

**地上移動体搭載型レーザースキャナーを用いた
出来形管理の監督・検査要領
(土工編)
(案)**

令和3年3月

国 土 交 通 省

はじめに

i-Construction は、情報通信技術の適用により高効率・高精度な施工を実現するものであり、工事施工中においては、施工管理データの連続的な取得を可能とするものである。そのため、施工管理においては従来よりも多くの点で品質管理が可能となり、これまで以上の品質確保が期待される。

施工者においては、実施する施工管理にあつては、施工管理データの取得によりトレーサビリティが確保されるとともに、高精度の施工やデータ管理の簡略化・書類の作成に係る負荷の軽減等が可能となる。また、発注者においては、従来の監督職員による現場確認が施工管理データの数値チェック等で代替可能となる他、検査職員による出来形・品質管理の規格値等の確認についても数値の自動チェックが今後可能となるなどの効果が期待される。

また、近年はレーザーで距離の測定を行えるトータルステーション以外にも、面的な広範囲の計測が容易な地上型レーザースキャナー技術や無人航空機（UAV）を用いた空中写真測量についても利用が進んでいる。さらに、LSを地上移動体に搭載することで広範囲でも効率的に計測できる地上移動体搭載型レーザースキャナー（以下、「地上移動体搭載型LS」という）も開発されており、計測作業の効率化が期待されている。そこで、情報化施工の項目のひとつとして、地上移動体搭載型地上型レーザースキャナーを利用した地形測量及び出来形測量・出来高算出方法を整理した。この方法は、従来の巻尺、レベルあるいはTSを用いる方法に比べて、以下の優位性をもつ。

- (1) 計測の準備作業が軽減でき、また計測時間も短いために測量作業が大幅に効率化する。
- (2) 測量結果を3次元CAD等で処理することにより、鳥瞰図や縦断図・横断図、数量算出など、ユーザの必要なデータが抽出できる。

一方、地上型レーザースキャナーを用いた計測では、従来の巻尺、レベルやTSによる計測に比べて以下の留意点がある。

- (1) 計測箇所をピンポイントに計測できない
- (2) 取得データの計測密度にばらつきがある。

本要領（案）を用いた監督・検査の実施にあたっては、本要領の主旨、記載内容をよく理解するとともに、実際の監督・検査にあたっては、「工事施工前における使用機器の精度の確認」、「既済部分検査及び完了検査実施時における出来形管理・品質の確認」を実施し、適切な管理の下での出来形計測データ等の取得及びトレーサビリティの確保、並びに規格値を満足した出来形計測データ等の取得を行うものとする。

今後、現場のニーズや本技術の目的に対し、更なる機能の開発等技術的發展が期待され、その場合、本要領についても開発された機能・仕様に合わせて改訂を行うこととしている。

なお、本要領は、施工者が行う施工管理に関する要領と併せて作成しており、施工管理については、「3次元計測技術を用いた出来形管理要領（案） 第2編 土工編」を参照していただきたい。

地上移動体搭載型レーザースキャナーを用いた出来形管理の 監督・検査要領（土工編）

1. 目的

本要領は、地上移動体搭載型レーザースキャナー（以下、地上移動体搭載型LSという。）を用いた出来形管理に係わる監督・検査業務に必要な事項を定め、監督・検査業務の適切な実施や更なる効率化に資することを目的とする。

また、受注者に対しても、施工管理の各段階（工事測量、3次元設計データの作成、施工中の出来形確認・出来高確認、施工後の出来形確認・出来高確認、出来形管理帳票の作成）で、より作業の確実性や自動化・省力化が図られるように、出来形管理・出来高管理が効率的かつ正確に実施されるための適応範囲や具体的な実施方法、留意点等を示したものである。

2. 地上移動体搭載型LS活用のメリット

地上移動体搭載型LSを活用することによるメリットは、現状においては工事測量や出来形計測、数量算出など施工段階を中心としたメリットとなるが、今後、取得したデータの活用による維持管理の効率化等、様々なメリットが期待される。（参考資料－5参照）

今回、地上移動体搭載型LSの出来形計測の機能を踏まえた「地上移動体搭載型LSを用いた出来形管理の監督・検査要領」策定による発注者における主なメリットは、以下のとおりである。

2-1 工事目的物の品質確保

- 1) 2次元データから3次元設計データを作成するため、図面の照査が確実
 - ・詳細については、「5-5 3次元設計データチェックシートの確認」を参照。
- 2) 地上移動体搭載型LSによる出来形計測は面的な計測データとなるため、出来形が確実に確認が容易
 - ・詳細（監督職員対応）については、「5-7 出来形管理状況の把握」を参照。
 - ・詳細（検査職員対応）については、「6-1 出来形計測に係わる書面検査」を参照。
- 3) 出来形を面的に計測することによる品質確保
 - ・詳細については、「7-1 出来形管理基準及び規格値」を参照。
- 4) 面的な計測結果を用いた図面の作成及び数量算出による品質確保
 - ・面的な計測結果（工事測量、出来形計測等）から図面作成や数量算出を行うため、設計変更内容が確実に反映され、再利用性の高い完成図が納品される。

2-2 業務の効率化

- 1) 3次元設計データの作成による図面の照査が効率化
 - ・詳細については、「5-5 3次元設計データチェックシートの確認」を参照。
- 2) 実地検査における検査頻度を大幅に削減（ただし、出来形帳票作成ソフトウェア機能要求仕様書が配出され、対応したソフトウェアが導入されるまでは実地検査を行う）
- 3) 写真管理基準の効率化が可能
 - ・詳細については、「7-2 品質管理及び出来形管理写真基準」を参照。

3. 要領の対象範囲

本要領の対象範囲は、3次元設計データを活用した地上移動体搭載型LSを用いた土工における出来形管理を対象とする。

4. 用語の説明

用語の説明の内容は、参考資料－4に示す。

5. 監督職員の実施項目

本要領を適用した地上移動体搭載型LSを用いた出来形管理についての監督職員の実施項目は、以下の項目とする。

受注者の地上移動体搭載型LSによる出来形管理作業フロー	監督職員の実施項目
<pre> graph TD A[施工計画書] --> B[準備工] B --> C[3次元設計データ入力] C --> D["(施工)"] D --> E[出来形計測] E --> F[出来形帳票作成等] E -- "工事測量による修正" --> B </pre> <p>① 工事測量 ② 工事基準点設置 ③ 設計照査</p>	<p>① 施工計画書の受理・記載事項の確認 ・適用工程、出来形計測箇所、出来形管理基準・規格値・出来形管理写真基準等 ・使用機器・ソフトウェアについて施工計画書の記載及び添付資料等により確認</p> <p>② 基準点の指示 ・基準点の指示</p> <p>③ 設計図書の3次元化の指示 ・3次元設計データに基づいた設計照査や出来形管理、数量算出結果を受け取るために、設計図書を3次元化することを受注者に指示</p> <p>④ 工事基準点等の設置状況の把握 ・工事基準点の測量成果及び設置状況の把握 ・地上移動体搭載型LSを用いた出来形計測に必要な標定点の測量成果及び設置状況の把握</p> <p>⑤ 3次元設計データチェックシートの確認 ・3次元設計データが設計図書を基に正しく作成されていることを、3次元設計データチェックシートにより確認</p> <p style="text-align: center;">(通常工事の監督業務)</p> <p>⑥ 精度確認試験結果報告書の把握</p> <p>⑦ 出来形管理状況の確認 ・出来形管理図表の確認</p>

図－1 監督職員の実施項目

<本施工前及び工事施工中>

5-1 施工計画書の受理・記載事項の確認

受注者から提出された施工計画書の記載内容及び添付資料をもとに、下記の事項について確認を行う。

1) 適用工種の確認

地上移動体搭載型LSによる出来形管理を実施する工種について表-1の適用工種に該当していることを確認する。

表-1 適用工種

編	章	節	工種
共通編	土工	河川・海岸・ 砂防土工	掘削工
			盛土工

編	章	節	工種
共通編	土工	道路土工	掘削工
			路体盛土工
			路床盛土工

2) 出来形計測箇所、出来形管理基準及び規格値・出来形管理写真基準等の確認

「写真管理基準（案）」に基づき記載されていることを確認する。

3) 使用機器・ソフトウェアの確認

出来形管理に使用する地上移動体搭載型LS本体及びソフトウェアについては、下記の項目及び方法で確認する。

①地上移動体搭載型LS本体

地上移動体搭載型LSの計測性能は近距離限定の機器、長距離計測対応の機器など多岐にわたる。また、計測精度に関する仕様の記載方法も計測により適した形で標準化されていない。このため、本管理要領では、各システムの機器構成や性能を最大限に活用することを目的に、所定の要求精度を満たす計測可能範囲については、「地上移動体搭載型レーザースキャナーを用いた出来形管理要領（土工編）（案）」第2編第4章「地上移動体搭載型LSの精度確認試験実施手順書および試験結果報告書」にて確認する（参考資料-3）。

【平面位置及び、標高の要求精度】

起工測量、岩線計測 ±100mm 以内

部分払い出来高計測 ±200mm 以内

出来形計測 ±50mm 以内

（「参考資料-3 地上移動体搭載型LSの精度確認試験実施手順書及び試験結果報告書」による現場確認を行うこと。）

色データ：色データの取得が可能なが望ましい。

※当該現場内で計測精度が最も不利となる位置付近の検証点で上記の測定精度を満たすこと。

測定精度	精度確認については、「地上移動体搭載型レーザースキャナーを用いた出来形管理要領（土工編）（案）」参考資料－４「地上移動体搭載型LSの精度確認試験実施手順書および試験結果報告書」に示す現場精度確認の記録により確認する。（本監督検査要領 参考資料－３）
精度管理 （地上移動体搭載型LS本体）	地上移動体搭載型LSを製造するメーカーが推奨する定期点検を実施し、その有効期限内であることを示す記録を添付する。あるいは、計測実施時の12ヶ月以内に実施した上記の試験結果報告（本監督検査要領 参考資料－３）を添付にかえることができる。

②使用するソフトウェア

地上移動体搭載型LSで利用するソフトウェアが「地上移動体搭載型地上型レーザースキャナーを用いた出来形管理要領（土工編）（案）」に規定した機能を有するものであること。

3次元設計データソフトウェア	メーカーカタログあるいはソフトウェア仕様書
点群処理ソフトウェア	
出来形帳票作成ソフトウェア	
出来高算出ソフトウェア	

<添付資料の参考例>



図－２ メーカーカタログあるいは仕様書

5-2 基準点の指示

監督職員は、工事に使用する基準点を受注者に指示する。基準点は、4級基準点及び3級水準点（山間部では4級水準点を用いてもよい）、もしくはこれと同等以上のものは国土地理院が管理していなくても基準点として扱う。

5-3 設計図書の3次元化の指示

監督職員は、設計図書が2次元図面の場合、3次元設計データ（3次元の面的なデータ）に基づいた設計照査や出来形管理、数量算出結果を受け取るために、設計図書を3次元化することを受注者に指示する。

5-4 工事基準点等の設置状況の把握

監督職員は、受注者から工事基準点に関する測量成果を受理した段階で、工事基準点が、指示した基準点をもとにして設置したものであること、また、精度管理が適正に行われていることを把握する。

5-5 3次元設計データチェックシートの確認

監督職員は、3次元設計データが設計図書を基に正しく作成されていることを、受注者が確認し提出された「3次元設計データチェックシート」により確認する。

なお、必要に応じて、3次元設計データと設計図書との照合のために、根拠資料（工事基準点リスト、線形計算書または法線の中心点座標リスト、平面図、縦断図、横断図）の提出を求めることができる。

また、根拠資料は3次元設計データを用いて作成したCAD図面と、設計図書を重ね合わせた資料等、わかりやすい資料に替えることができる（参考資料-2参照）。

5-6 精度確認試験結果報告書の把握

監督職員は、受注者が実施（地上移動体搭載型LS計測の実施後に確認する）した地上移動体搭載型LSの測定精度に関する資料を受理した段階で、出来形管理に必要な測定精度を満たす結果であることを把握する（参考資料-3の（3）精度確認試験結果）。

5-7 出来形管理状況の把握

監督職員は、受注者の実施した出来形管理結果（出来形管理図表）を用いて出来形管理状況を把握する。

6. 検査職員の実施項目

本要領を適用した出来形管理箇所における出来形検査の実施項目は、当面の間、下記に示すとおりである。

<工事検査時>

6-1 出来形計測に係わる書面検査

1) 地上移動体搭載型 L S を用いた出来形管理に係わる施工計画書の記載内容

施工計画書に記載された出来形管理方法について、監督職員が実施した「施工計画書の受理・記載事項の確認結果」を工事打合せ簿で確認する。

(施工計画書に記載すべき具体的な事項については、本要領「5-1 施工計画書の受理・記載事項の確認」項目を参照)

2) 設計図書の 3 次元化に係わる確認

設計図書の 3 次元化の実施について、工事打合せ簿で確認する。

3) 地上移動体搭載型 L S を用いた出来形管理に係わる工事基準点等の測量結果等

出来形管理に利用する工事基準点や標定点について、受注者から測量結果が提出されていることを、工事打合せ簿で確認する。なお、出来形計測以外(起工測量、岩線計測、部分払出来高)で G N S S ローバーを用い標定点を設置した場合は、「G N S S の精度確認試験結果報告書」が、提出されていることを工事打合せ簿で確認する。

4) 3 次元設計データチェックシートの確認

3 次元設計データが設計図書(工事測量の結果、修正が必要な場合は修正後のデータ)を基に正しく作成されていることを受注者が確認した「3 次元設計データチェックシート」が、提出されていることを工事打合せ簿で確認する。

5) 地上移動体搭載型 L S を用いた出来形管理に係わる精度確認試験結果報告書の確認

地上移動体搭載型 L S を用いた出来形計測が適正な計測精度を満たしているかについて、受注者が確認した「精度確認試験結果報告書」が、提出されていることを工事打合せ簿で確認する。

6) 地上移動体搭載型 L S を用いた出来形管理に係わる「出来形管理図表」の確認

出来形管理図表について、出来形管理基準に定められた測定項目、測定頻度並びに規格値を満足しているか否かを確認する。

バラツキについては、各測定値の設計との離れの規格値に対する割合をプロットした分布図の凡例に従い判定する。

(※) 出来形管理要領によれば、分布図が具備すべき情報としては、以下のとおりとする。

- ・ 離れの計算結果の規格値に対する割合を示すヒートマップとして -100% ~ +100% の範囲で出来形評価用データのポイント毎に結果示す色をプロットするとともに、色の凡例を明示
- ・ ±50% の前後、±80% の前後が区別できるように別の色で明示
- ・ 規格値の範囲外については、-100% ~ +100% の範囲とは別の色で明示
- ・ 発注者の求めに応じて規格値の 50% 以内に収まっている計測点の個数、規格値の 80% 以内に収まっている計測点の個数について図中の任意の箇所に明示できることが望ましい。
- ・ 規格値が正負いずれかしか設定されていない工種についても、正負を逆転した側にも規格値が存在するものとして表示することが望ましい。

7) 品質管理及び出来形管理写真の確認

「7-2 品質管理及び出来形管理写真基準」に基づいて撮影されていることを確認する。

8) 電子成果品の確認

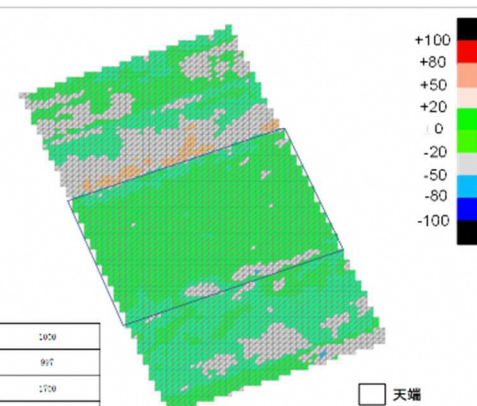
出来形管理や数量算出の結果等の工事書類が、「工事完成図書の電子納品等要領」で定める「ICON」フォルダに格納されていることを確認する。

電子成果品	<ul style="list-style-type: none"> ・ 3次元設計データ (LandXML等のオリジナルデータ (T I N)) ・ 出来形管理資料 (出来形管理図表 (PDF) または、ビューワー付き3次元データ) ・ 地上移動体搭載型LSによる出来形評価用データ (CSV、LandXML、LAS等のポイントファイル) ・ 地上移動体搭載型LSによる出来形計測データ (LandXML等のオリジナルデータ (T I N)) ・ 地上移動体搭載型LSによる計測点群データ (CSV、LandXML、LAS等のポイントファイル) ・ 工事基準点 (CSV、LandXML、SIMA等のポイントファイル)
-------	--

様式-31-2

出来形合否判定総括表

工 種	道路土工	測点 No. 1~No. 3	
種 別	盛土	合否判定結果	合格

測定項目		規格値	判定	測点
天端 標高取差	平均値	-11mm	±50mm	
	最大値(差)	42mm	±100mm	
	最小値(差)	-62mm	±100mm	
	データ数	1600	1点/m ² 以上 (1000点以上)	
	評価面積	1000m ²		
	異常点数	0	0.3%未満 (3点以下)	
法面 標高取差	平均値	7mm	±80mm	
	最大値(差)	92mm	±140mm	
	最小値(差)	-60mm	±140mm	
	データ数	1700	1点/m ² 以上 (1700点以上)	
	評価面積	1700m ²		
	異常点数	0	0.3%未満 (5点以下)	

天端の ばらつき	規格値の±50% 以内のデータ数	1600
法面の ばらつき	規格値の±50% 以内のデータ数	1700
	規格値の±10% 以内のデータ数	1540

□ 天端

凡例:

図-3 作成帳票例 (出来形管理図表)

6-2 出来形計測に係わる実地検査

検査職員は、施工管理データが搭載された出来形管理用T S等を用いて、現地で自らが指定した箇所の出来形計測を行い、3次元設計データの設計面と実測値との標高差が規格値内であるかを検査する。（ただし、出来形帳票作成ソフトウェアの機能要求仕様書が配出され、計測データの改ざん防止や信憑性の確認可能なソフトウェアが現場導入されるまで期間とする）。

検査頻度は表-2のとおりとする。（ここでいう断面とは厳格に管理断面を指すものではなく、概ね同一断面上の数か所の標高を計測することを想定している。）

なお、「7-1 出来形管理基準及び規格値」に示す基準を適用できない場合は、「土木工事施工管理基準（案）」の「1-2-3-2-1 掘削工」、「1-2-3-3-1 盛土工」、あるいは、「1-2-4-2-1 掘削工」、「1-2-4-3-1 路体盛土工、1-2-4-4-1 路床盛土工」に示される出来形管理基準及び規格値によることができる。

表-2 検査頻度

工種	計測箇所	確認内容	検査頻度
河川土工	検査職員が指定する平場上あるいは天端上の任意の箇所	3次元設計データの設計面と実測値との標高較差または水平較差	1工事につき1断面
道路土工	検査職員が指定する平場上あるいは天端上の任意の箇所	3次元設計データの設計面と実測値との標高較差または水平較差	1工事につき1断面

7. 管理基準及び規格値等

7-1 出来形管理基準及び規格値

本管理要領に基づく出来形管理基準及び規格値は、「土木工事施工管理基準及び規格値(案)」に定められたものとし、測定値はすべて規格値を満足しなくてはならない。

なお、管理基準及び規格値に関する留意点としては、以下の項目がある。

- ①本要領を用いた施工管理の実施にあたっては、法面の小段部に、側溝工などの構造物が設置されるなど土工面が露出していない場合、小段部の出来形管理は、小段部に設置する工種の出来形管理基準及び規格値によることができる。
- ②出来形管理基準及び規格値に示される「個々の計測値」は、すべての測定値が規格値を満足しなくてはならない。本管理要領におけるすべての測定値が規格値を満足するとは、出来形評価用データのうち、99.7%が「個々の計測値」の規格値を満たすものをいう。

7-2 品質管理及び出来形管理写真基準

本管理要領に関する工事写真の撮影は、「写真管理基準（案）」に定められたものとする。

なお、撮影の留意点としては、以下の項目がある。

- ①出来形管理状況の写真は、地上移動体搭載型LSの設置状況が分かるものとする。
- ②被写体として写しこむ小黒板については、工事名・工種等・出来形計測点（測点・箇所）を記述し、設計寸法・実測寸法・略図については省略してよい。



図－4 写真撮影例

参 考 資 料

参考資料－1 通常工事と「地上移動体搭載型LSを用いた出来形管理」の監督・検査の相違点比較一覧

1-1 河川土工

1-2 道路土工

参考資料－2 3次元設計データチェックシート及び照査結果資料

2-1 河川土工

2-2 道路土工

参考資料－3 精度確認試験結果報告書

参考資料－4 用語の説明

参考資料－5 地上移動体搭載型LSを用いた出来形管理の活用により期待される機能と導入効果

参考資料1-2 通常工事と「地上移動体搭載型LSを用いた出来形管理」の監督・検査の相違点比較一覧（道路土工）

地上移動体搭載型LSをT L Sと記載している

【監督関係】

項目	通常工事における監督・検査基準等	地上移動体搭載型LSを用いた出来形管理の監督・検査要領	備考
1. 施工計画書の受理		要領5-1 施工計画書の受理・記載事項の確認 ①適用工種の確認 ②出来形計測箇所、出来形管理基準及び規格値・出来形管理写真基準等の確認 ③使用機器・ソフトウェアの確認	・地上移動体搭載型LSを用いた出来形管理に関する記載事項を確認する。
2. 監督職員の確認事項		要領5-3 設計図書の3次元化の指示 ①設計図書の3次元化の指示	・3次元設計データに基づいた設計照査や出来形管理、数量算出結果を受け取るために、設計図書を3次元化することを受注者に指示する。
		要領5-4 工事基準点等の設置状況の把握 ①標定点の設置状況の把握	・標定点を利用する場合は、指示した基準点をもとにして設置したものであること、また、精度管理が適正に行われていることを把握する。
		要領5-5 3次元設計データチェックシートの確認 ①3次元設計データチェックシートの確認	・3次元設計データが設計図書を基に正しく作成されていることを、受注者が確認した「3次元設計データチェックシート」により確認する。必要により、根拠資料等の提出を求めることができる。
		要領5-6 精度確認試験結果報告書の把握 ①精度確認試験結果の把握	・地上移動体搭載型LSを用いた計測結果が適正な計測精度を満たしているかについて、受注者が実施した「精度確認試験結果報告書」を把握する。
		要領5-7 出来形管理状況の把握 ①地上移動体搭載型LSによる出来形管理結果(出来形管理図表)による出来形管理状況の把握	・出来形管理図を確認し、出来形管理状況を把握する。

【検査関係】

項目	通常工事における監督・検査基準等	地上移動体搭載型LSを用いた出来形管理の監督・検査要領	備考																						
1. 出来形管理に関わる資料検査	<p>品質管理・出来形管理写真管理基準</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>工程</th> <th>撮影項目</th> <th>撮影頻度(時期)</th> <th>提出頻度</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td rowspan="2">掘削工</td> <td>土質等の判別</td> <td>地質が変わる毎に1回[掘削中]</td> <td rowspan="2">代表箇所各1枚</td> </tr> <tr> <td>法長</td> <td>200m又は1施工箇所(1回[掘削後])</td> </tr> <tr> <td rowspan="2">路体盛土工 路床盛土工</td> <td>巻出し厚</td> <td>200mに1回[巻出し時]</td> <td rowspan="2">代表箇所各1枚</td> </tr> <tr> <td>締固め状況</td> <td>転圧機械又は地質が変わる毎に1回[締固め時]</td> </tr> <tr> <td rowspan="2">路床盛土工</td> <td>法長</td> <td>200m又は1施工箇所(1回[施工後])</td> <td rowspan="2">代表箇所各1枚</td> </tr> <tr> <td>幅</td> <td></td> </tr> </tbody> </table>	工程	撮影項目	撮影頻度(時期)	提出頻度	掘削工	土質等の判別	地質が変わる毎に1回[掘削中]	代表箇所各1枚	法長	200m又は1施工箇所(1回[掘削後])	路体盛土工 路床盛土工	巻出し厚	200mに1回[巻出し時]	代表箇所各1枚	締固め状況	転圧機械又は地質が変わる毎に1回[締固め時]	路床盛土工	法長	200m又は1施工箇所(1回[施工後])	代表箇所各1枚	幅		<p>要領6-1-2) 設計図書の3次元化に係る確認 ・設計図書の3次元化の実施について、工事打合せ簿により確認</p> <p>要領6-1-3) 地上移動体搭載型LSを用いた出来形管理に係わる工事基準点等の測量結果等 ・地上移動体搭載型LSを用いた計測に標定点を利用する場合は、測量成果が提出されていることを工事打合せ簿により確認</p> <p>要領6-1-4) 3次元設計データチェックシートの確認 ・「3次元設計データチェックシート」が提出され、監督職員が確認していることを、工事打合せ簿により確認</p> <p>要領6-1-5) 地上移動体搭載型LSを用いた出来形管理に係わる精度確認試験結果報告書の確認 ・「精度確認試験結果報告書」が提出されていることを工事打合せ簿により確認</p> <p>要領6-1-8) 電子成果品の確認 出来形管理や数量算出の結果等の電子成果品が提出され「工事完成図書」の電子納品等の要領で定める「ICON」フォルダに格納されていることを確認</p>	<p>・3次元設計データに基づいた設計照査や出来形管理、数量算出結果を受け取るために、設計図書の3次元化の実施について工事打合せ簿で確認する。</p> <p>・地上移動体搭載型LSを用いた計測に標定点を利用する場合は、受注者から測量結果が提出されていることを工事打合せ簿で確認する。</p> <p>・地上移動体搭載型LSを用いた出来形管理では、監督職員による3次元設計データチェックシートの確認を工事打ち合わせ簿で確認する。</p> <p>・地上移動体搭載型LSを用いた計測結果が適正な計測精度を満たしているかについて、受注者から「精度確認試験結果報告書」が提出されていることを工事打合せ簿で確認する。</p> <p>・成果品は、出来形計測データ、3次元設計データ、計測点群データ、工事基準点および標定点データ、出来形管理資料である。</p> <p>・地上移動体搭載型LSによる出来形の計測データは、データが連続的の相関を持ったデータかつ、施工全体の面的なデータであることから、最小限の確認を行うことで精度検証が可能のため、写真管理箇所を低減している。</p>
		工程	撮影項目	撮影頻度(時期)	提出頻度																				
掘削工	土質等の判別	地質が変わる毎に1回[掘削中]	代表箇所各1枚																						
	法長	200m又は1施工箇所(1回[掘削後])																							
路体盛土工 路床盛土工	巻出し厚	200mに1回[巻出し時]	代表箇所各1枚																						
	締固め状況	転圧機械又は地質が変わる毎に1回[締固め時]																							
路床盛土工	法長	200m又は1施工箇所(1回[施工後])	代表箇所各1枚																						
	幅																								
2. 実施検査	<p>地方整備局土木工事検査技術基準(案)別表第2出来形寸法検査基準</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>工種</th> <th>検査内容</th> <th>検査密度</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>共通</td> <td>土工 基準高、幅、法長</td> <td>200mにつき1箇所(ただし施工延長200m以下の場合は2箇所以上)</td> </tr> </tbody> </table>	工種	検査内容	検査密度	共通	土工 基準高、幅、法長	200mにつき1箇所(ただし施工延長200m以下の場合は2箇所以上)	<p>要領6-2 出来形計測に係る実地検査 ・TS等による計測により確認</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>工種</th> <th>計測箇所</th> <th>確認内容</th> <th>検査頻度</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>道路土工</td> <td>検査職員が指定する平場にあるいは天端上の任意の箇所</td> <td>3次元設計データの設計面と実測値との標高較差 または水平較差</td> <td>1工事につき1断面</td> </tr> </tbody> </table>	工種	計測箇所	確認内容	検査頻度	道路土工	検査職員が指定する平場にあるいは天端上の任意の箇所	3次元設計データの設計面と実測値との標高較差 または水平較差	1工事につき1断面	<p>・地上移動体搭載型LSによる出来形の計測データは、データが連続的の相関を持ったデータかつ、施工全体の面的なデータであることから、実地頻度を低減している。</p>								
工種	検査内容	検査密度																							
共通	土工 基準高、幅、法長	200mにつき1箇所(ただし施工延長200m以下の場合は2箇所以上)																							
工種	計測箇所	確認内容	検査頻度																						
道路土工	検査職員が指定する平場にあるいは天端上の任意の箇所	3次元設計データの設計面と実測値との標高較差 または水平較差	1工事につき1断面																						

参考資料 2-1 3次元設計データチェックシート及び照査結果資料（河川土工編）

（様式-1）

令和 年 月 日

工 事 名： _____

受 注 者 名： _____

作 成 名： _____ 印

3次元設計データチェックシート

項目	対象	内容	チェック結果
1) 基準点及び 工事基準点	全点	・ 監督職員の指示した基準点を使用しているか？	
		・ 工事基準点の名称は正しいか？	
		・ 座標は正しいか？	
2) 平面線形	全延長	・ 起終点の座標は正しいか？	
		・ 変化点（線形主要点）の座標は正しいか？	
		・ 曲線要素の種別・数値は正しいか？	
		・ 各測点の座標は正しいか？	
3) 縦断線形	全延長	・ 線形起終点の測点、標高は正しいか？	
		・ 縦断変化点の測点、標高は正しいか？	
		・ 曲線要素は正しいか？	
4) 出来形横断面 形状	全延長	・ 作成した出来形横断面形状の測点、数は適切か？	
		・ 基準高、幅、法長は正しいか？	
5) 3次元設計 データ	全延長	・ 入力した2)～4)の幾何形状と出力する3次元設計データは同一となっているか？	

※1 各チェック項目について、チェック結果欄に“○”と記すこと。

※2 受注者が監督職員に様式-1を提出した後、監督職員から様式-1を確認するための資料の請求があった場合は、受注者は以下の資料等を速やかに提示するものとする。

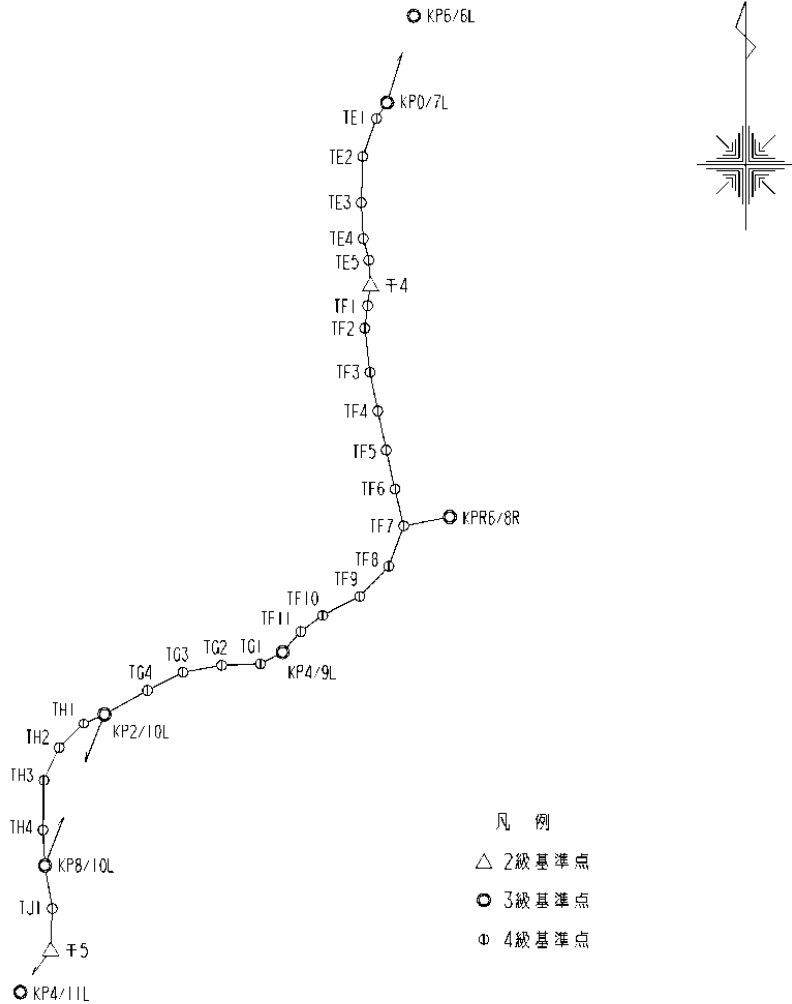
- ・ 工事基準点リスト（チェック入り）
- ・ 法線の中心点座標リスト（チェック入り）
- ・ 平面図（チェック入り）
- ・ 縦断図（チェック入り）
- ・ 横断図（チェック入り）
- ・ 3次元ビュー（ソフトウェアによる表示あるいは印刷物）

※添付資料については、上記以外にわかりやすいものがある場合は、これに替えることができる。

- ・工事基準点リスト (チェック入り)

4級基準点網図

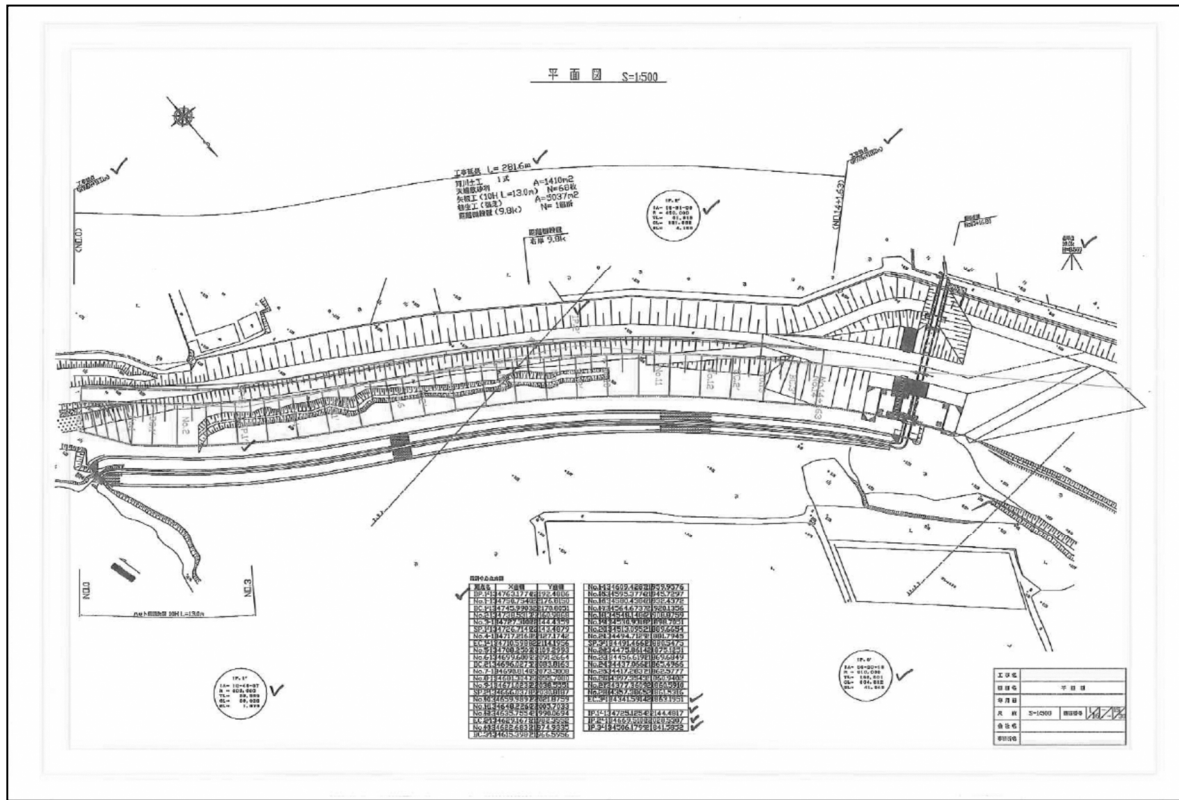
S=1:25000



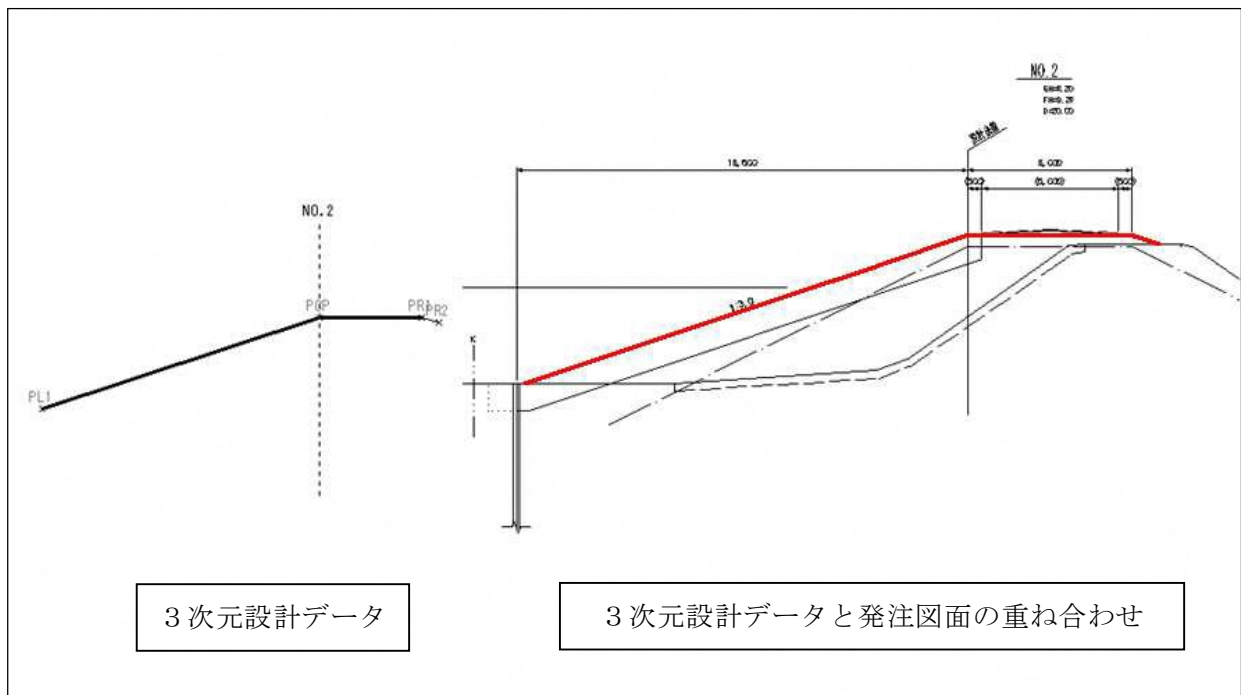
基準点成果表

				世界測地系			
測点名	X座標	Y座標	備考	測点名	X座標	Y座標	備考
千4 ✓	-103592.645	-53971.965	2級基準点	TF4 ✓	-104073.411	-53943.604	4級基準点
千5 ✓	-106133.790	-55192.361	〃	TF5 ✓	-104222.811	-53911.981	〃
KP6/6L ✓	-102566.552	-53805.858	3級基準点	TF6 ✓	-104371.743	-53878.598	〃
KP0/7L ✓	-102897.874	-53908.500	〃	TF7 ✓	-104511.791	-53845.280	〃
KP6/8R ✓	-104477.348	-53669.206	〃	TF8 ✓	-104665.056	-53902.104	〃
KP4/9L ✓	-104993.148	-54307.238	〃	TF9 ✓	-104780.424	-54013.042	〃
KP2/10L ✓	-105230.181	-54987.389	〃	TF10 ✓	-104853.023	-54154.538	〃
KP8/10L ✓	-105811.653	-55214.489	〃	TF11 ✓	-104914.141	-54238.118	〃
KP4/11L ✓	-106294.412	-55308.723	〃	TG1 ✓	-105038.052	-54392.649	〃
TE1 ✓	-102958.485	-53948.860	4級基準点	TG2 ✓	-105043.204	-54539.888	〃
TE2 ✓	-103102.553	-54001.759	〃	TG3 ✓	-105069.858	-54688.396	〃
TE3 ✓	-103279.147	-54006.884	〃	TG4 ✓	-105138.964	-54823.046	〃
TE4 ✓	-103416.596	-53999.420	〃	TH1 ✓	-105267.033	-55067.216	〃
TE5 ✓	-103497.830	-53978.296	〃	TH2 ✓	-105361.017	-55160.314	〃
TF1 ✓	-103671.867	-53983.149	〃	TH3 ✓	-105486.259	-55218.934	〃
TF2 ✓	-103757.779	-53993.677	〃	TH4 ✓	-105675.217	-55221.966	〃
TF3 ✓	-103925.787	-53973.651	〃	TJ1 ✓	-105975.513	-55186.171	〃

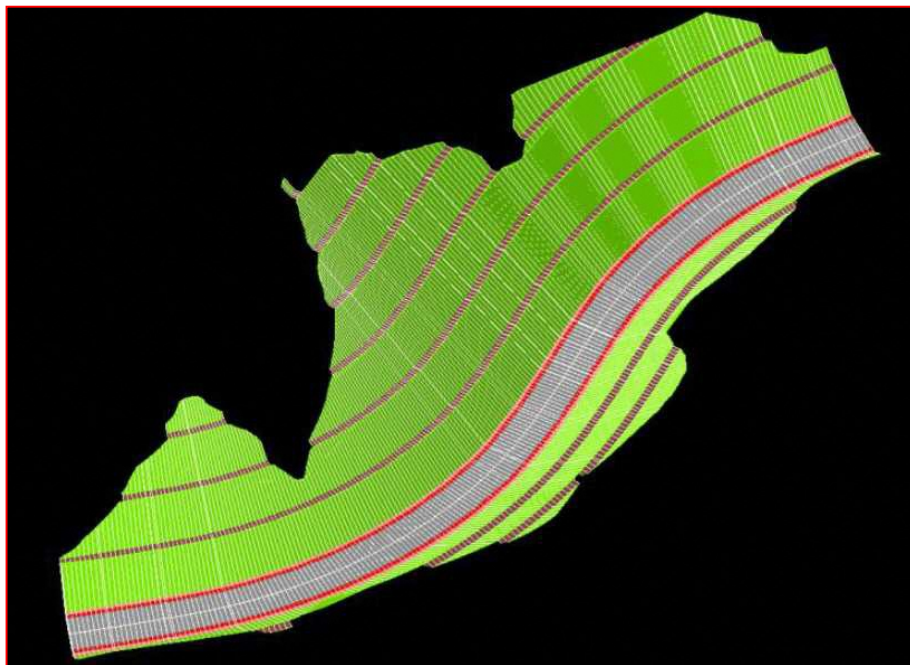
・平面図（チェック入り）（例）



- ・ 横断面図（重ね合わせ機能の利用）（例）



- ・ 3次元ビュー（ソフトウェアによる表示あるいは印刷物）（例）



参考資料 2-2 3次元設計データチェックシート及び照査結果資料（道路土工編）

（様式-1）

令和 年 月 日

工 事 名： _____

受 注 者 名： _____

作 成 名： _____ 印

3次元設計データチェックシート

項目	対象	内容	チェック結果
1) 基準点及び 工事基準点	全点	・ 監督職員の指示した基準点を使用しているか？	
		・ 工事基準点の名称は正しいか？	
		・ 座標は正しいか？	
2) 平面線形	全延長	・ 起終点の座標は正しいか？	
		・ 変化点（線形主要点）の座標は正しいか？	
		・ 曲線要素の種別・数値は正しいか？	
		・ 各測点の座標は正しいか？	
3) 縦断線形	全延長	・ 線形起終点の測点、標高は正しいか？	
		・ 縦断変化点の測点、標高は正しいか？	
		・ 曲線要素は正しいか？	
4) 出来形横断面 形状	全延長	・ 作成した出来形横断面形状の測点、数は適切か？	
		・ 基準高、幅、法長は正しいか？	
5) 3次元設計 データ	全延長	・ 入力した2)～4)の幾何形状と出力する3次元設計データは同一となっているか？	

※1 各チェック項目について、チェック結果欄に“○”と記すこと。

※2 受注者が監督職員に様式-1を提出した後、監督職員から様式-1を確認するための資料の請求があった場合は、受注者は以下の資料等を速やかに提示するものとする。

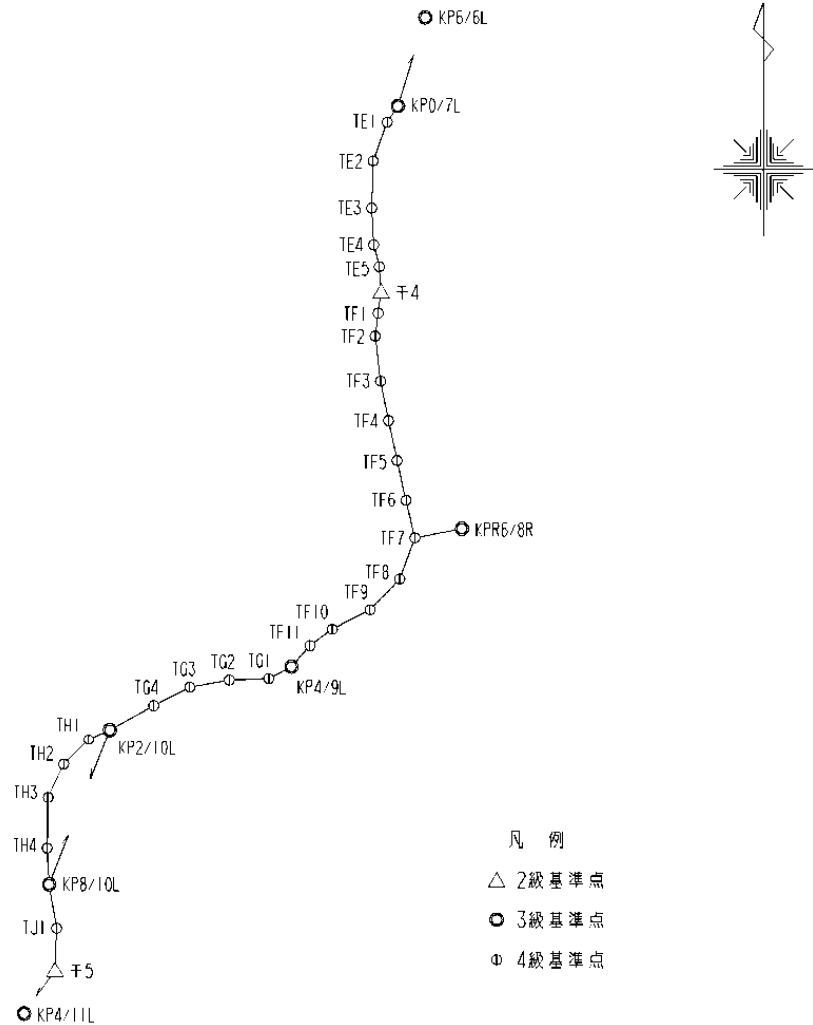
- ・ 工事基準点リスト（チェック入り）
- ・ 線形計算書（チェック入り）
- ・ 平面図（チェック入り）
- ・ 縦断図（チェック入り）
- ・ 横断図（チェック入り）
- ・ 3次元ビュー（ソフトウェアによる表示あるいは印刷物）

※添付資料については、上記以外にわかりやすいものがある場合は、これに替えることができる。

- ・工事基準点リスト (チェック入り)

4級基準点網図

S=1:25000



基準点成果表

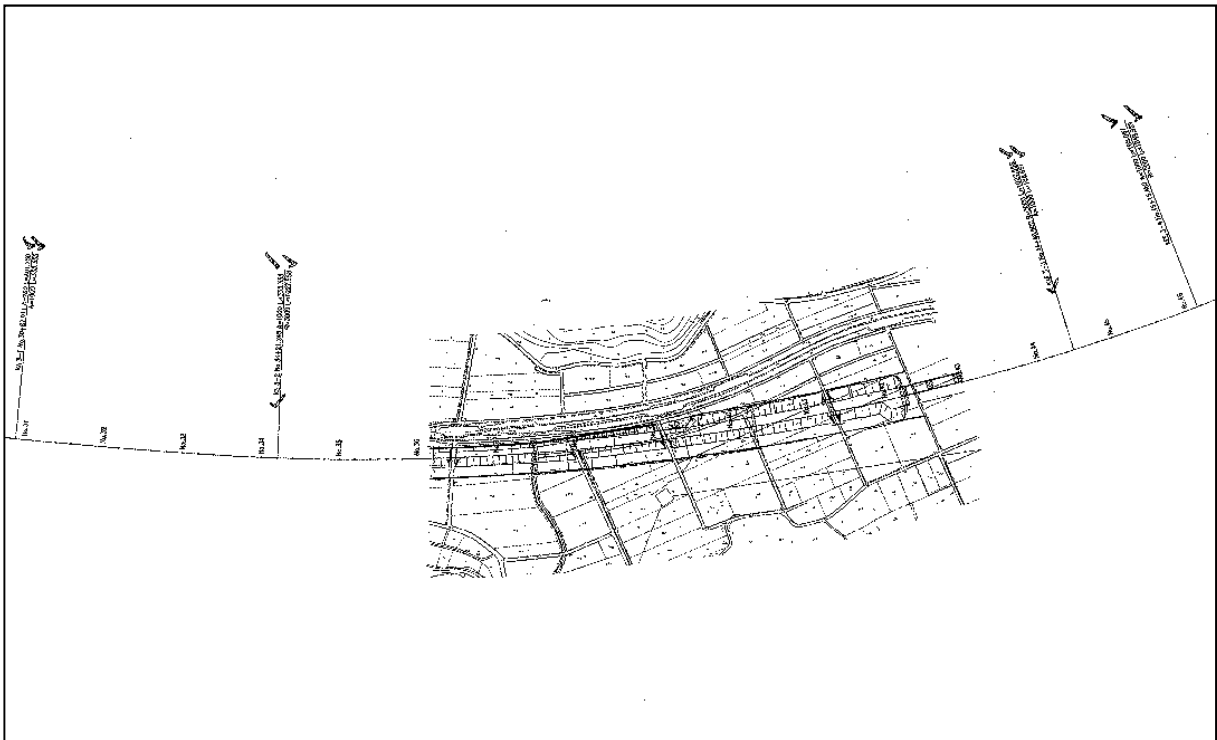
				世界測地系			
測点名	X 座標	Y 座標	備考	測点名	X 座標	Y 座標	備考
千4	-103592.645	-53971.965	2級基準点	TF4	-104073.411	-53943.604	4級基準点
千5	-106133.790	-55192.361	〃	TF5	-104222.811	-53911.981	〃
KP6/6L	-102566.552	-53805.858	3級基準点	TF6	-104371.743	-53878.598	〃
KP0/7L	-102897.874	-53908.500	〃	TF7	-104511.791	-53845.280	〃
KP6/8R	-104477.348	-53669.206	〃	TF8	-104665.056	-53902.104	〃
KP4/9L	-104993.148	-54307.238	〃	TF9	-104780.424	-54013.042	〃
KP2/10L	-105230.181	-54987.389	〃	TF10	-104853.023	-54154.538	〃
KP8/10L	-105811.653	-55214.489	〃	TF11	-104914.141	-54238.118	〃
KP4/11L	-106294.412	-55308.723	〃	TG1	-105038.052	-54392.649	〃
TE1	-102958.485	-53948.860	4級基準点	TG2	-105043.204	-54539.888	〃
TE2	-103102.553	-54001.759	〃	TG3	-105069.858	-54688.396	〃
TE3	-103279.147	-54006.884	〃	TG4	-105138.964	-54823.046	〃
TE4	-103416.596	-53999.420	〃	TH1	-105267.033	-55067.216	〃
TE5	-103497.830	-53978.296	〃	TH2	-105361.017	-55160.314	〃
TF1	-103671.867	-53983.149	〃	TH3	-105486.259	-55218.934	〃
TF2	-103757.779	-53993.677	〃	TH4	-105675.217	-55221.966	〃
TF3	-103925.787	-53973.651	〃	TJI	-105975.513	-55186.171	〃

・線形計算書 (チェック入り) (例)

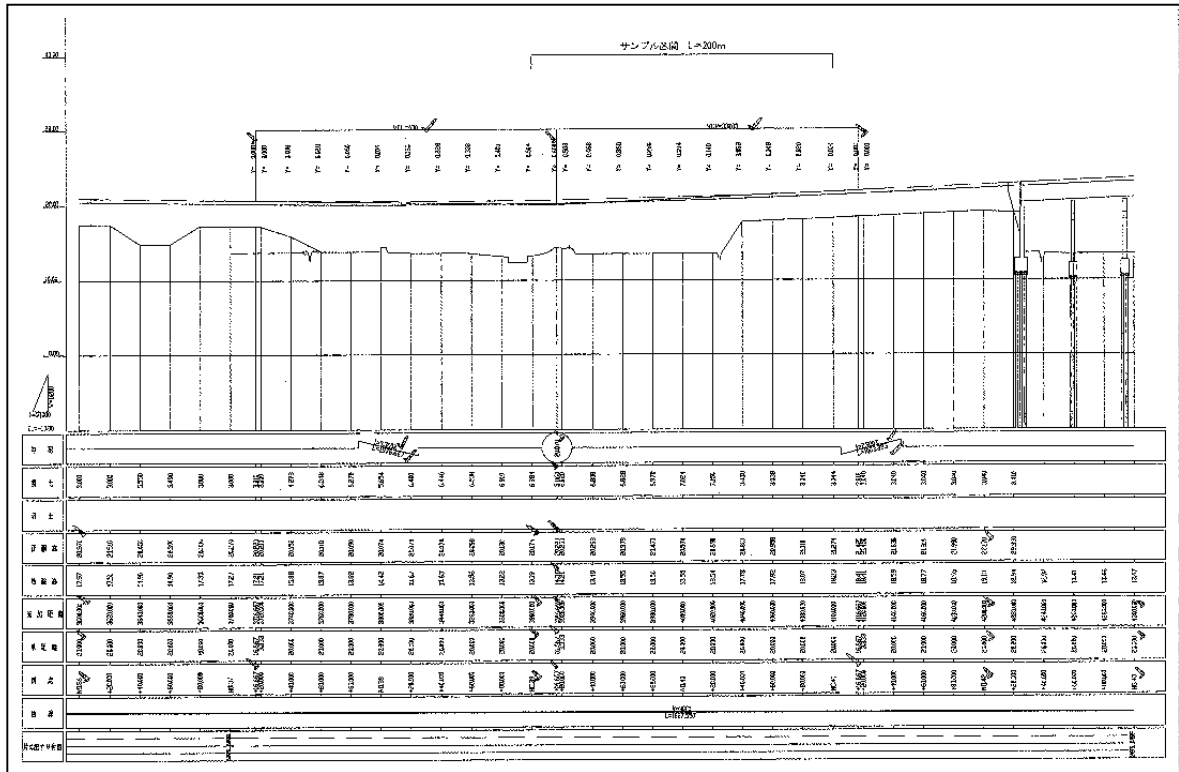
線形計算書

要素番号	1	直線					
BP	: X = -87,422.0000	Y = 42,916.0000	方向角 = 357° 19' 14.6661"	測点 0 + 0.0000			
BC1	: X = -87,400.5562	Y = 42,914.9965	要素長 = 21.4672	測点 1 + 1.4672			
要素番号	2	円(左曲がり)					
BC1	: X = -87,400.5562	Y = 42,914.9965	方向角 = 357° 19' 14.6661"	測点 1 + 1.4672			
EC1	: X = -87,378.1512	Y = 42,876.2809	方向角 = 258° 36' 16.6569"	測点 3 + 2.8173			
IP	: X = -87,372.6270	Y = 42,913.6895	LA = 98° 42' 58.0092"				
S.P	: X = -87,382.7562	Y = 42,805.7863	要素長 = 41.3501				
M	: X = -87,401.6781	Y = 42,891.0228					
R =	24.0000	L = 41.3501	C = 36.4221	IA = 98° 42' 58.0092"			
TL =	27.9598	SL = 12.8477					
要素番号	3	直線					
EC1	: X = -87,378.1512	Y = 42,876.2809	方向角 = 258° 36' 16.6569"	測点 3 + 2.8173			
BC2	: X = -87,386.2592	Y = 42,846.0530	要素長 = 41.0369	測点 5 + 3.8542			
要素番号	4	円(右曲がり)					
BC2	: X = -87,386.2592	Y = 42,846.0530	方向角 = 258° 36' 16.6569"	測点 5 + 3.8542			
EC2	: X = -87,365.8523	Y = 42,816.4520	方向角 = 350° 33' 36.7373"	測点 7 + 3.9774			
IP	: X = -87,391.3702	Y = 42,820.8947	IA = 91° 57' 20.0805"				
S.P	: X = -87,382.3348	Y = 42,826.9237	要素長 = 40.1232				
M	: X = -87,361.7520	Y = 42,841.1135					
R =	25.0000	L = 40.1232	C = 35.9535	IA = 91° 57' 20.0805"			
TL =	25.8682	SL = 10.9745					
要素番号	5	直線					
EC2	: X = -87,365.8523	Y = 42,816.4520	方向角 = 350° 33' 36.7373"	測点 7 + 3.9774			
BC3	: X = -87,363.8225	Y = 42,816.1146	要素長 = 2.0576	測点 7 + 6.0350			

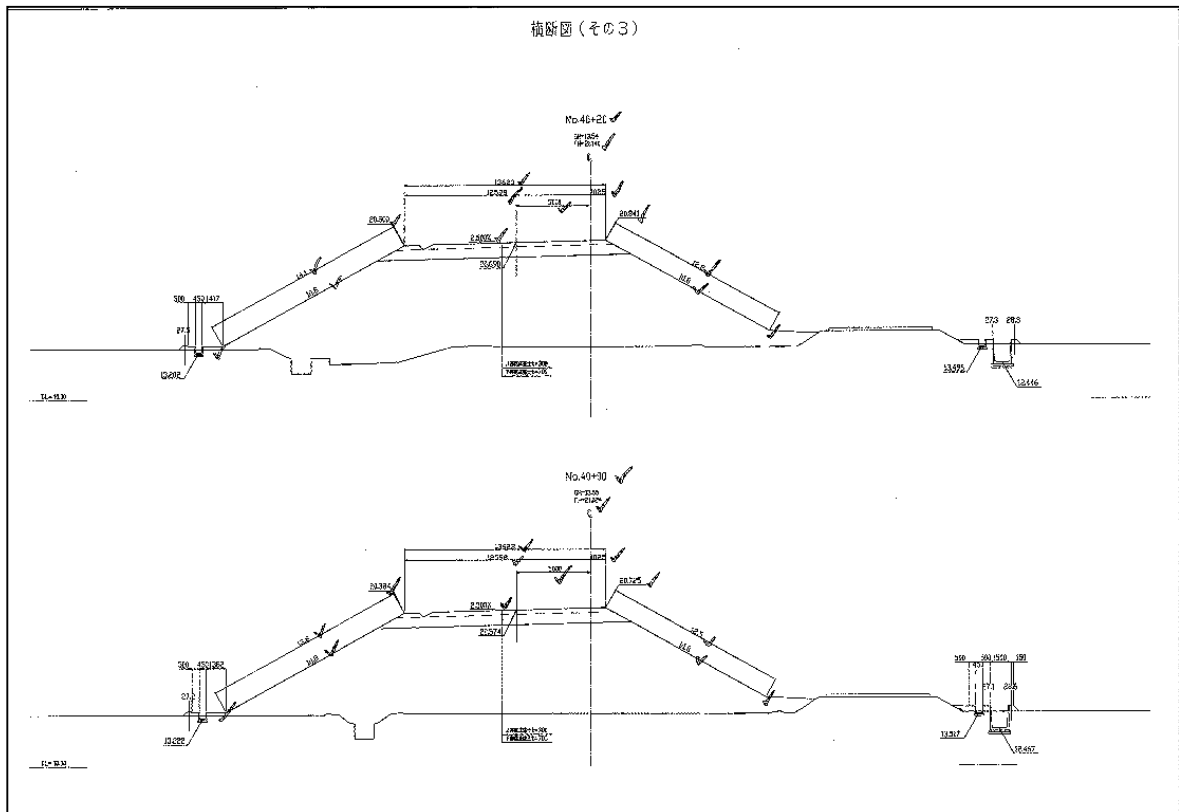
・平面図 (チェック入り) (例)



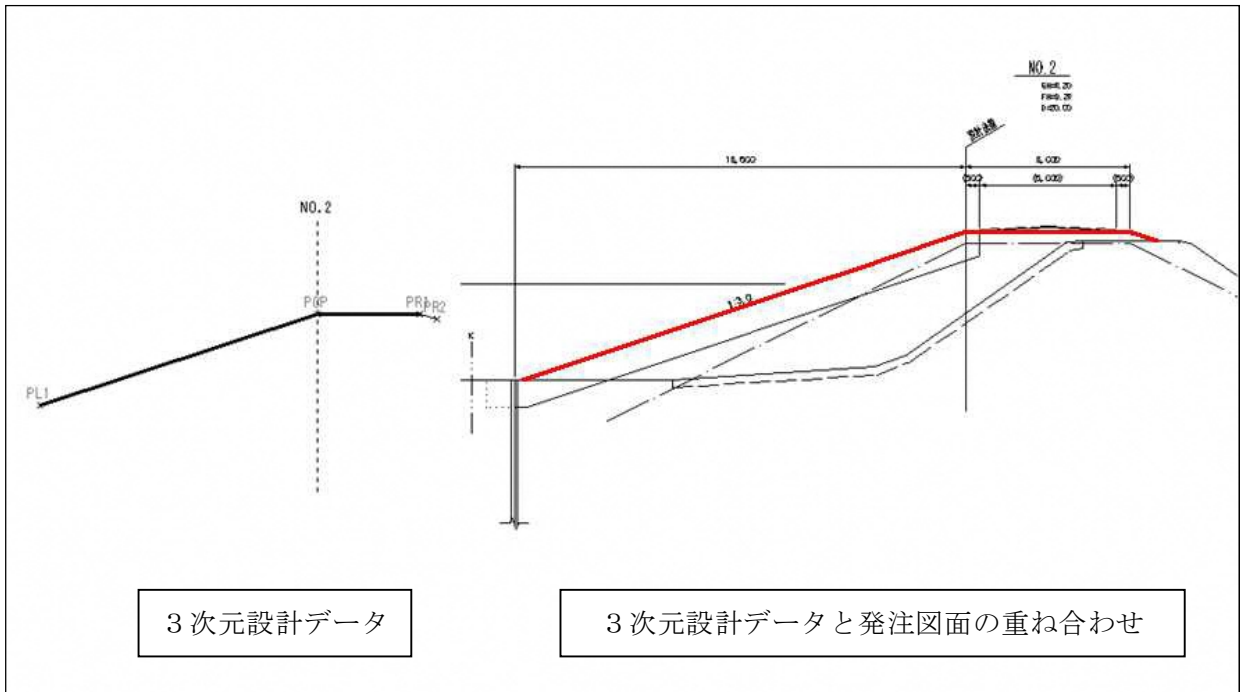
・縦断面図 (チェック入り) (例)



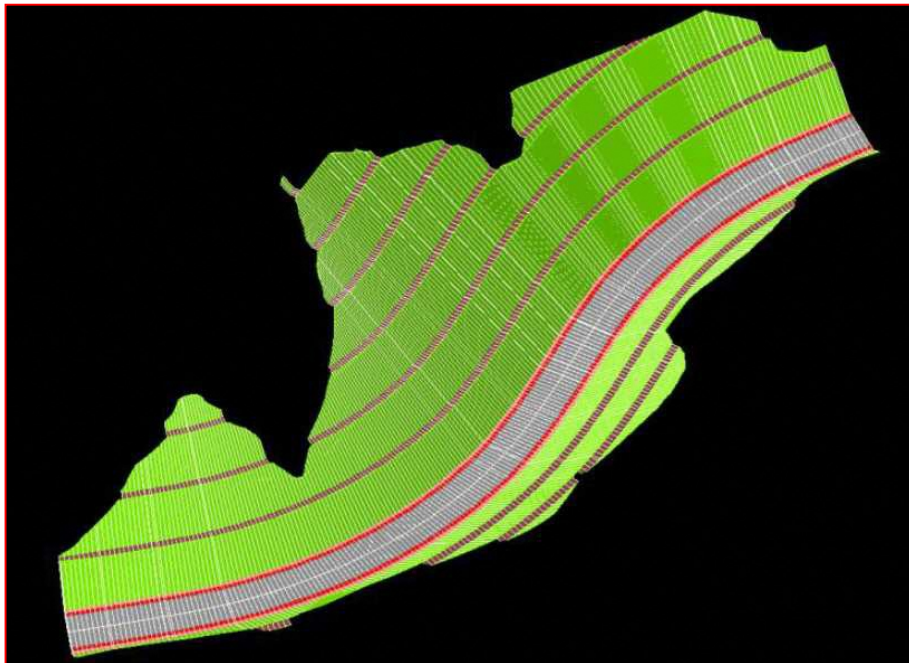
・横断面図 (チェック入り) (例)



- ・ 横断面図（重ね合わせ機能の利用）（例）



- ・ 3次元ビュー（ソフトウェアによる表示あるいは印刷物）（例）



参考資料－3 精度確認試験結果報告書

精度確認試験結果報告書

計測実施日：令和〇〇年〇月〇日

機器の所有・試験者あるいは精度管理担当者：(株)〇〇測量

精度 次郎 印

(1) 試験概要 (a. 自動追尾式 TS との連動 LS の例)

<p>精度確認の対象機器</p> <p>メーカー : (株)ABC</p> <p>装置名称 :</p> <p>主要構成機器 :</p> <p>(<input type="checkbox"/>添付様式－1に記載のとおり)</p>	
<p>検証機器 (真値を計測する測定機器)</p> <p>①検証点の高さ</p> <p>レベル :</p> <p>(<input type="checkbox"/>検定済み)</p> <p>②検証点の平面座標</p> <p>TS :</p> <p>(<input type="checkbox"/>検定済み)</p>	
<p>測定記録</p> <p>測定期日：令和〇〇年〇月〇日</p> <p>測定条件：天候 晴れ</p> <p>気温 12℃</p> <p>測定場所：(一社)〇〇</p> <p>構内試験ヤードにて</p> <p>検証機器と既知点の距離：約〇〇m</p>	
<p>精度確認方法</p> <p>地上移動体搭載型LSと真値座標の較差</p>	

精度確認試験結果報告書

計測実施日：令和〇〇年〇月〇日

機器の所有・試験者あるいは精度管理担当者：(株)〇〇測量

精度 次郎 印

(1) 試験概要 (b. モービルマッピングシステムの例)

<p>精度確認の対象機器</p> <p>メーカー : (株)ABC</p> <p>装置名称 :</p> <p>主要構成機器 :</p> <p>(□添付様式-1に記載のとおり)</p>	<p>写真</p> 
<p>検証機器 (真値を計測する測定機器)</p> <p>① 検証点の高さ</p> <p>レベル :</p> <p>(□検定済み)</p> <p>② 検証点の平面座標</p> <p>TS :</p> <p>(□検定済み)</p>	<p>写真</p> 
<p>測定記録</p> <p>測定期日：令和〇〇年〇月〇日</p> <p>測定条件：天候 晴れ</p> <p>気温 12℃</p> <p>測定場所：(一社)〇〇</p> <p>構内試験ヤードにて</p> <p>検証機器と既知点の距離：約〇〇m</p>	<p>写真</p> 
<p>精度確認方法</p> <p>地上移動体搭載型LSと真値座標の較差</p>	<p>写真</p>

精度確認試験結果報告書

計測実施日：令和〇〇年〇月〇日

機器の所有・試験者あるいは精度管理担当者：(株)〇〇測量

精度 次郎 印

(1) 試験概要 (c. バックホウ搭載レーザースキャナー計測システムの例)

<p>精度確認の対象機器</p> <p>メーカー : (株)ABC</p> <p>装置名称 :</p> <p>主要構成機器 :</p> <p>(□添付様式-1に記載のとおり)</p>	<p>写真</p> 
<p>検証機器 (真値を計測する測定機器)</p> <p>①検証点の高さ</p> <p>レベル :</p> <p>(□検定済み)</p> <p>②検証点の平面座標</p> <p>TS :</p> <p>(□検定済み)</p>	<p>写真</p> 
<p>測定記録</p> <p>測定期日：〇〇年〇〇月〇〇日</p> <p>測定条件：天候 晴れ</p> <p>気温 12℃</p> <p>測定場所：〇〇〇〇〇〇</p> <p>〇〇〇〇〇〇にて</p> <p>検証機器と既知点の距離：約〇〇m</p>	<p>写真</p> 
<p>精度確認方法</p> <p>バックホウ搭載レーザースキャナー計測システムと真値座標の較差</p>	<p>写真</p>

(2) 試験条件 (a. 自動追尾式 TS との連動 LS の例)

現場での計測条件は本試験で確認する条件の範囲内とする。

①計測幅および計測範囲の条件

※地上移動体搭載型LSを用いた計測において、要求精度に対して最も不利となる条件を設定すること。

本システムは、地上移動体に搭載したLSにて進行方向に対して横向きにレーザー計測を行う。また、自己位置と方位は自動追尾TSとIMUの組合せにより求める。

このことから、本システムでは自動追尾TSから最大距離(条件1)、進行方向に向かって横断方向の最大有効幅(条件2)によっては、最も計測精度が不利となる。

現場計測においても、本条件の範囲内で計測を行う。

<条件1>

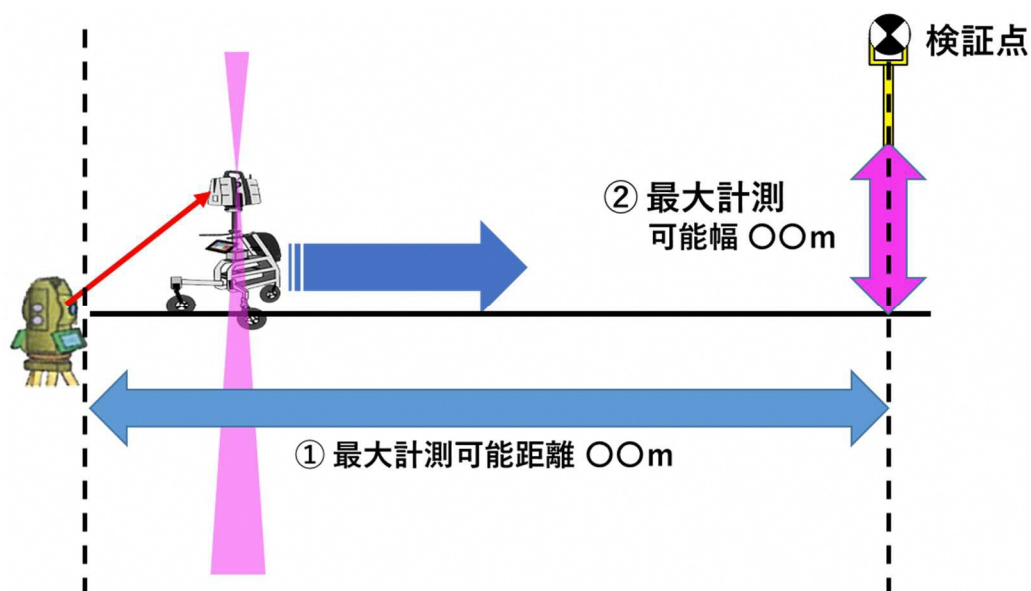
- 本システムは、自動追尾式TSによる自己位置とIMUによる方位推定から対象路面の座標値を求める仕組みである。計測精度が最も低下する条件は、自動追尾式TSから最も距離が遠くなる位置である。

要求精度の±50mmに対しては最大計測可能距離〇〇m以内とする。

<条件2>

- 本システムは計測面への入射角が小さくなるほど精度が低下する傾向がある。
- このため本体から、真横方向で所定の計測精度が得られる計測時の最大幅の位置に検証点を設置する。

要求精度の±50mmに対しては移動体の真横方向に対して最大計測可能幅〇〇m以内とする。



精度確認試験における確認の範囲

※システムの構成や計測の仕組みに応じて、要求精度に対して最も不利になる条件を設定すること。

(2) 試験条件 (b. モービルマッピングシステムの例)

現場での計測条件は本試験で確認する条件の範囲内とする。

①計測幅および計測範囲の条件

※地上移動体搭載型LSを用いた計測において、要求精度に対して最も不利となる条件を設定すること。

本システムは、車載したLSにて進行方向に対して横向きにレーザー計測を行う。また、自己位置と方位はGNSSとIMUの組合せにより求める。

このことから、本システムでは、計測結果の水平位置、標高を調整するための標定点の設置間隔(条件1)および進行方向に向かって横断方向の最大有効幅(条件2)、進行方向の走行速度(条件3)によっては、最も計測精度が不利となる。

現場計測において本条件の範囲内で計測を行う。

<条件1>

- 本システムは水平位置、標高を調整するための標定点において、GNSS衛星の受信数やDOP値などを参照してGNSS衛星の受信障害がない場合を条件に現場状況に応じて適切な間隔で配置する。

要求精度の±50mmに対しては、〇mに2点以上設置する。

<条件2>

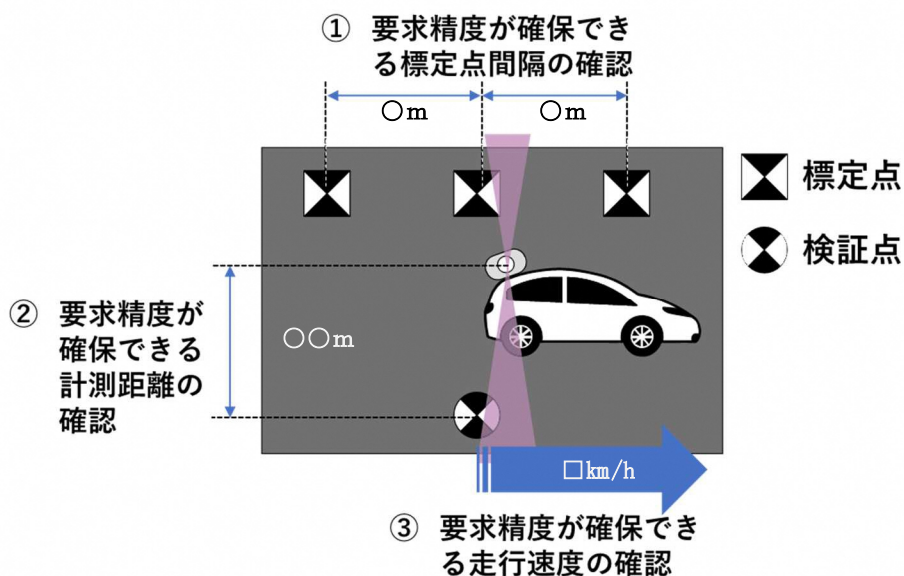
- 本システムは計測面への入射角が小さくなるほど精度が低下する傾向がある。また、距離に応じて点群密度も粗くなる。

要求精度の±50mmに対しては、移動体の真横方向に対して最大計測可能幅〇〇m以内とする。

<条件3>

- 本システムは、車の走行速度が速いほど進行方向の点群密度が荒くなる。

要求精度の±50mmに対しては、時速□km/hで走行する。



精度確認試験における確認の範囲

※システムの構成や計測の仕組みに応じて、要求精度に対して最も不利になる条件を設定すること。

(2) 試験条件 (c. バックホウ搭載レーザースキャナー計測システムの例)

現場での計測条件は本試験で確認する条件内とする。

① 計測幅および計測範囲の条件

本システムは、バックホウに GNSS (アンテナ×2)、2Dレーザースキャナー、傾斜計を搭載しバックホウが走行せずに旋回し、各センサーのデータを演算する事で3次元座標を算出するものである。

距離が長距離になるとレーザースポット径の拡散により精度劣化の原因となる。出来形計測に必要な密度になるよう距離を設定し計測を行う。

<条件1>

- 本システムは、GNSSで位置と方位、2Dレーザースキャナーで距離、傾斜計によるピッチ、ロールの補正を行い各センサーのデータを演算し3次元座標を求める仕組みである。

計測距離が長距離になるとレーザースポット径の拡大、入射角が小さくなることから計測精度が低下する。

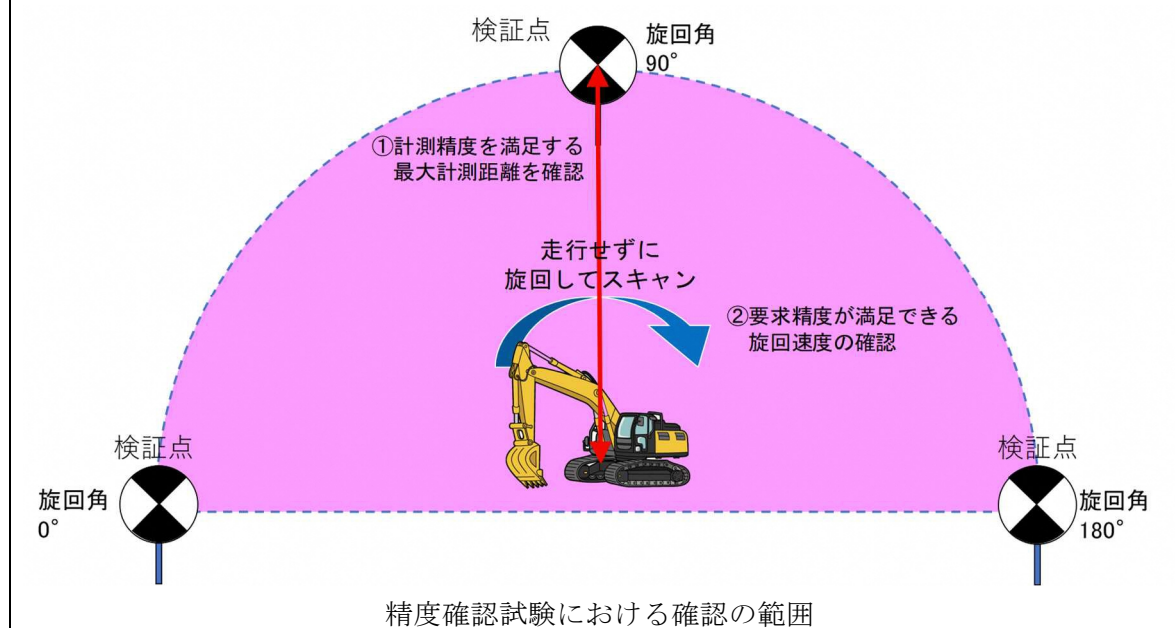
要求精度の±50mmに対して最大計測可能距離〇〇m以内とする。

<条件2>

- 本システムは、バックホウが走行せずに旋回する事により3次元座標が得られる。

出来形計測に必要な点群密度(0.01m²に1点)を取得できる旋回速度を求める。

出来形計測に必要な点群密度(0.01m²に1点)に対して、旋廻速度は〇〇°/sec以内とする。



※システムの構成や計測の仕組みに応じて、要求精度に対して最も不利になる条件を設定すること。

(3) 精度確認結果

② 検証点の計測結果 (TSによる計測)																																																																																																					
真値の座標 (100.000, 100.000, 100.000)																																																																																																					
③ 地上移動体搭載型LSによる計測結果																																																																																																					
検証点の結果																																																																																																					
																																																																																																					
<div style="border: 1px solid black; padding: 5px; display: inline-block;"> 地上移動体搭載型LSの計測結果 (100.002, 100.008, 100.040) </div>																																																																																																					
④ 差の確認																																																																																																					
検証点の結果																																																																																																					
<table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr> <th colspan="7">水平位置の精度確認</th> <th colspan="4">標高の精度確認</th> </tr> <tr> <th rowspan="2">点名</th> <th colspan="2">検証点</th> <th colspan="2">MLSの計測値</th> <th colspan="2">水平較差</th> <th rowspan="2">判定</th> <th rowspan="2">番号</th> <th>検査面</th> <th>計測値</th> <th>水平較差</th> <th rowspan="2">判定</th> </tr> <tr> <th>①</th> <th>②</th> <th>③</th> <th>④</th> <th>③-①</th> <th>④-②</th> <th>⑤</th> <th>⑥</th> <th>⑥-⑤</th> </tr> <tr> <th></th> <th>X座標 (m)</th> <th>Y座標 (m)</th> <th>X座標 (m)</th> <th>Y座標 (m)</th> <th>X較差 (mm)</th> <th>Y較差 (mm)</th> <th></th> <th>Z座標 (m)</th> <th>Z座標 (m)</th> <th>Z較差 (mm)</th> <th></th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>P1</td> <td>100.000</td> <td>100.000</td> <td>100.002</td> <td>100.008</td> <td>2</td> <td>8</td> <td>合格</td> <td>1</td> <td>100.000</td> <td>100.040</td> <td>40</td> <td>合格</td> </tr> <tr> <td> </td> <td> </td> <td> </td> <td> </td> <td> </td> <td> </td> <td> </td> <td> </td> <td> </td> <td> </td> <td> </td> <td> </td> <td> </td> </tr> <tr> <td> </td> <td> </td> <td> </td> <td> </td> <td> </td> <td> </td> <td> </td> <td> </td> <td> </td> <td> </td> <td> </td> <td> </td> <td> </td> </tr> <tr> <td> </td> <td> </td> <td> </td> <td> </td> <td> </td> <td> </td> <td> </td> <td> </td> <td> </td> <td> </td> <td> </td> <td> </td> <td> </td> </tr> </tbody> </table>					水平位置の精度確認							標高の精度確認				点名	検証点		MLSの計測値		水平較差		判定	番号	検査面	計測値	水平較差	判定	①	②	③	④	③-①	④-②	⑤	⑥	⑥-⑤		X座標 (m)	Y座標 (m)	X座標 (m)	Y座標 (m)	X較差 (mm)	Y較差 (mm)		Z座標 (m)	Z座標 (m)	Z較差 (mm)		P1	100.000	100.000	100.002	100.008	2	8	合格	1	100.000	100.040	40	合格																																							
水平位置の精度確認							標高の精度確認																																																																																														
点名	検証点		MLSの計測値		水平較差		判定	番号	検査面	計測値	水平較差	判定																																																																																									
	①	②	③	④	③-①	④-②			⑤	⑥	⑥-⑤																																																																																										
	X座標 (m)	Y座標 (m)	X座標 (m)	Y座標 (m)	X較差 (mm)	Y較差 (mm)		Z座標 (m)	Z座標 (m)	Z較差 (mm)																																																																																											
P1	100.000	100.000	100.002	100.008	2	8	合格	1	100.000	100.040	40	合格																																																																																									
※評価基準 出来形測量は±50mm 以内																																																																																																					

G N S S の精度確認試験実施手順書（案）

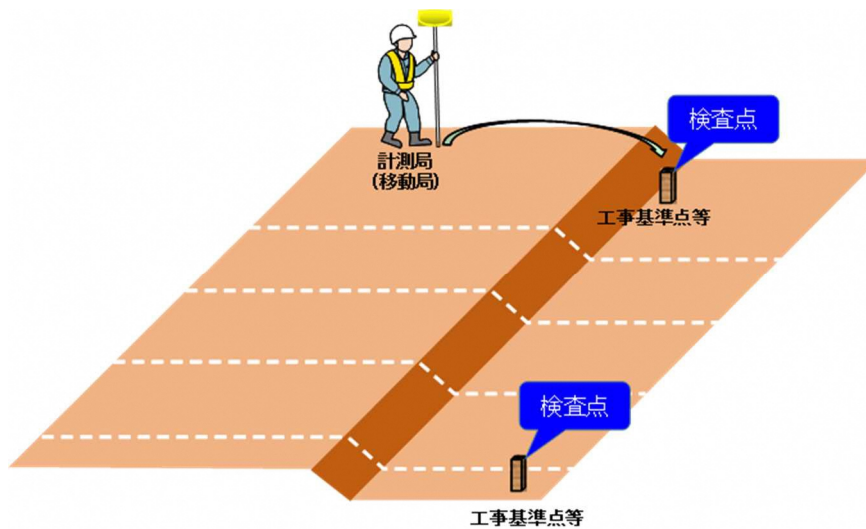
標定点・検証点の計測にG N S Sを用いる場合に適用する。

1. 実施時期

G N S S の精度確認は、現場の計測と同時に実施することも可能であるが、利用までにその精度確認試験を行うことが望ましい。

2. 実施方法

現場内の2箇所以上の既知点を利用し、G N S S による計測結果から得られる既知点の座標を計測する。



図－1 精度確認の実施方法

3. 検査点の検測

真値となる検査点は、基準点あるいは、工事基準上などの既知点の座標値や、基準点及び工事基準点を用いて測量した座標値を利用する。

4. 評価基準

計測結果を既知点などの真値と比較し、その差が適正であることを確認する。

表－1 精度確認試験での精度確認基準

比較方法	精度確認基準	備考
各座標値の較差	平面座標 ±20mm 以内 標高差 ±30mm 以内	現場内2箇所程度

5. 実施結果の記録

精度確認の実施結果を記録・提出する。

(様式－４)

精度確認試験結果報告書

計測実施日：令和〇〇年〇月〇日

機器の所有者・試験者あるいは精度管理担当者：(株)〇〇測量

精度 太郎 印

(1) 試験概要

精度確認の対象機器 メーカー : (株)ABC社 測定装置名称 : GNSS2000 測定装置の製造番号 : R00891	写真
検証機器 (真値を計測する測定機器) <input checked="" type="checkbox"/> TS : 3級TS以上 機種名 (級別〇級)	写真
測定記録 測定期日 : 令和〇〇年〇月〇日 測定条件 : 天候 晴れ 気温 8℃ 測定場所 : (株)〇〇測量 現場内にて	写真
精度確認方法 ■ 既知点の各座標の較差	

(2) 精度確認試験結果

①真値の計測結果



計測方法：既知点 or RTSによる座標値計測

真値とする検証点の位置座標			
	X	Y	Z
1点目	44044.720	-11987.655	17.890
2点目	44060.797	-11993.390	17.530

②GNSSによる計測結果



RTK法またはネットワークRTK法で測定した位置座標			
	X'	Y'	Z'
1点目	44044.700	-11987.644	17.870
2点目	44060.778	-11993.385	17.521

③差の確認（測定精度）

GNSSによる計測結果 (X', Y', Z') — 真値とする検証点の座標値 (X, Y, Z)

既知点の座標間較差			
	ΔX	ΔY	ΔZ
1点目	-0.020	-0.011	-0.020
2点目	-0.019	-0.005	-0.009

X成分 (最大) = -0.020m (-20mm) ; 合格 (基準値±20mm以内)

Y成分 (最大) = -0.011m (-11mm) ; 合格 (基準値±20mm以内)

Z成分 (最大) = -0.020m (-20mm) ; 合格 (基準値±30mm以内)

参考資料－４ 用語の説明

本要領で使用する用語を以下に解説する。

【T L S】

地上型レーザースキャナー (Terrestrial Laser Scanner) の略。1台の機械で指定した範囲にレーザーを連続的に照射し、その反射波より対象物との相対位置 (角度と距離) を面的に取得できる装置のことである。T Sのようにターゲットを照準して計測を行わないため、特定の変化点や位置を選択して計測することができない場合が多い。

【地上移動体搭載型L S】

地上移動体搭載型L S (Laser Scanner) 本体は、現場の面的な出来形座標を取得する装置 (システム) で、T L S本体から計測対象までの相対的な位置とT L S本体の位置及び向きを組合せて観測した結果を3次元座標値の点群データとして変換する技術である。

【T S】

トータルステーション (Total Station) の略。1台の機械で角度 (鉛直角・水平角) と距離を同時に測定することができる電子式測距測角儀のことである。計測した角度と距離から未知点の座標計算を瞬時に行うことができ、計測データの記録及び外部機器への出力ができる。標定点の座標取得、及び実地検査に利用される。

【地上移動体搭載型L Sを用いた出来形管理】

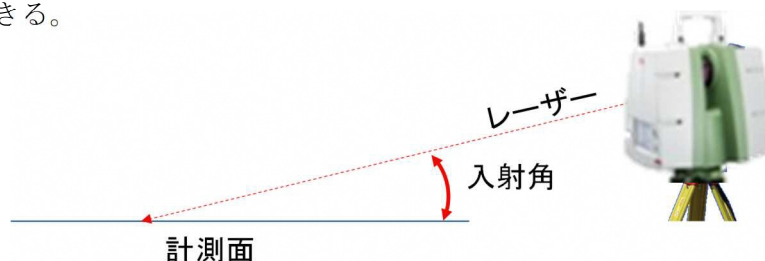
T L Sを用いて被計測対象の3次元形状の取得を行うことで、出来形や数量を面的に算出、把握する管理方法である。

【I M U】

I M U (慣性計測装置) とは、Inertial Measurement Unit の略。三軸の傾きと加速度を計測することにより、計測器の相対的な位置情報と姿勢を計測するものである。

【レーザー入射角】

地上移動体搭載型L Sから発射されたレーザーと被計測対象の入射角を示す。レーザーの入射角が小さくなると計測精度が低下するなどの影響を及ぼす。また、計測距離が遠くなることによっても計測精度の低下を招く恐れがある。地上移動体搭載型L Sでは、移動体にレーザースキャナーを搭載して移動させることとで、路面との入射角が低下する条件を低減させることができる。



【3次元設計データ】

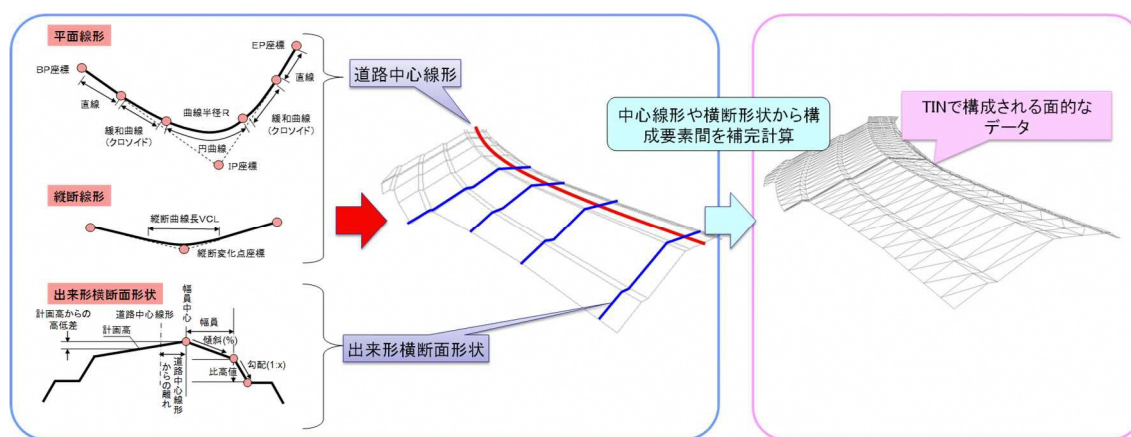
3次元設計データとは、道路中心線形または法線 (平面線形、縦断線形)、出来形横断面形状、工事基準点情報及び利用する座標系情報など設計図書に規定されている工事目的物の形状とともに、それらをT I Nなどの面データで出力したものである。

【T I N】

T I N（不等三角網）とは、Triangular Irregular Network の略。T I Nは、地形や出来形形状などの表面形状を3次元座標の変化点標高データで補間する最も一般的なデジタルデータ構造である。T I Nは、多くの点を3次元上の直線で繋いで三角形を構築するものである。T I Nは、構造物を形成する表面形状の3次元座標の変化点で構成される。

【3次元設計データの構成要素】

3次元設計データの構成要素は、主に、平面線形、縦断線形、横断面形状であり、これらの構成要素は、設計成果の線形計算書、平面図、縦断図及び横断図から仕上がり形状を抜粋することで、必要な情報を取得することができる。3次元設計データは、これらの構成要素を用いて面的な補完計算を行い、T I Nで表現されたデータである。図に3次元設計データと作成するために必要な構成要素を示す。



【道路中心線形】

道路の基準となる線形のこと。平面線形と縦断線形で定義され、3次元設計データの構成要素の1つとなる。

【法線】

堤防、河道及び構造物等の平面的な位置を示す線のこと。平面線形と縦断線形で定義され、基本設計データの一要素となる。

【平面線形】

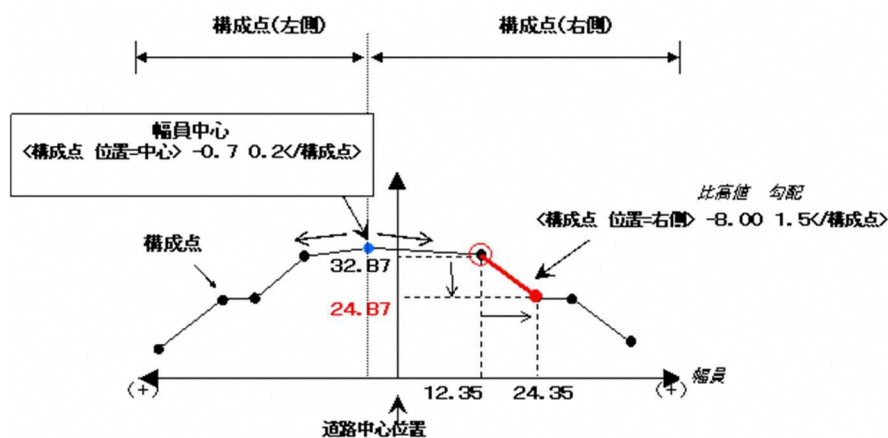
平面線形は、道路中心線形または法線を構成する要素の1つで、道路中心線形または法線の平面的な形状を表している。道路中心線形の場合、線形計算書に記載された幾何形状を表す数値データでモデル化している。平面線形の幾何要素は、道路中心線形の場合、直線、円曲線、緩和曲線（クロソイド）で構成され、それぞれ端部の平面座標、要素長、回転方向、曲線半径、クロソイドのパラメータで定義される。

【縦断線形】

縦断線形は、道路中心線形または法線を構成する要素の1つで、道路中心線形または法線の縦断的な形状を表している。縦断形状を表す数値データは縦断図に示されており、縦断線形の幾何要素は、道路中心線形の場合、縦断勾配変位点の起点からの距離と標高、勾配、縦断曲線長または縦断曲線の半径で定義される。

【出来形横断面形状】

平面線形に直交する断面での、土工仕上がり、法面等の形状である。現行では、横断面図として示されている。



【色データ】

デジタルカメラを併用することにより、TLSによる計測時に撮影した写真から計測点群データに色データを付与できるものもある。点データに色を付けることによって、計測対象物を目視により識別することが可能となり、点群処理時の不要点排除などの判断に有効である。

【計測点群データ（ポイントファイル）】

地上移動体搭載型LSで計測した地形や地物を示す3次元座標値の点群データ。CSV や LandXML、LAS など出力される点群処理ソフトウェアなどでのデータ処理前のポイントのデータである。

【出来形評価用データ（ポイントファイル）】

地上移動体搭載型LSで計測した計測点群データから不要な点を削除し、さらに出来形管理基準を満たす点密度に調整したポイントデータである。専ら出来形の評価と出来形管理資料に供する。

【出来形計測データ（TINファイル）】

地上移動体搭載型LSで計測した計測点群データから不要な点を削除し、不等三角網の面の集合体として出来形地形としての面を構築したデータのことをいう。数量算出に利用する。

【起工測量計測データ（TINファイル）】

地上移動体搭載型LSで計測した計測点群データから不要な点を削除し、不等三角網の面の集合体として着工前の地形としての面を構築したデータのことをいう。数量算出に利用する。

【出来形管理資料】

3次元設計データと出来形評価用データを用いて、設計面と出来形評価用データの各ポイントの離れ等の出来形管理基準上の管理項目の計算結果（標高較差の平均値など）と出来形の良否の評価結果、及び設計面と出来形評価用データの各ポイントの離れを表した分布図を整理した帳票、もしくは3次元モデルをいう。

【点群処理ソフトウェア】

地上移動体搭載型LSを用いて計測した3次元座標点群から樹木や草木、建設機械や仮設備等の不要な点を除外するソフトウェアである。また、整理した3次元座標の点群を、さら

に出来形管理基準を満たす点密度に調整したポイントデータ、及び当該点群にT I Nを配置し、3次元の出来形計測結果を出力するソフトウェアである。

【3次元設計データ作成ソフトウェア】

3次元設計データ作成ソフトウェアは、出来形管理や数量算出の基準となる設計形状を示す3次元設計データを作成、出力するソフトウェアである。

【出来形帳票作成ソフトウェア】

3次元設計データと出来形評価用データを入力することで、設計面と出来形評価用データの各ポイントの離れの算出と良否の判定が行える情報を提供するとともに、計測結果を出来形管理資料として出力することができる。

【出来高算出ソフトウェア】

起工測量結果と、3次元設計データ作成ソフトウェアで作成した3次元設計データ、あるいは点群処理ソフトウェアで算出した出来形結果を用いて出来高を算出するソフトウェアである。

【オリジナルデータ】

使用するソフトウェアから出力できるデータのことで、使用するソフトウェア独自のファイル形式あるいは、オープンなデータ交換形式となる。例えば、LandXMLは、2000年1月に米国にて公開された土木・測量業界におけるオープンなデータ交換形式である。

【工事基準点】

監督職員より指示された基準点を基に、受注者が施工及び施工管理のために現場及びその周辺に設置する基準点をいう。

【標定点】

T L Sで計測した相対形状を3次元座標に変換する際に用いる座標点である。基準点あるいは工事基準点と対応付けするために、基準点あるいは工事基準点からT S等によって測量する。

【検証点】

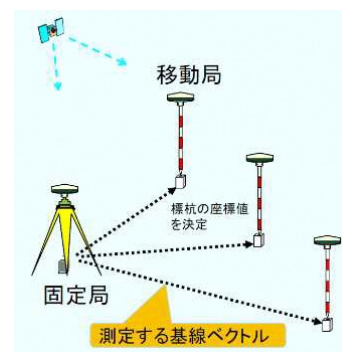
地上移動体搭載型L Sで計測した結果の精度確認を行うための検証点である。検証点は、実現場において最も計測精度が低下する位置付近（本要領第4章「地上移動体搭載型L Sの精度確認試験実施手順書および試験結果報告書」により設定される）に地上移動体搭載型L Sの計測結果から座標位置が特定できる物を用いることができる。

【GNSS (Global Navigation Satellite System/汎地球測位航法衛星システム)】

人工衛星からの信号を用いて位置を決定する衛星測位システムの総称。米国が運営するGPS以外にも、ロシアで開発運用しているGLONASS、ヨーロッパ連合で運用しているGalileo、日本の準天頂衛星（みちびき）も運用されている。

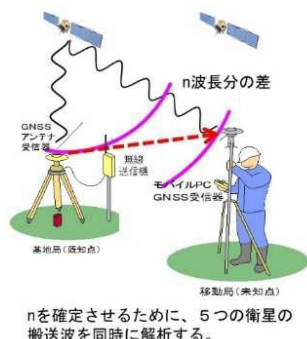
【キネマティック法】

キネマティック法とは、図のようにGNSS受信機を固定点に据付け（固定局）、他の1台を用いて他の観測点を移動（移動局）しながら、固定点と観測点の相対位置（基線ベクトル）を求める方法である。



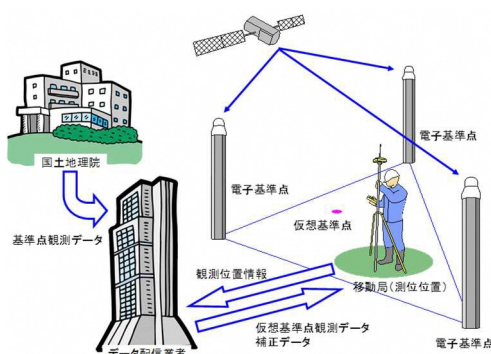
【RTK-GNSS】

RTKとは、リアルタイムキネマティックの略で、衛星測位から発信される搬送波を用いた計測手法である。既知点と移動局にGNSSのアンテナを設置し、既知点から移動局への基線ベクトル解析により、リアルタイムに移動局の座標を計算することができる。



【ネットワーク型RTK-GNSS】

RTK-GNSSで利用する基地局を仮想点として擬似的に作成することで、基地局の設置を削減した計測方法のこと。全国に設置された電子基準点のデータを元に、移動局の近隣に仮想的に基地局を作成し、基地局で受信するデータを模擬的に作成する。これを移動局に配信することでRTK-GNSSを実施可能となる。このため、既知点の設置とアンテナは不要だが、仮想基準点の模擬的な受信データ作成とデータ配信、通信料に関する契約が別途必要となる。



【GNSSローバー】

ネットワーク型RTK法による単点観測法で用いるGNSS受信機を備えた計測機器。

【モバイル・マッピング・システム (MMS)】

MMSは、車両にGNSSアンテナ、レーザースキャナー、カメラなどの機器を搭載し、走行しながら道路や周辺の3次元座標データと画像データを取得できる車載型計測システムです。公共測量作業規程の準則では車載写真レーザ測量と規定されています。

参考資料－５ 地上移動体搭載型LSを用いた出来形管理の活用により期待される機能と導入効果

