

訂正とおわび

本誌のバック・ナンバーにおいて、下記の箇所に誤りがありました。おわびして訂正いたします。 <https://toragi.cqpub.co.jp/category/correction/> (編集部)

■ 2022年1月号

● 特集 イントロダクション1

p.36 左段↑2行目：チャンネル数は同時受信衛星数の上限→チャンネル数は同時受信衛星数×信号数の上限

● 特集 イントロダクション2

p.44 図3(b)：バイアス安定度：1.64/h (typ)→バイアス安定度：1.64°/h (typ)

p.44 図3(c)：アラン標準偏差→アラン標準偏差(°/h)

p.44 図3(d)：アラン標準偏差→アラン標準偏差(μg)

● 特集 第1章

p.62 表4 計算式： $\sqrt{C44}$ → $\sqrt{C44}$

p.62 右段↓12行目：受信機時計誤差のみを→受信機時計誤差と衛星時計誤差のみを

● 特集 第4章

p.74 図6：「時間更新」と「観測更新」の下の矢印を逆向きにする

p.74 左段↑3行目：Compact SSRメッセージ⁽³⁾→Compact SSRメッセージ⁽⁵⁾

p.76 右段↓14行目：GNSS受信モジュール→GNSS受信機

p.76 右段↑13行目：タイプBの構成なら、測位演算アルゴリズムで工夫する余地があります。→タイプBの構成なら、CPU上でCLASの補強情報をデコード

処理しPPP-RTK測位演算を行うため、測位演算アルゴリズムを工夫しPPP-RTK方式に最適化する余地があります。

p.77 左段↓7行目：リファクタリングして機能追加した→リファクタリングして測位演算機能を強化した

p.77 左段↑4行目：ODOからの情報に基づいてCPU上でタイト・カップリング方式のINSとCLAS測位の総合処理機能があります。→ODOからの情報に基づいてINSとCLAS測位とをタイト・カップリング方式で総合する処理機能もあります。

p.77 参考文献：(5)RTCM Paper：Specification of Compact SSR Messages for Satellite Based Augmentation Service (RTCM会員限定)。

<https://www.rtc.org/> を追加

● 特集 第5章

p.79 右段↓18行目：WSL2を有効化する→WSLを有効化する

p.84 左段↑4行目：リスト5に示すのは、観測データの信号コード種別のマッチングのための修正例です。→リスト5は、観測データの信号コード種別をマッチングさせるための修正例です。

p.84 右段↑5行目：GalileoのL1X(E1B)→GalileoのL1X(E1B+C)

p.85 左段↑11行目：もう少し厳しくてよいと思います。→もう少し値を高くして厳しくしてよいと思います。

p.85 表1 CLAS補強情報：L2X→L2X、L2W

p.85 表1 CLAS補強情報：L1X(E1B)→L1X(E1B+C)

● 特集 第7章

p.95 図3：時刻[GPS周]→時刻[GPS週]

p.97 図5幾何学距離：

$$\rho_r^S = |r^S(t^S) - r_r| \omega_e (x^S y_r - y^S x_r) / C \rightarrow \rho_r^S = |r^S(t^S) - r_r| + \omega_e (x^S y_r - y^S x_r) / C$$

p.98 図6(f)：

$$\hat{x}_k^- = \begin{cases} x_0 & (k=0) \\ \Phi_k \hat{x}_{k-1}^+ & (k>1) \end{cases} \rightarrow \hat{x}_k^- = \begin{cases} x_0 & (k=0) \\ \Phi_k \hat{x}_{k-1}^+ & (k>0) \end{cases}$$

● 連載 新人技術者のためのアナログ回路設計スタディ

p.185 右段↓4行目：信号処理部④のPt100の抵抗値を元に③の値→信号処理部②のPt100の抵抗値を元に④の値

p.185 右段↓14行目：② Pt100の測定温度に対する抵抗→② Pt100の測定温度に対する抵抗値

p.186 左段↓1行目：③ $V_{Rt} = I_{E2} \times R_t \rightarrow$

③ $V_{Rt} = I_{E2} \times R_t$