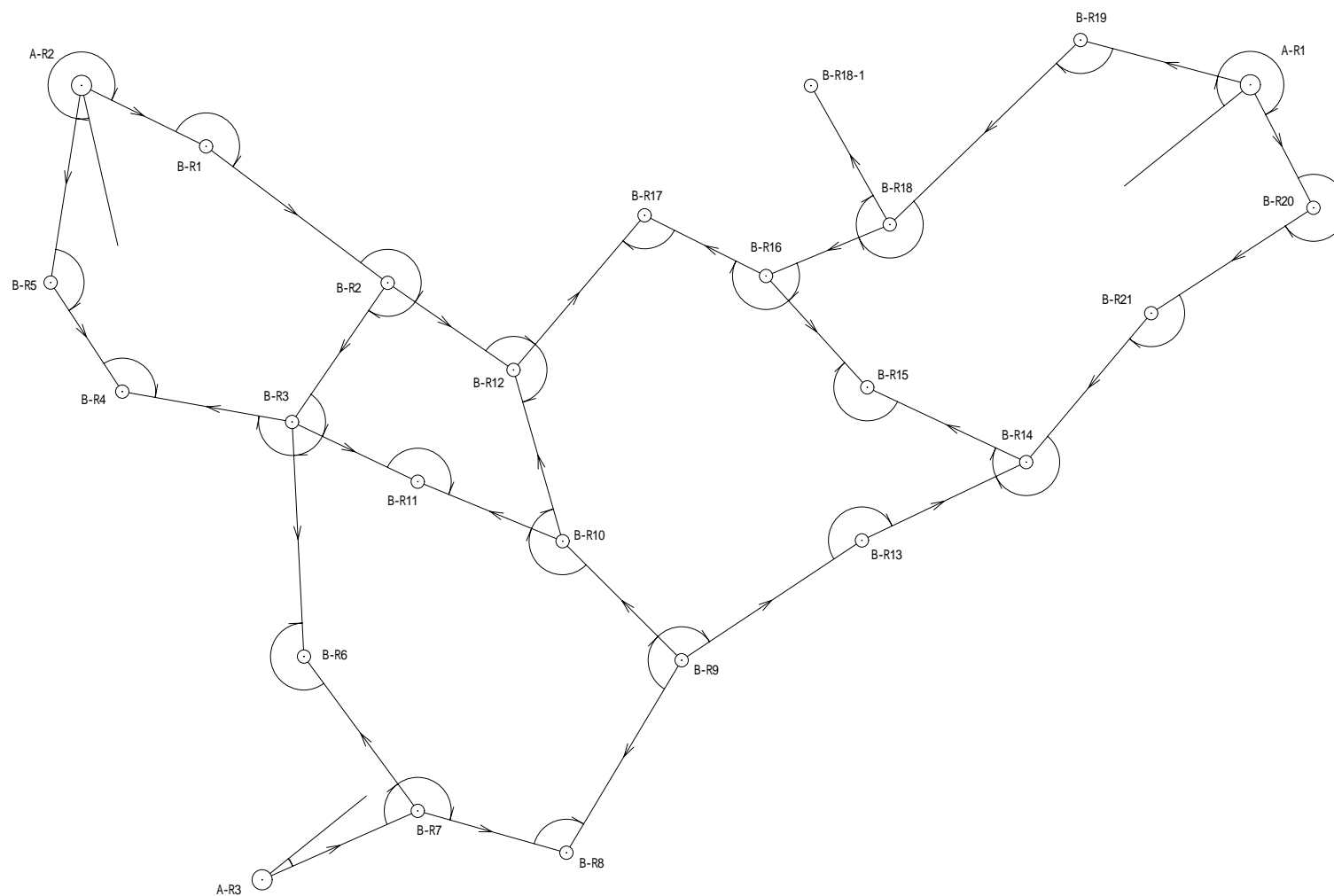
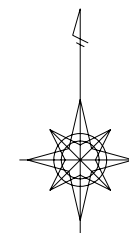


観測図

S = 1 : 1 5 0 0



● 既知点
○ 新点