

Punktkvalitetsrapport

Rapport laget: 05/11/2019 09:30:55

Prosjektdetaljer

Generelt

Prosjektnavn: Nytt prosjekt 31
Eier: -
Oppmålingsleder: Edwin Helder
Dato laget: 05/11/2019 09:08:44
Siste brukt: 05/11/2019 09:08:44
Programvare: Infinity 3.1

Kundedetaljer

Kundenavn: -
Kontaktperson: -
Antall: -
Epost: -
Skype: -
Website: -

Master-koordinatsystem

Navn på koordinatsystem: Euref89 UTM32Utv_NN2000
Transformasjonstype: Ingen
Restfeilfordeling: Ingen
Ellipsoide: WGS 1984
Projeksjonstype: Transverse Mercator
Geoidmodell: HREF2016B_NN2000_EUREF89 (3)
CSCS-modell: -

Sti: C:\Users\edwinhe\Documents\Leica Geosystems\Infinity\Projects\Nytt prosjekt 31\Nytt prosjekt 31.iprj
Størrelse: 1,819.8 Mb
Kommentarer: -

Oppsummering

#	Punkt-ID	Punktrolle	y-koordinat [m]	x-koordinat [m]	Orto. høyde [m]	Ellips. høyde [m]	Kode	Skråstilling [gon]	3D KK [m]	2D KK [m]	1D KK [m]	Dato/tid
1	S1 Leica 24t 1203	Utjevnet minste kvadrater 3D	591,414.0259	6,740,381.0173	185.5537	224.1948		-	0.0061	0.0030	0.0053	05/11/2019 09:29:01

Oppsummering midlet punkt

Maks. avstand mellom middelvei og måling:

Posisjon: 0.1000 m
Høyde: 0.1000 m
Vektet midling: Ja

#	Punkt-ID	y-koordinat [m]	x-koordinat [m]	Orto. høyde [m]	Sa y-koordinat [m]	Sa x-koordinat [m]	Sa Høyde [m]	Kode	Kodegruppe	Kodeattributter	Dato/tid
1	S1 Leica 24t 1203	591,414.0259	6,740,381.0174	185.5537	0.0018	0.0030	0.0025	-	-	-	03/12/2019 16:18:49
	Bruk	Kilde	Stasjon	Dato/tid	3D KK [m]	ΔPos. [m]	Δhøyde [m]	ΔPos. og høyde [m]	y-koordinat [m]	x-koordinat [m]	Orto. høyde [m]
	Auto	3D	LOTG	03/12/2019 16:18:49	0.0001	0.0066	0.0042	0.0079	591,414.0231	6,740,381.0113	185.5495
	Auto	3D	DOKK	03/12/2019 16:18:49	0.0001	0.0080	0.0012	0.0081	591,414.0301	6,740,381.0242	185.5525
	Auto	3D	SKRC	03/12/2019 16:18:49	0.0001	0.0025	0.0013	0.0028	591,414.0243	6,740,381.0154	185.5524
	Auto	3D	MOEC	03/12/2019 16:18:49	0.0001	0.0042	-0.0084	0.0093	591,414.0238	6,740,381.0138	185.5620