

Sumarizace výpočtů

GNSS Solutions, Copyright (C) 2007 Magellan Navigation, Inc. 30.11.2009 11:45:46
www.pro.magellanGPS.com

Název projektu : Rantířov 4002B

Souřadnicový systém : WGS 84

Časové pásmo : (GMT+01:00) Praha, Bratislava, Budapešť, Bělehrad, Lublaň

Délkové jednotky : Meters

Souřadnicový systém

Coordinate system

Name : WGS 84
Type : Geographic
Unit name : Radians
Radians per unit : 1
Vertical datum : Ellipsoid
Vertical unit : Meters
Meters per unit : 1

Datum

Name : WGS 84
Ellipsoid Name : WGS 84
Semi-major Axis : 6378137.000 m
Inverse Flattening : 298.257223563
DX to WGS84 : 0.0000 m
DY to WGS84 : 0.0000 m
DZ to WGS84 : 0.0000 m
RX to WGS84 : 0.000000 "
RY to WGS84 : 0.000000 "
RZ to WGS84 : 0.000000 "
ppm to WGS84 : 0.000000000000

Kontrolní body

Č. bodu	95%			Výpis	Control Error
	Souřadnice		chyba		
RAN2	Long	15° 30' 29.00000"E	0.000	FIXED	
	Lat	49° 24' 14.00000"N	0.000	FIXED	
	Ellips height	548.000	0.000	FIXED	

Určované body

Č. bodu	95%			Výpis
	Souřadnice		chyba	
4002	Long	15° 30' 35.89695"E	0.053	Adjusted
	Lat	49° 24' 14.22905"N	0.050	Adjusted

Ellips height 555.764 0.072 Adjusted
Poznámka gps

Soubory

Název	Start Time	Sampling	Epochy	Size (Kb)	Type
BROVRA09.323	09/11/19 10:06	2	902	275	L1 GPS/SBAS
ran2323j.rxo	09/11/19 10:06	2	961	475	L1/L2 GPS

Observace

Stanovisko	Start Time	Time span	Typ	Soubor
4002	19 listopad 2009 10:06:50.00	00:30:02.00	Static	BROVRA09.323
RAN2	19 listopad 2009 10:06:00.00	00:32:00.00	Static	ran2323j.rxo

Výpočet

Reference	Reference File	Rover	Rover File	Mode	Num
RAN2	ran2323j.rxo	4002	BROVRA09.323	Static	1

Vypočtené vektory

	Vektor	95%		Vektor	95%				
Vektor	Identifier	délka	chyba	Components	chyba	SV	PDOP	QA	Výpočet
RAN2 -	4002	139.455	0.146	X	-37.492	0.059	6	2.2	No
09/11/19	10:04			Y	133.910	0.059			Fixed
			Z	10.501	0.060				

Vyrovnané vektory

	Vektor	Délka		Vektor	Tau	
Vector Identifier	délka	Resid.		Components	Resid.	Test QA
RAN2 - 4002	139.455	0.000	X	-37.492	0.000	No
09/11/19 10:04			Y	133.910	0.000	
		Z		10.501	0.000	