Zero line) と云ふ。



第197圖



第198圖

b 用 法

本器は通常トランシットセオドライトに於けると同様、三脚上に固定し鉛準器 (Plate Level 或は Cross Level) により整準螺旋 (Levelling screw) を操作して整準を行ふのである然して標尺を観視する事通常トランシットに於けると略同様なれども標尺の讀取は標尺が垂直に保持せられ、其の縁邊が望遠鏡内のプリズムの垂直稜に正しく接したる時を以て行ふを要す、此場合に於て零線 (Zero line) は必ず標尺上の零點 (Zero point) と一致せしむるものなり。

本器に使用すべき標尺は如何なる様式でもよろしいが零點を視準高 (Instrument) の平均約 1.40 米突に置かば視準高の加除を行ふの要なく算出容易になる。

距離弧線と零弧線との挟みたる標尺長を百倍したるものは、直ちに距離にして、高低弧線と零弧線の挟みたる標尺長を二十倍したるものは直ちに高低差である。換言すれば零弧は常に零線と切點に於て一致し然も標尺の零點とも一致せるを以て距離弧線及高低弧線の標尺に對する割線は直に之を百倍若くは二十倍して、距離又は高低差を得るなり、而して高低弧線には二様あり甲は + の記號を附して仰覗を示し乙は - の記號を附して俯覗を表す。

今三種の場合に於ける算定法を圖解せんに次の様である。

c 本器の備ふべき條件

完全に整正せられたるハンマーフエンネルタケオメーターの具備すべき條件は下の様である。

- (1) 鉛準器 (Plate level or cross level) の軸は垂直軸 (Vertical axis) に直角なるべし。
- (2) 望遠鏡が水平なる時は圖表 (Diagram) の零弧線 (Zero curve) と距離弧線 (Distance curve) との距離は、圖表の中央に於て視距離の百分の一に等しかるべき。
- (3) 像面に現出するプリズムの垂直稜は水平軸 (Horizontal axis) に直角な

るべし。

(4) プリズムの垂直稜を通じて投影する目標の視點線は、水平軸に對して直角なるべし。

(5) 水平軸 (Horizontal axis) は垂直軸 (vertical axis) に對して直角なるべし。

(6) 鋼準器 (Plate level) の軸は零線 (Zero line) と平行なるべし。

(7) 圖表 (Diagram) の零弧線 (Zero curve) の中心點は水平軸上に落ち望遠鏡を傾くると雖も常に零弧線はプリズムの垂直稜との交會點に於て零線 (Zero line) と切すべし。

(8) 視準線 (Line of sight) が水平なる場合に於て、圖表 (Diagram) の平分線は垂直なるべく且つプリズムの垂直稜と一致すべし。

d 調正法

本器を整正せんには先づ器械を確實に三脚上に据え附け圖表 (Diagram) 及零線 (Zero line) と目標の覗點とが共に明瞭に見ゆるや否やを確め、次に接眼鏡 (Eyesiece) の前に目を上下左右に動かし視準點に移動なきや否やを確むる等、トランシット (Transit) に就て行ふと同様にすべし、若し移動を認むればアイピースを摺動して接眼鏡と零線 (Zero line) との間隔を加減すべし、接眼鏡外筒の縁邊には數線を劃し觀測者の視力により焦點の記憶に便せり、近視眼には間隔を小にして即ち接眼鏡を押し込み遠視眼にては之に反す、接眼鏡を整正したる後準焦螺旋 (Focusing screw) を操作すれば視準點も明瞭に見え且つ眼の動搖に依り毫も像影の移動せざるに至る可し、然る後下記の順序に従ひ逐次整正を行ふべし。

(イ) 鋼準器 (Cross level) の軸を豎軸 (vertical axis) に直角にせんには、先づ三本の整準螺旋 (Levelling screw) に依り兩レベルの氣泡を中央に持ち來したる後、器械を豎軸の周圍に約八十度廻轉す其の際氣泡に狂ひを生じたる時は、其の狂ひたる量の半分を整準螺旋にて正し残りの半分をレベルに設けたる整正

螺旋を以て正すべし、而して此の作業を數回反覆し如何に廻轉するも、氣泡は常に不動にして中央に在る様にすべし。

(ロ) 本器の備ふべき條件中 (2) (3) (4) 及び (5) の四項に對しては、製作工場に於て嚴密周到なる注意を以て製作する事を要す。

(ハ) (6)項に對する整正はダンピー レベル (Dumpy Level) に於けると略同様にして、約五十米を離れたる可成平坦なる土地を選び二本の標杭を打ち兩頭部を同一水平面上に在る如く切斷すべし、然して本器を其の中點に据付け精密に整準を行ひたる後望遠鏡を水平にし、甲杭上に標尺を樹てゝ高さを読み取り反轉して乙杭上に標尺を樹てゝ再び之を読み取るべし、前者の數を a とし後者の數を b とす。

次に器械を乙杭に近き位置に移し再び前の如く整準を行ひ、望遠鏡を水平にして乙杭上の標尺を読み取るべし、之を c とす、然して其の位置に於て器械を反轉し甲杭上の標尺を読み取るべし之を d とす、然る時は例へ水準軸が視線に對し平行ならざる場合と雖も同一傾斜を以て読み取るが故に、 a 及 b は一水平線上にあらざるべからず、若し視線と水準軸とが平行なる時は、 c 及 d も又同様に一水平線上に非ざる可からざるなり乃ち

$$a - d = b - c \text{ にして}$$

$$d = a - b + c \text{ なり A}$$

然るに d が上記の數字を示さざる場合に於ては、視線は水準軸と平行せざるを知るべし、茲に於て整準螺旋を加減し零線 (Zero line) が A 式に依り得たる d の値に相當する視線を得る迄視線を傾けたる後、整正螺旋によりて水準器を加減し氣泡を中央に持ち來すべし。

(ニ) 第七條件たる零弧が水平軸に對し正しきか否かを檢せんには、望遠鏡を覗きつゝ上下に強く傾け常に零線とプリズムの垂直稜との割點に於て切すや否やを見るべし、此の場合に於て零弧が零線と切せずして交るか或は全く離るゝ事

あるも、尖端に於ける間隔常に同一なる時はダイアグラムの中心は不變なり、而して零弧の高低を調整するには、望遠鏡外部に嵌入しある鞍状環の一部に設けたる一對の整正螺子 i_2 i_3 によりて行ふものとす。

例へば零弧の像が零線の下にある場合に於ては、上の螺子 i_2 を弛め下の螺子 i_3 を少しく緊むる様に操作して漸次切するに至らしむるべし。

此の整正螺旋には保護鞘を施し歪みを防止したり。

(ホ)ダイアグラムを整正せんには上記の整正を完了したる後、望遠鏡を水平となしダイアグラムとプリズム垂直稜との關係を注視すべし、此場合に於てダイアグラムの中線を表示する二つの○印の中點が正しくプリズムの垂直稜に一致し、上部及下部に其の半切像を見ば即ち正位なり、若し然らざる場合即ち○印の一方に偏はあるを見ば圖表保持器 (Diagram holder) の傾斜あるを知るべし、然る時は圖表保持器の支持桿 f_3 を壓定しある調節螺子 f_5 を以て其の狂ひの全量を整正すべし、此整正螺子にも保護鞘を施し狂ひを防止したり。

58 視距測量の精度

視距測量は又線間の様な極めて距離の短い間に挟んで、居ながらにして距離を測るのであるから精度の高きを望むのは無理である。然し乍らスピード第一と云ふ點では蓋し之れの右に出づるものは無い。相當注意すれば割合精密な結果が出て来る。

第30表に示すは、視距測量と鋼卷尺との比較である。之れを見るに最高精度 $\frac{1}{32,757}$ と云ふのがあるが之れは例外である。此の實測を施行した人は卓越した技倅を持つて居るのであるが、常通は大體 $\frac{1}{200} - \frac{1}{500}$ 位迄は達せられると考へられる。

第31表も或る他の例である、此位が普通である。

59 野業

観測者 1人

ノート付け 1人

信號係り 1人

標尺係り

3人——7人

順序よく行へば

1日に 300點乃至

500點位出来る900

點位のレコードも

ある。

(1) 直立角。

高低の必要が無

い場合には度迄で

よろしい、地形を

出す時には分迄讀

むこと。

(2) トランシッ

トと標尺の距離

望遠鏡の倍率、

明暗の程度、標尺

の良否、視距線の

太さ、空氣の狀態

等で一定せぬが大

體 100m~300mで

ある、最大は 500m

位である、100m

第 30 表

測線	距離 (m)		差 (m)	精度
	鋼製卷尺	視距		
1—2	117.278	117.140	0.138	1/850
2—3	166.195	166.388	(+)0.112	1/1484
3—4	134.115	134.098	0.017	1/7899
4—5	110.563	110.415	0.148	1/747
5—6	144.952	144.820	0.132	1/1098
6—7	79.415	79.127	0.288	1/276
7—8	30.515	30.492	0.023	1/1327
8—9	69.325	69.284	0.041	1/1690
9—10	38.558	38.581	(-)0.023	1/1676
10—11	41.585	41.505	0.080	1/520
11—12	68.188	68.309	(-)0.121	1/564
12—13	94.225	94.138	0.087	1/1083
13—1	327.572	327.571	0.001	1/32757

第 31 表

測線	距離 (m)		差 (m)	精度
	鋼製卷尺	視距		
1—2	117.278	116.705	0.573	1/205
2—3	166.195	166.500	(-)0.305	1/545
3—4	134.115	134.250	(-)0.135	1/993
4—5	110.563	110.300	0.263	1/420
5—6	144.952	144.600	0.352	1/412
6—7	79.415	79.150	0.265	1/300
7—8	30.515	30.400	0.115	1/265
8—9	69.325	69.100	0.225	1/308
9—10	38.558	38.350	0.208	1/185
10—11	41.585	41.350	0.235	1/177
11—12	68.188	68.000	0.188	1/363
12—13	94.225	94.300	(-)0.075	1/1256
13—1	327.572	327.200	0.372	1/881

で誤差は 10cm~30cm 位である。

(3) 視距線の読み方(第199圖)。

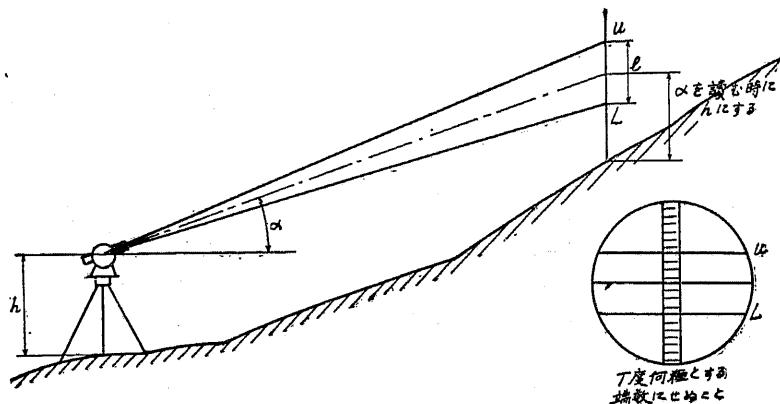
先づ器械高 h を測りノートする、基線の方向に合はせ遊標 $0^{\circ} \sim 0' \sim 0''$ とす。次に目的測點を見る、又線の中心の読みを大略器高 h に近づけ下線 (L) を丁度何種に合はせ端数の無い様にする。(理由は引き算の誤差を防ぐためである)

次に上線 (u) を読む、次に望遠鏡の緊螺旋により中心線を丁度器高 h に合はせ直立角 α を読む、若し途中に障礙物があつて h に合はせられぬ時は其の読みを取り、次に水平角を読む。

第32表、第200圖に示すは視距測量實測の一例である。

次に附記せるは以前鐵道省の或る現場で作製した視距測量方法である。

第 199 圖



視距測量

現地に於て路線の位置を認知すること容易ならざる地形に遭遇した場合、圖上測設の用に供すべき等高線入平面圖作製のため行ふべき視距測量法に付き外業の一例を次に略叙す。

第 32 表

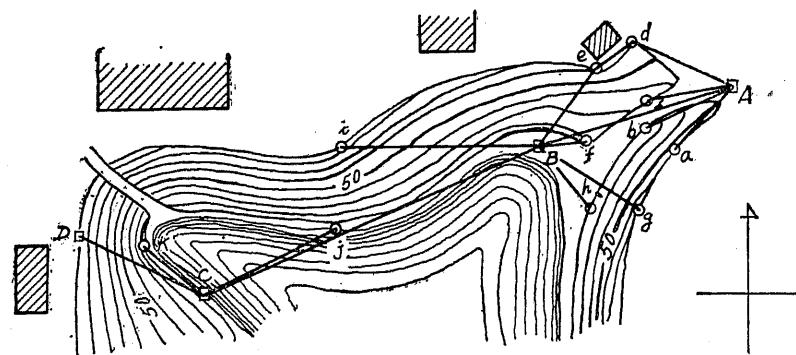
$$E = Kl \cos^2 \alpha + C \cos \alpha \quad V = \frac{1}{2} = Kl \sin 2\alpha + C \sin \alpha \quad K = 100.000 \\ C = 0.250$$

器械 點	子午角	測距絲讀		垂直角 α	水平 距離 E	桿 測 點	後 視	器 械 高	差 高 ∇	中 視 線 讀	地 盤 高 (m)	摘 要
		上 下	夾 距 L									
A	225°40'	1.435 1.280	0.155	1°35'	15.738	a	磁北	1.420	0.435	1.353	50.497	A 標高 50m とす
"	246 40	3.385 3.200	0.185	1 25	18.739	b	"	"	-0.463	3.293	47.664	
"	263 52	0.370 0.200	0.170	-10 5	16.646	c	"	"	-2.975	0.235	48.160	
"	294 40	0.910 0.700	0.210	1 35	21.233	d	"	"	0.587	0.805	51.202	
"	255 0	1.0 0 0.700	0.390	-5 20	38.914	B	"	"	-3.630	0.895	46.835	(B)
B	75 0	1.370 0.982	0.388	4 10	38.843		A	1.450	2.831	1.176	50.000	(A)
"	36 25	0.8 5 0.700	0.185	11 50	17.966	e	"	"	3.760	0.793	51.312	
"	76 45	1.505 1.394	0.111	1 20	11.344	f	"	"	0.265	1.450	47.160	
"	123 26	1.635 1.400	0.235	13 5	22.541	g	"	"	5.239	1.518	52.066	
"	141 14	0.74 0.600	0.148	-2 50	15.014	h	"	"	-0.743	0.674	46.928	
"	260 46	1.3 3 1.000	0.383	10 5	37.370	i	"	"	6.646	1.197	53.794	
"	247 20	1.695 1.000	0.695	-0 25	69.743	C	"	"	-0.509	1.340	46.496	(C)
C	67 20	1.695 1.000	0.695	0 20	69.743		B	1.320	0.404	1.340	46.880	(B)
"	65 45	0.633 0.400	0.233	-0 35	28.547	j	"	"	-0.292	0.542	46.982	
"	312 0	0.348 0.200	0.148	-4 30	14.957	k	"	"	-1.177	0.274	46.365	
"	295 53	0.385 0.100	0.235	14 45	26.895	D	"	"	7.081	0.243	54.654	(D)

隊員の編成

主任一名、器手一名、記帳手一名、略圖手一名、桿手數名、主任は全員を統べ路線の通過すべき大略の方向を決定し、測量隊の進路を指示し、主測點並に補助測點の位置を定め及び測點より地形を観測すべき範囲及び測量の精粗の度を示す器手は自ら器械によりて観測を行ひ、記帳手は器手の傍にありて記帳を行ひ且つ略圖手と連繫をとるの任務を有す、略圖手は直接桿手の運動を指導し、又各測點

第 200 圖



に就き附近の略図を描きて桿測點の位置及び附近の地形地物を記入す、若し地形運動に便ならず或は村落等ありて時々記帳手と相離れて細部の鑽測を要する如き場合は別に補助略圖手あるを便とすることあり桿手は主として略圖手の指導に従ひ必要な地點に尺桿を樹立するものにして地形運動に便なるときは少數にて足るも地形複雑なるか運動に不便多きに従ひ多數を要す、又作製すべき圖面の縮尺大なる方小なるものより一般に少數にて足るべし、通例三名乃至五名とす以上は人員の關係上兼任の止むを得ざることあり、例へば主任が器手を兼ねることあり、又器手が記帳手を兼ねることあり、然れども通例略圖手は別に一人を要するものとす、是等、隊員編成の法が測量の能率に及ぼす影響に就ては一々の場合に應じて研究を要すべきものなり。

所要の器械及び器具

其の主要なるものを擧ぐれば次の如し。

測距絲入轉鏡儀一、Y形水準器一、掌準器一、尺桿及び測桿各々數本、測鎗、旗、小杭、斧、鉈等若干

測量の方法

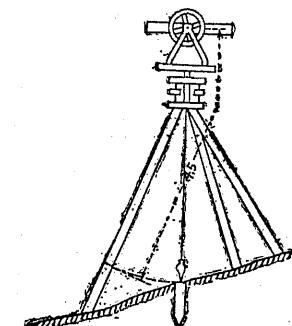
測量隊現地に臨めば先づ轉鏡儀、水平器の整正及び、其他器械器具の整備を行

ふ、轉鏡儀の測距絲が動かし得らるゝ時は計算公式の乗定數 K が 100 となる如く整正し置くを便とすれども、固定せらるゝ時は正確に K の値を決定し置くべし、加定數 C の影響は一般に些少なるを以て必ずしも考ふるを要せず、是等定數の決定法は一般測量書の記載する所なれば茲には省く。

是等準備作業了れば主任は隊員に測量の進路、範囲、精粗の度を示す、續いて出發點を定め小杭を打ち、更に進みて順次第二第三等の主測點を定む、主測點間の距離は器械にて必要な精度に観測をなすに困難を感じざる範囲内にて成るべき大なるを有利とすれども通例六百呎乃至八百呎を便とす、主測點の番號は出發點を零とし順次桿讀數を加へたるものをして各々其の番號とするときは出發點よりの大略の距離を知ることを得て便なると共に彼此の識別容易なるの利あり。

主測點を比較的短距離にとりて測量するよりも主測點の距離を大にして別に補助測點を枝出して測量する方有利なることあり、補助測點は之をイロハ或は A B C の文字によりて表示すること多し。

器手出發點に器械を整置する間記帳手は之を補助し略圖手は該點附近の略圖を製し桿手の一人は第二の主測點に至り他は略圖手の指揮に従ひて夫夫の位置に至りて待つ、器械の整置終れば器高を測定す、此の爲めには器械の三脚の一に其の望遠鏡軸の中心より計りて 3.5 より 5.2 位までの目盛を施し置くときは錘の尖端を其地點に接する迄下垂し然る後之を目盛に合せて器高を讀むを得べし。



次に水平角の $0^{\circ} 0'$ を磁針によりて北に合せて(眞北は簡単に決定し得られるを以て通例磁針の北に依る、事情により磁針の北も用ひられざるときは任意の線を假定し之を $0^{\circ} 0'$ となすべし)、緊著し次に上緊(upper clamp)を弛め第二の主測點に視準して緊著し其水平角を讀むべし、更に望遠鏡を反轉して同様に水

平角を観測し兩者の平均値をとれば視準線不整に因する誤差を除くを得べし、尙磁針によりて方位角の照査に便す、次で桿手の立てたる尺桿上略ほ器高と等しき高さに中央横線を向け下方測距線を呪の目盛線上に一致せしめ上下測距線間の挿距を讀む、(此法は理論上精確なるものにあらざれども特に精密を要せざる測定に於ては毫も差支無し)、桿讀了れば中央横線を以て正確に尺桿の器高と等しき高さに視準して縦緊(Vertical clamp)を施して堅角を讀む、然れども障碍物等の爲め器高と等しき高さに視準し得ざるときは特に其視準高を記帳す、地形の關係上桿手が尺桿を其地點より上下に離したる高さも亦必ず茲に記帳すべし、桿讀及び堅角等に對しても望遠鏡を反轉して更に一回の観測を行ひ兩者の平均値をとるべし。

主測點の測定了れば一般の地形測定に移る、先づ桿手の名を呼びて注意を促し之に視準して、桿讀、(要すれば視準高)、水平角、堅角の順序に観測し記帳す、此間略圖手は此の地點を略圖中に記入す、桿測點の十番每位に記帳手と略圖手と相呼應して其齟齬を防ぐ、斯くして順次等高線を描くに必要なる勾配變換點の外家屋、河川、道路及び池沼等の如き地物に屬する諸點を観測す、此の一般地形観測の場合には上聚を施さる方迅速に作製し得て便なり、又水平角及び堅角は精密を要せざる故廓大鏡を用ひざるを得れば自ら作業を速かならしめ且つ或種の誤讀を少からしむるに効あるべし。

此にて第一點の測定を了れば水平角と磁針方位とを對照して器械の観測中水平方向に狂ひを生ぜざりしやを確むべし。

次に器械第二點に移りて其整置了れば、第一點に於て第二點を觀たるときの水平角に合せて上聚を施し望遠鏡を反轉して第一點を視準して下緊(lower clamp)を施し、次に望遠鏡を正位に戻し上聚を弛めて第三點に視準し其水平角を讀む、其他の操作は第一點の場合に準ず、但し第二點に於て第一點に尺桿を立てしめ後視をとり先に第一點に於ける前視と照査するも一法なり、然れども第一點に於て

第二點に於ける尺桿を觀測するに際し望遠鏡正位及び反轉位の兩觀測の平均をとりたるを以て更に後視をとるの要なかるべく、斯くすれば又後視の爲めに第一點に桿手を残すの要なきの利あるが如し。

尙主測點間の距離及び高低差は特に精確を期する爲めには測鎖並に水準器を用ひて決定することあり。

〔附〕 内業に就て

主測線、補助測線を視距法に依りて測定したるときは、其公式によりて直接計算を行ひ之をコクス氏スタヂアコンピューターの類を以て照査すべし、其他重要な諸點も亦然り、此際スタヂア表を用ふれば計算を簡単にすることを得

然れども定數 K を略ほ 100 に整正し置くときは各桿測點の水平距離及び高低差の算出には前記スタヂアンコンピューターの類を使用するを以つて充分なりとす。

視距野帳使用上の注意

先づ視距測量の公式を掲ぐ。

公 式

$$\text{水平距離 } D = C \cos \alpha + l k \cos^2 \alpha \dots \dots \dots (1)$$

$$\text{高低差 } H = \Delta H + (I - V)$$

$$= C \sin \alpha + l k \sin \alpha \cos \alpha + (I - V) \dots \dots \dots (2)$$

茲に

l は 桿讀數

α は 堅 角

ΔH は 轉鏡儀軸の中心と尺桿の視準點との高低差

I は 器 高

V は 中央絲にて視準したる尺桿の高さ

C は 加定數と稱し器械毎に夫々異なる數値

K は乗定数と稱し上下測距線の間隔によりて定まる値にして通例之を 100 とする如く測距線を調整し置くを便とす。

今視準點の高さ V を器高 I と相等しくせば(2)式は $H = \Delta H$ となり簡単となる。

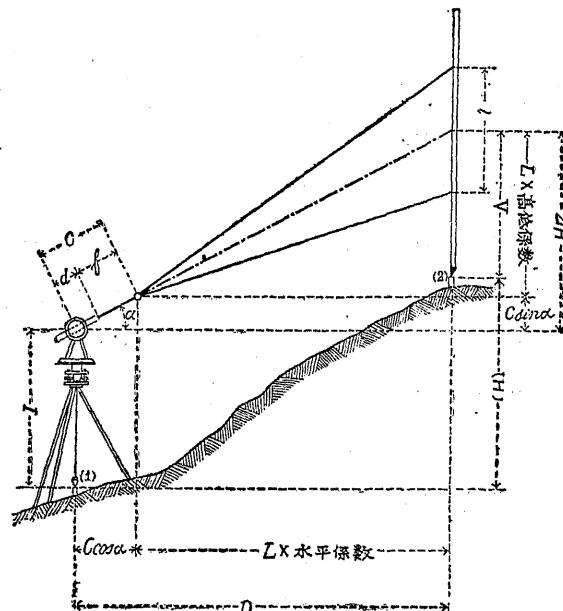
(1) (2) 式中の第一項の C は一般に一呎内外なること多く第一項は比較的小なる數となるを以て特に精密を要する場合の外は之を省略するも大なる相違なし。

視距帳の最初の数頁を視距測量の主測線（俗に「ホネ」と稱す）

を記すに用ふ、其の爲めには野帳面の文字を次の如く改むるを便とす。

主測點 番號		器高=	標高=		月 日				
(1)	(2)	(3)	(4)	(5)	(6)	(7)	(8)	(9)	(10)
桿測點	器高	桿讀	水平角	視準高	豎角	水平距離	(イ)	(ロ)	

第一欄 主測點には番號よりは寧ろ桿讀を逐次加算したるもの用ふれば之に依りて原點よりの距離を推測し得て便なり。



第二欄 器高には器械据付後其地點より望遠鏡軸の中心迄の高さを記す之を測るには豫め器械の三脚の一に望遠鏡軸の中心より計りて 3.5 より 5.2 位までの目盛を施し置くときは鍵の尖端を其の地點に接する迄下垂し然る後之を目盛に合せて其の器械高を知るを得べし。

第三欄 桿讀には器械の上下測距線の尺桿上に挿みし讀數を記す即ち中央絲が大略器高と等しき尺桿の高さに合する如くして下方測距線を最近の呪の線に合せて之れより上方測距線に至る長さを讀むを便とす。

第四欄 水平角には通例北を以て $0^{\circ} 0'$ としたる右廻りの角度を記す。

第五欄 (視準高) 一般に視準點の高さを器高と相等しくすれば公式(3)に於て $I - V = 0$. 従て $\Delta H = (H)$ となり高低差の算出簡単となるを以て通例此の法に依る、從て一般には視準點の高さを記入するの要なし、然れども(1)障碍物等の爲め視準點の高さを器高と相等しくするを得ざる場合あり、然るとときは其の視準點の高さを本欄に記入す、例へば器高 4.5 なるに視準點の高さ 5.5 なるときは 5.5 と記入するが如し、第一圖に於て $I = 4.5$, $V = 5.5$ の場合なり、又(ロ)、桿手が測點上に直接尺桿を立つるに障礙又は不便あるときは該點の直上或

は直下に於て適當

の高さに尺桿を保

持して器手に覗視

せしめ次いで該測

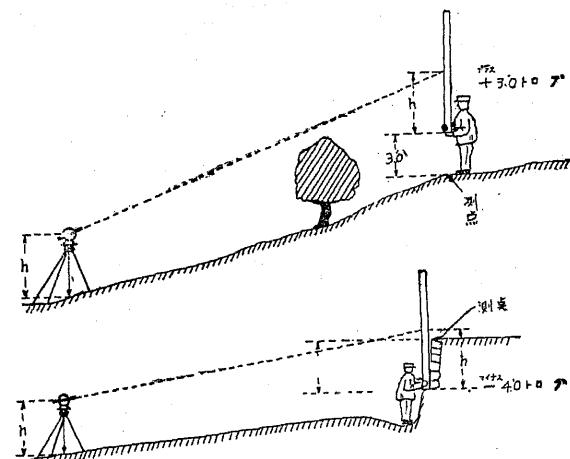
點と尺桿低との隔

たりを大呼して報

ず、即ち第二圖A

に於てはプラス $3'$

と呼び又第二圖B



に於てはマイナス $4'$ と呼び記帳手は本欄に夫々 $+3'$ 又は $-4'$ と記入す。即ち視準高が器高 $+3'$ 又は器高 $-4'$ なりと云ふと相等し、只簡単にする爲め器高の字を略するものと解すべし、但し(+)或は(-)の符号は必ず記入を要す何となれば(イ)の場合の數字と紛る虞あればなり、尙(イ)(ロ)の場合が同時に起る場合亦少なからず、要するに本欄は一般に公式(2)の V 。即ち視準高を記す所と考ふるを適當とす。

第六欄 壓角は堅圏にて読みたる角度を記す通例仰角を(+)俯角を(-)とす。

第七欄 水平距離は公式(1)に依り桿讀數と堅角との關係より算出したる水平距離を記す。

第八欄 高低差(イ)には公式(2)に依り桿讀數と堅角との關係より算出したる高低差 ΔH を記す。

(ロ)には第五欄に記入したものにより、(イ)に影響すべき高低の差を記す。即ち公式(2)に於ける $(I-V)$ の値を記す。

第九欄 標高には第八欄により算出したる其の點の標高を記す。

第十欄 (イ)には磁針により方位角を記し第四欄の水平角を檢するに用ふ。(ロ)には該地點の位置を知るに便なる地形等を記すに用ふ。

(記帳例)

主測點 器高 = 器高 = 標高 = 月 10 日

桿測點	番號	桿讀	水 平 角	視 準 高	堅 角	水 平 距 離	高 低 差	標 高	備 考
26+03	4.55	930	92° -50'		+0°-4'50"	930. + 1.53		270.44	道路の側
35+92	4.50	475	88° -58'	5.5	+1°-54'0"	475. + 15.72	-1.	271.97	S87°- 0'E 川の右岸堤上
40+67								286.69	N89°-10'E 山の裾畠の角

尙主測點のみにしては不便を感じるとき之れより技出する補助測點は之れを次

に示す一般地形觀測の部に加ふるを便とす。

各主測點(或は補助測點)にて行ふ地形觀測の場合の記帳法は下の如し。

第一欄 觀測點には桿を立て観測すべき地點の名稱種別を記す尙此の欄に桿手の氏名中區別し易き一字を記して後の参考に供することあり。

第二欄 番號には觀測點の番號を記す、此の際時々略圖手と相呼應して其の描ける略圖中の番號と齟齬せざることに努めべし

第三欄 以下は先に説明したると異ならず、但し第十欄備考には中央に一線を劃して方位の欄を設くるの要殆んど無し。

(記帳例)

主測點……35+92. 器高=4.5 標高=272.0 4月10日

桿測點	番號	桿讀	水 平 角	視 準 高	堅 角	水 平 距 離	高 低 差	標 高	備 考
川の右岸ミ	1	179	249°-40'		-0°-43'		-2.2	269.8	
川の左岸ミ	2	99	229°-28'		-0°-41'		-1.2	270.8	
田の中ウ	3	244	302°-00'		-0°-31'		-2.2	269.8	
同 ロ	4	266	49°-45'		-0°-20'		-1.5	270.5	
川の曲(左)ミ	5	180	100°-46'		-0°-11'		-0.6	271.4	
道 路 ウ	6	428	321°-00'		+0°-28'		+3.5	275.5	
⋮	⋮	⋮	⋮	⋮	⋮	⋮	⋮	⋮	⋮
道 路 ロ	49	192	108°-28'		-0°-07'		-0.4	271.6	
道 路 ウ	50	266	243°-51'		-0°-55'		-4.2	267.8	
藪のへりミ	51	405	242°-28'	7.7	-0°-08'		-1.0	-3	267.9
川 底 ロ	52	175	152°-10'	+4.0	-0°-15'		-0.8	-4	267.2

略圖記載例

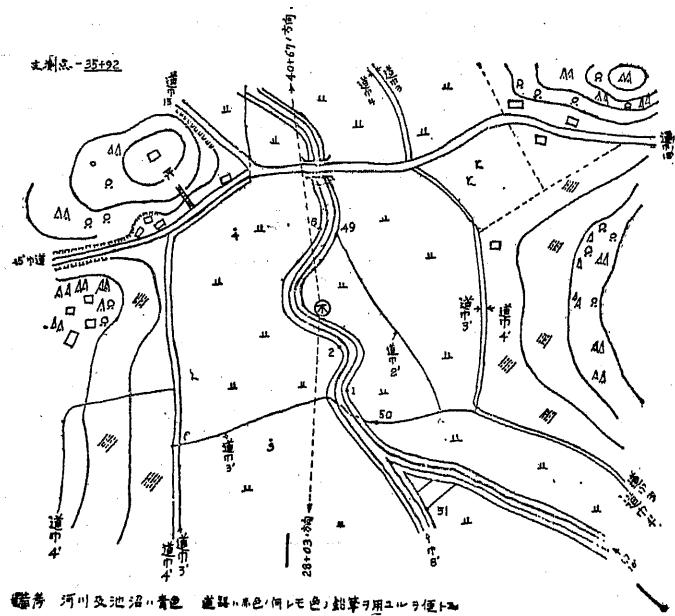


表
數
及
加
係

	.275	.28	.285	.29	.295	.30	Cos.	Sin.
0	28 00	28 00	28 00	29 00	29 00	29 00	1.000	0.000
1	28 00	28 00	28 00	29 00	29 00	29 00	1.000	0.077
2	27 01	28 01	28 01	29 01	29 01	29 01	0.999	0.355
3	27 01	28 01	28 01	29 02	29 02	29 02	0.999	0.522
4	27 02	28 02	28 02	29 02	29 02	29 02	0.998	0.700
5	27 02	28 02	28 02	29 03	29 03	29 03	0.996	0.877
6	27 03	28 03	28 03	29 03	29 03	29 03	0.995	1.055
7	27 03	28 03	28 03	29 04	29 04	29 04	0.993	1.222
8	27 04	28 04	28 04	29 04	29 04	29 04	0.990	1.399
9	27 04	28 04	28 04	29 05	29 05	29 05	0.988	1.560
10	27 05	28 05	28 05	29 05	29 05	29 05	0.985	1.744
11	27 05	27 05	27 05	28 05	28 05	29 05	0.982	1.911
12	27 06	27 06	27 06	28 06	28 06	29 06	0.978	2.088
13	27 06	27 06	27 06	28 07	29 07	29 07	0.974	2.255
14	27 07	27 07	27 07	28 07	29 07	29 07	0.970	2.422
15	27 07	27 07	27 07	28 07	28 08	29 08	0.966	2.599
16	26 08	27 08	27 08	28 08	28 08	29 08	0.961	2.766
17	26 08	27 08	27 08	28 08	28 09	29 09	0.956	2.932
18	26 08	27 08	27 08	28 09	29 09	29 09	0.951	3.099
19	26 09	26 09	27 09	27 09	28 10	28 10	0.946	3.266
20	25 09	26 10	27 10	27 10	28 10	28 10	0.940	3.432
21	26 10	26 10	27 10	27 10	28 11	28 11	0.934	3.588
22	25 10	26 10	26 11	27 11	27 11	28 11	0.927	3.755
23	25 11	26 11	26 11	27 11	27 12	28 12	0.921	3.912
24	25 11	26 11	26 12	27 12	27 12	27 12	0.914	4.079
25	25 12	25 12	26 12	26 12	27 12	27 13	0.906	4.236
26	25 12	25 12	26 12	26 13	27 13	27 13	0.899	4.393
27	25 12	25 13	25 13	26 13	26 13	27 14	0.894	4.544
28	24 13	25 13	25 13	26 14	26 14	26 14	0.883	4.699
29	24 13	24 14	25 14	25 14	26 14	26 15	0.875	4.856
30	24 14	24 14	25 14	25 14	26 15	26 15	0.866	5.000
31	24 14	24 14	24 15	25 15	25 15	26 15	0.857	5.151
32	23 15	24 15	24 15	25 15	25 15	25 16	0.848	5.303
33	23 15	23 15	24 16	24 16	25 16	25 16	0.839	5.454
34	23 15	23 16	24 16	24 16	24 16	25 17	0.829	5.599
35	23 16	23 16	23 16	24 17	24 17	25 17	0.819	5.748
36	22 16	23 16	23 16	23 17	23 17	24 18	0.809	5.888
37	22 17	22 17	23 17	23 17	24 18	24 18	0.799	6.022
38	22 17	22 17	22 18	23 18	23 18	24 18	0.788	6.166
39	21 17	22 18	22 18	23 18	23 19	23 19	0.777	6.299
40	21 18	21 18	22 18	22 19	23 19	23 19	0.766	6.433
41	21 18	21 18	22 19	22 19	23 19	23 20	0.755	6.566
42	20 18	21 19	21 19	22 19	23 20	22 20	0.743	6.699
43	20 19	20 19	21 19	21 20	22 20	22 20	0.731	6.822
44	20 19	20 19	20 20	21 20	21 21	22 21	0.719	6.955
45	19 19	20 20	20 20	21 21	21 21	21 21	0.707	7.077
46	19 20	19 20	20 20	20 21	21 21	21 22	0.695	7.199
47	19 20	19 20	19 21	20 21	20 22	20 22	0.682	7.312
48	18 21	19 21	19 21	19 22	20 22	20 22	0.669	7.435
49	18 21	18 21	19 22	19 22	19 22	19 23	0.656	7.555
50	18 21	18 21	18 22	19 22	19 23	19 23	0.646	7.666
51	17 21	18 22	18 22	18 23	19 23	19 23	0.639	7.777
52	17 22	17 22	18 22	18 23	18 23	18 24	0.616	7.888
53	17 22	17 22	17 23	17 23	18 23	18 24	0.602	7.999
54	16 22	16 23	17 23	17 23	17 23	18 24	0.588	8.099