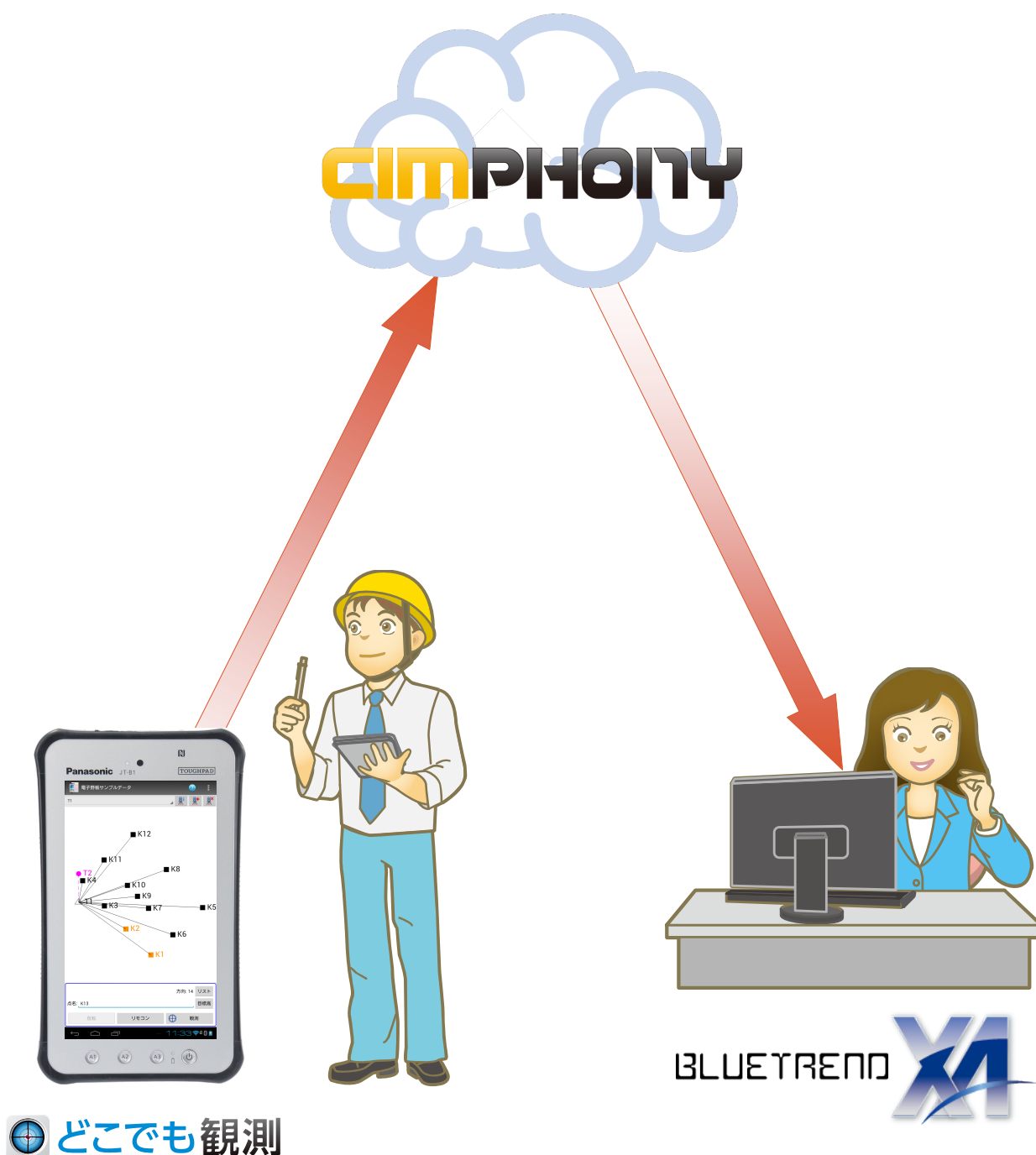


# 電子野帳ツール連携

どこでも観測 電子野帳ツールと BLUETREND XA の連携の操作を、簡単な入力例で解説しています。

※どこでも観測 電子野帳ツールと BLUETREND XA とのデータ連携には、CIMPHONYのご契約とオプション「どこでも観測入出力」が必須となります。



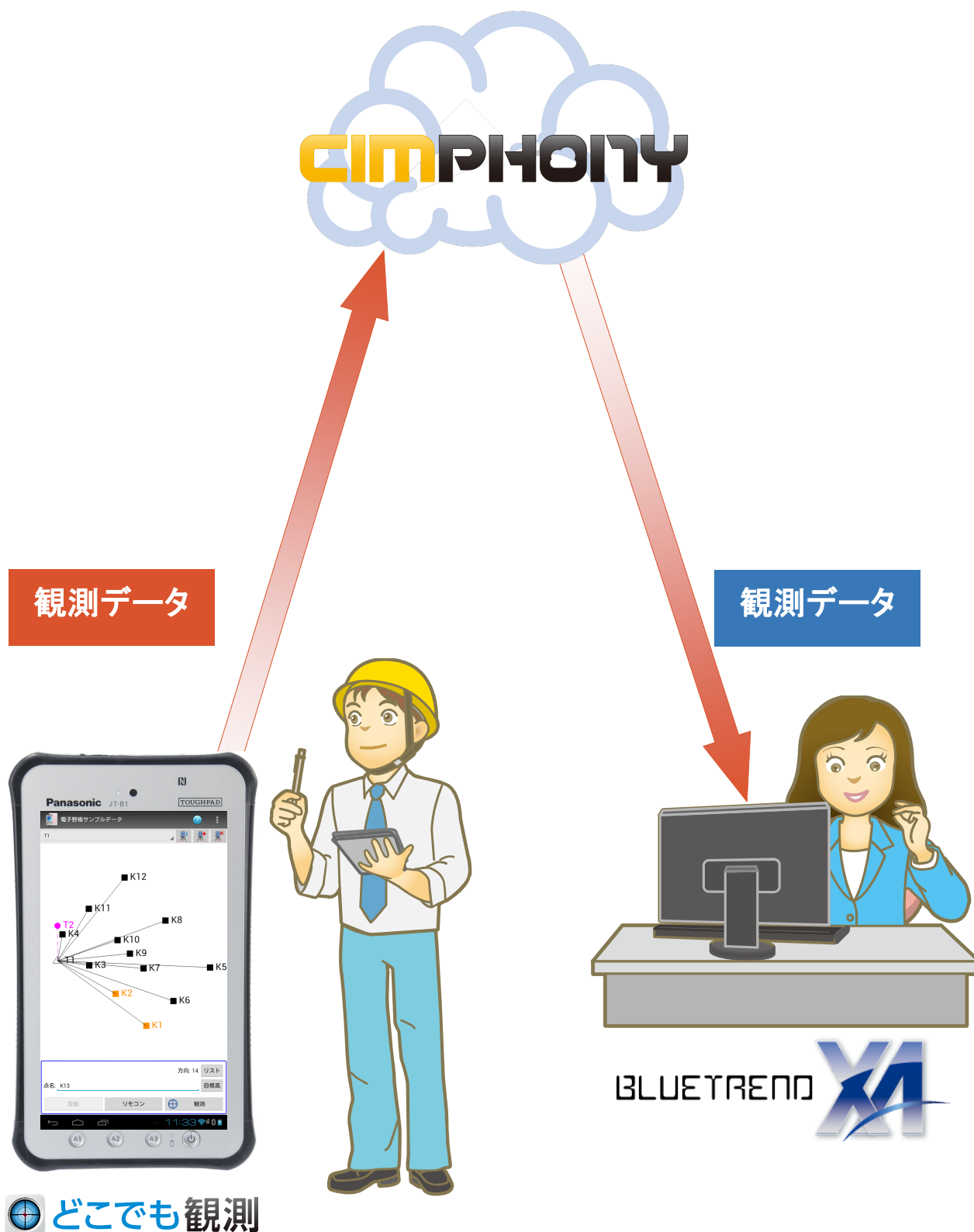
# 目次

## 電子野帳ツール連携

1. 電子野帳ツール連携(入力例)の流れ	1
2. 観測	2
2-1 [どこでも観測 電子野帳ツール]を起動する	2
2-2 器械点を設定する	4
2-3 観測する	5
2-4 写真を入力する	6
2-5 CIMPHONYへアップロードする	8
3. 観測データの取り込み	10
3-1 [電子野帳取込]の作業データを新規作成する	10
3-2 電子野帳ツールの観測データを取り込む	10
3-3 トラバース計算をおこなって、座標を登録する	13

# 1 電子野帳ツール連携(入力例)の流れ

本書では、以下の流れで、どこでも観測 電子野帳ツールとBLUETREND XAの連携の操作を解説します。



# 2 観測

[どこでも観測 電子野帳ツール]を起動して、観測をおこないます。

## 2-1 [どこでも観測 電子野帳ツール]を起動する

[どこでも観測 電子野帳ツール]を起動します。

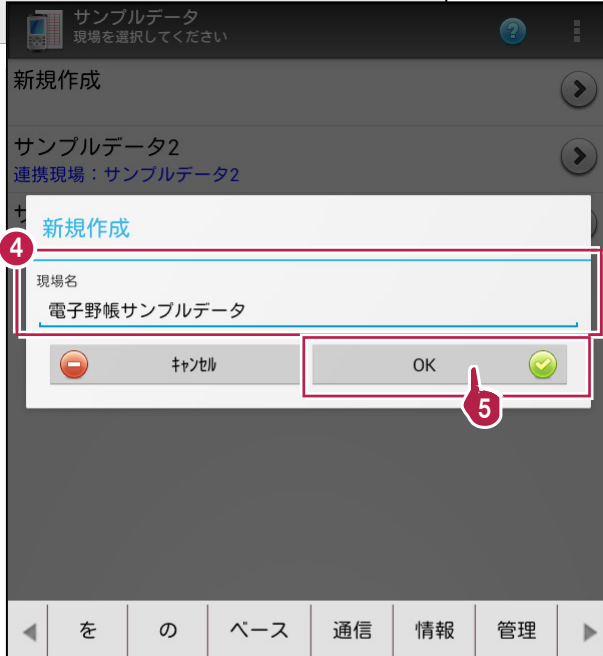


1 [どこでも観測]をタップします。

2 [電子野帳ツール]をタップします。

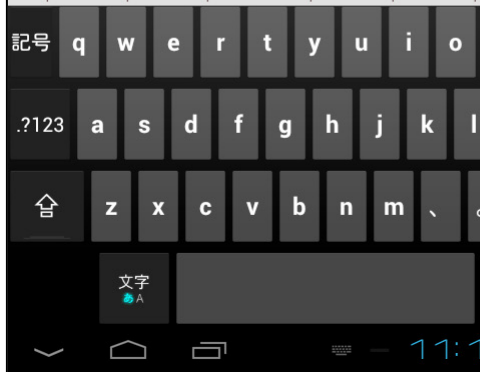


3 [新規作成]をタップします。

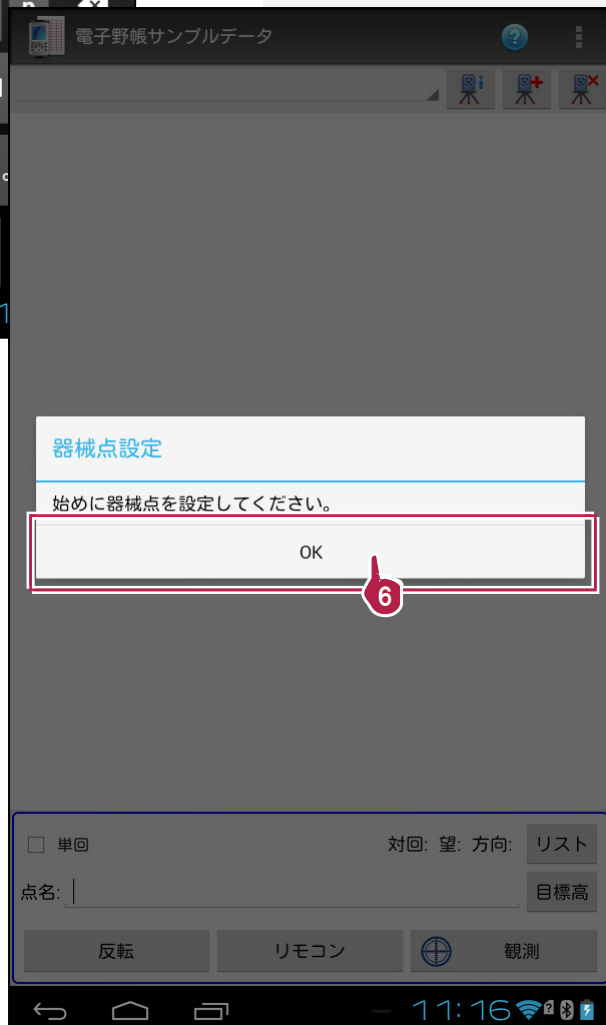


4 現場名を入力します。

5 [OK]をタップします。



6 [OK]をタップします。



## 2-2

# 器械点を設定する

器械点を設定します。

電子野帳サンプルデータ  
器械点情報を入力してください

**1** 観測設定

対回数:  
 単回  1対回  2対回  3対回

距離観測回数:  
単回観測:  1回  2回

対回観測:  1回  2回  4回

後視点への距離:  
 観測する

**2** 器械点情報

器械点名: T1

後視点名: T2

器械高: 1.3 m

器械点詳細情報を設定する

キャンセル OK

**3**

記号 1 2 3 4 5 6 7 8 9 0

ABC . , : ; ( ) ¥ & @ 完了

文字 半 123

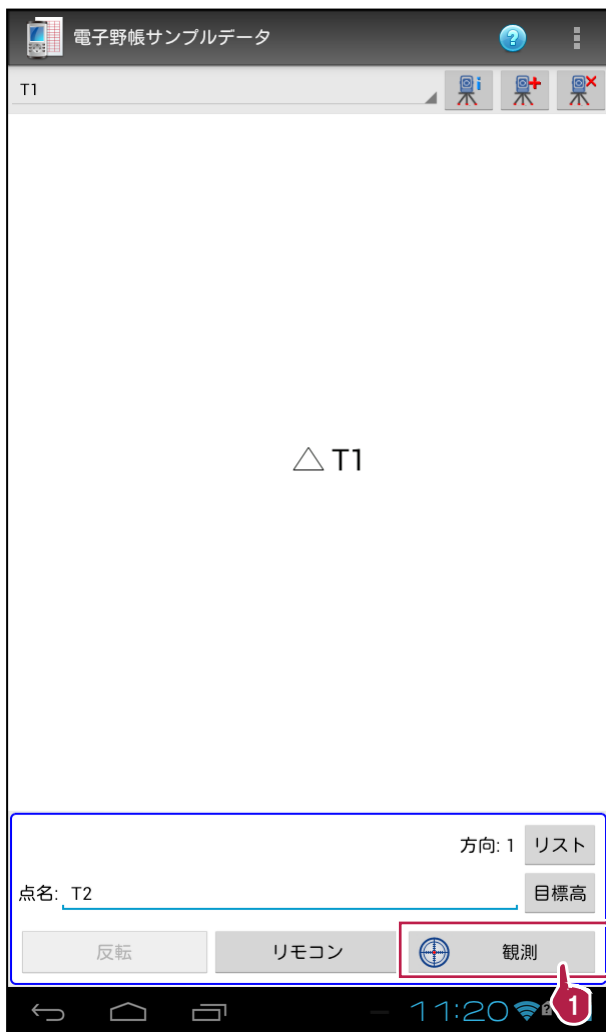
11:19

- 1** 対回数、距離観測回数を設定します。
- 2** 器械点名、後視点名、器械高を入力します。
- 3** [OK]をタップします。

## 2-3

## 観測する

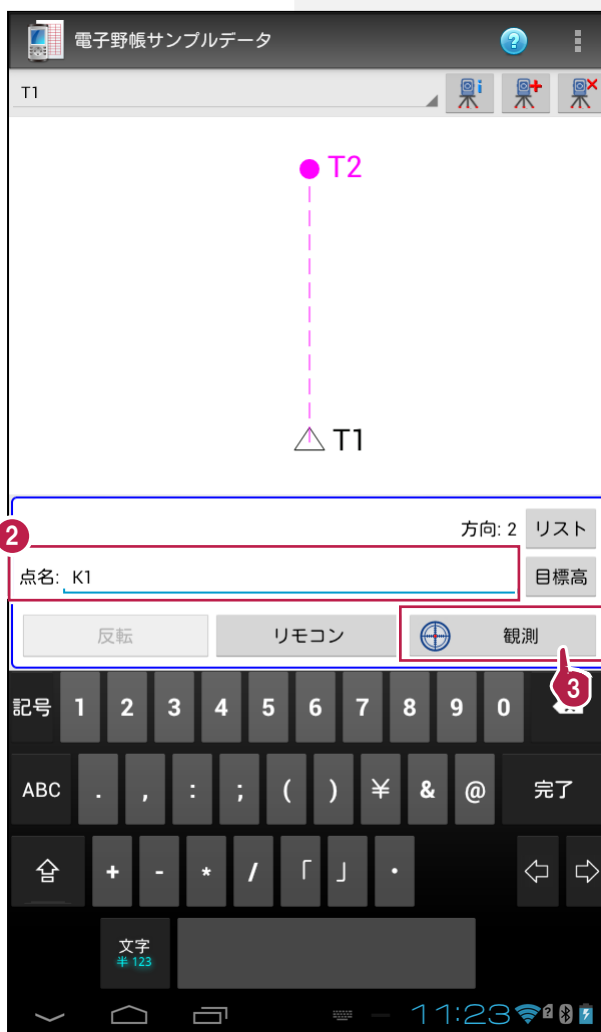
後視点、測点を観測します。



1 [観測]をタップして、後視点を観測します。

2 視準点名を入力します。

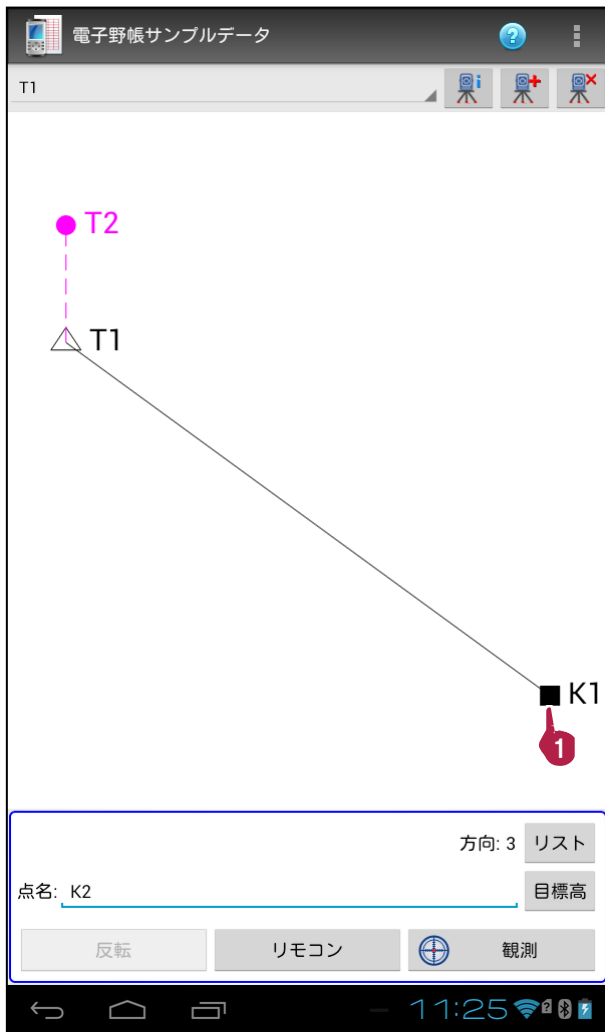
3 [観測]をタップして、視準点を観測します。



## 2-4

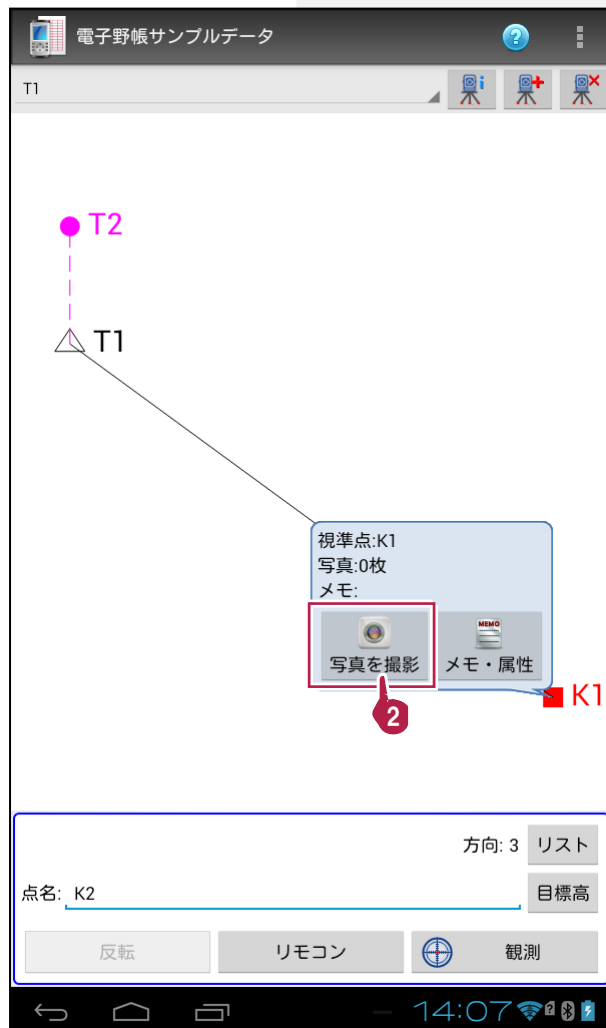
## 写真を入力する

観測した測点に写真を入力します。



1 写真を入力する測点をタップします。

2 [写真を撮影]をタップします。





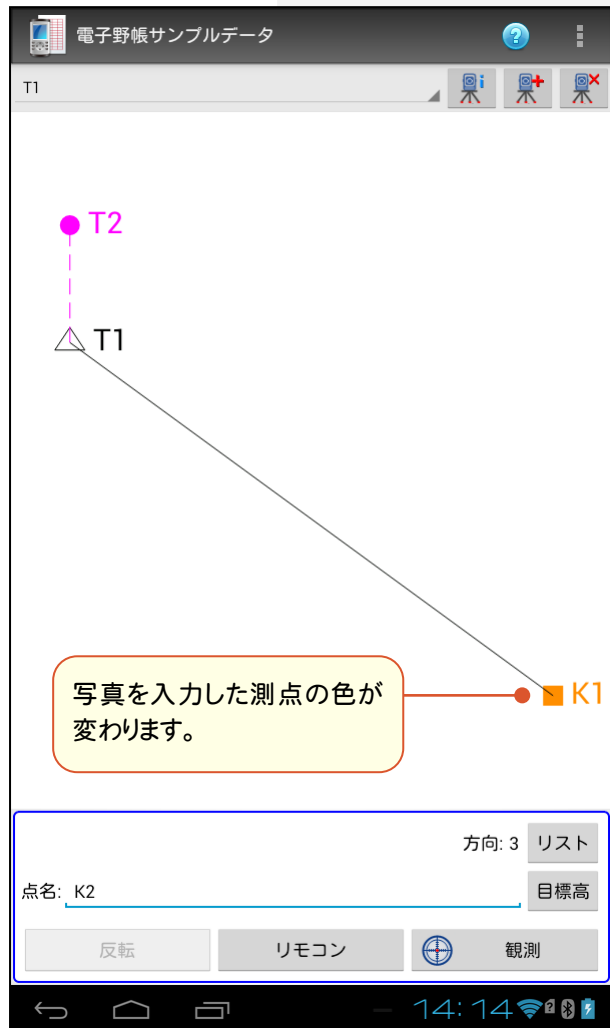
3 カメラで写真を撮ります。



3 カメラで写真を撮ります。

4 メモを入力します。

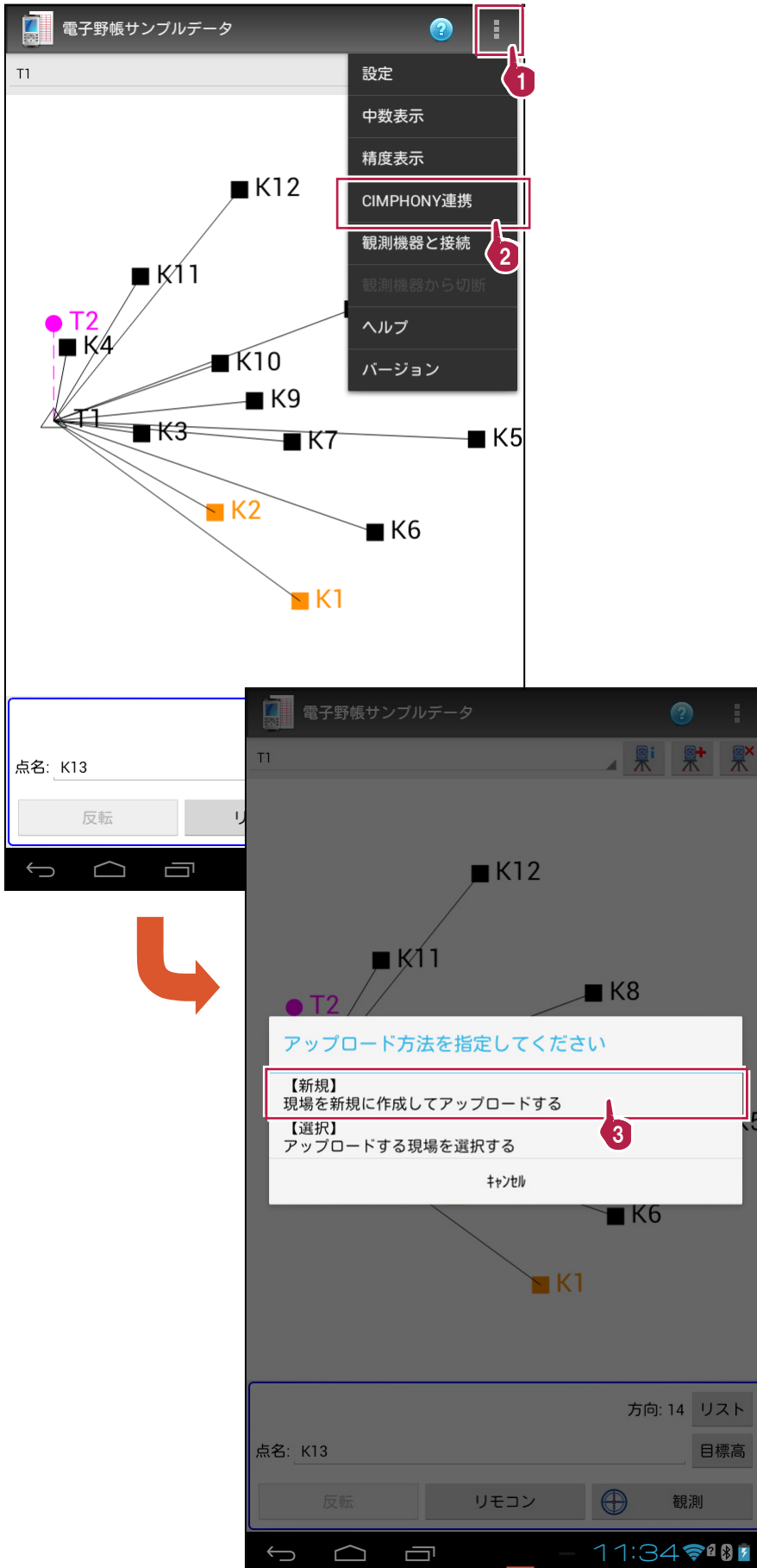
5 [戻る]をタップします。



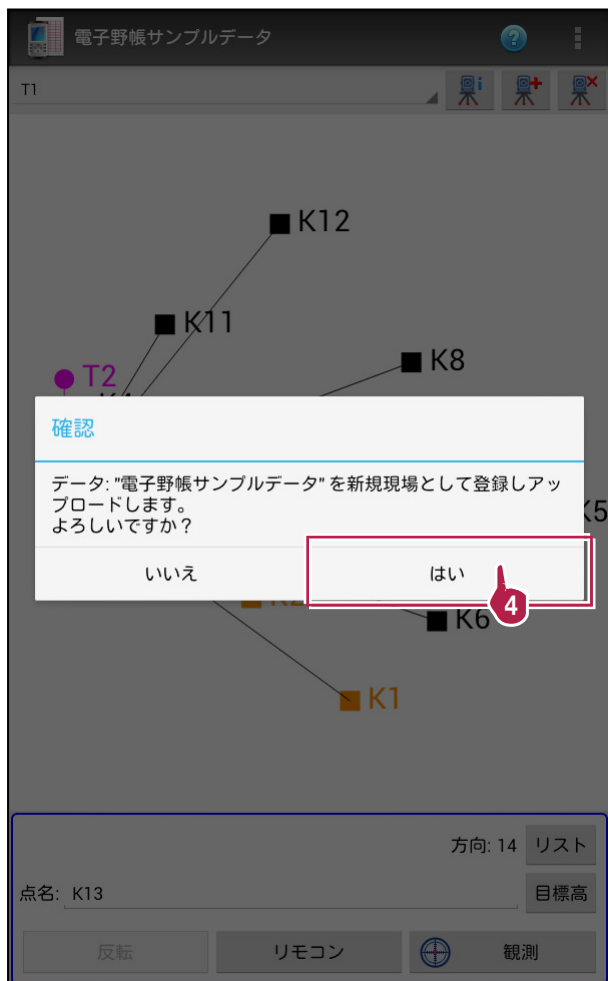
## 2-5

# CIMPHONYへアップロードする

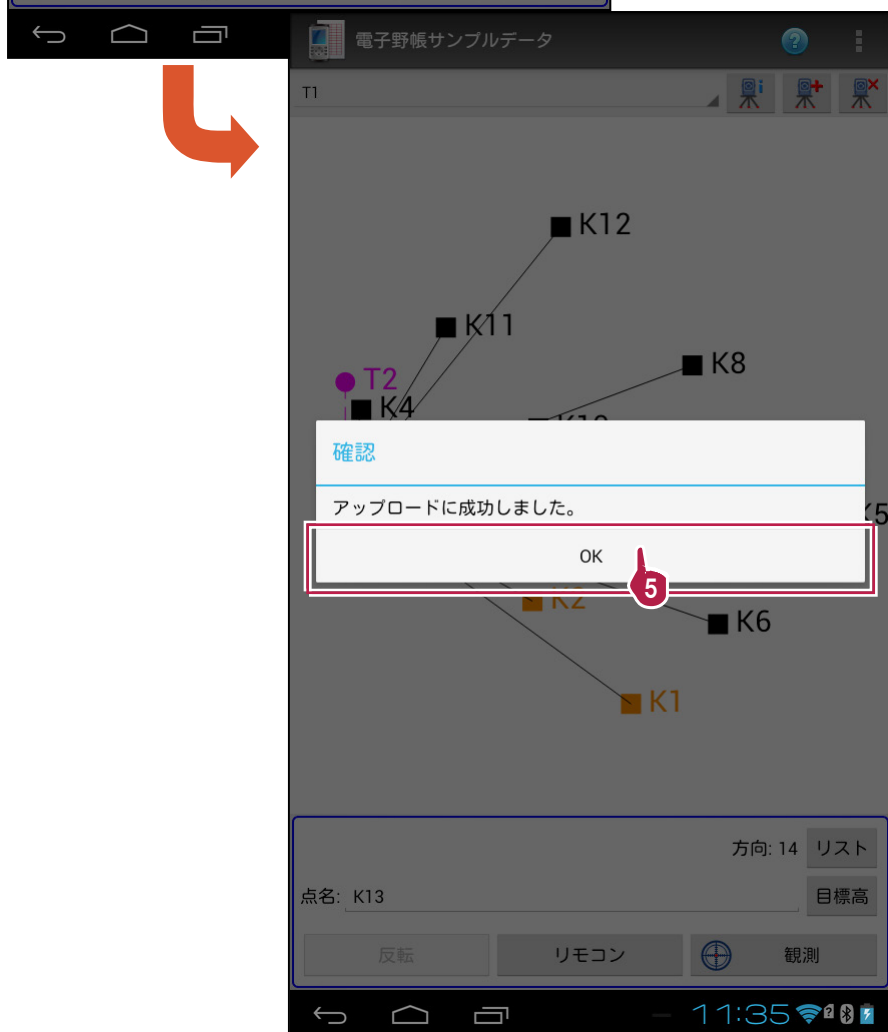
観測を終了したら、観測データをCIMPHONYへアップロードします。



- 1 [メニュー]をタップします。
- 2 [CIMPHONY連携]をタップします。
- 3 [【新規】現場を新規に作成してアップロードする]をタップします。



4 確認のメッセージが表示されますので、[はい]をタップします。



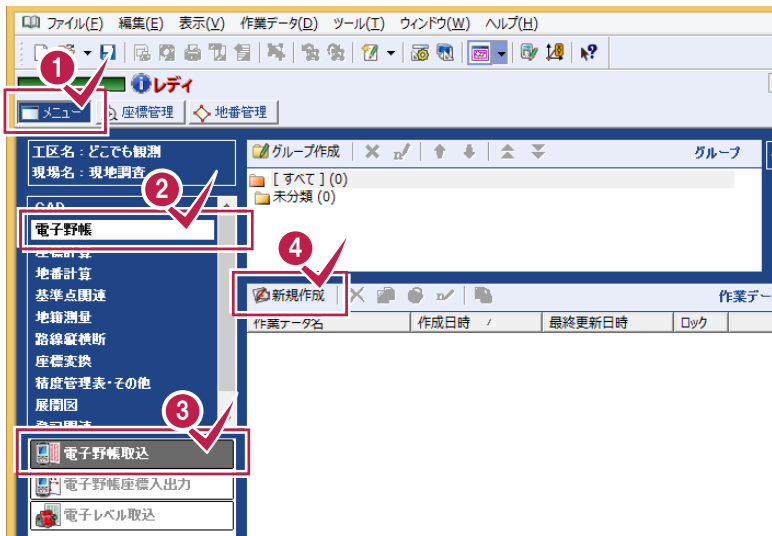
5 アップロードが成功すると、確認のメッセージが表示されますので、[OK]をタップします。

# 3 観測データの取り込み

BLUETREND XAの[電子野帳取込]で、電子野帳ツールの観測データを取り込みます。

## 3-1 [電子野帳取込]の作業データを新規作成する

[電子野帳取込]の作業データを新規作成します。



- 1 メインメニューで[メニュー]タブをクリックします。
- 2 [電子野帳]をクリックします。
- 3 [電子野帳取込]をクリックします。
- 4 [新規作成]をクリックします。

## 3-2 電子野帳ツールの観測データを取り込む

どこでも観測 電子野帳ツールの観測データをCIMPHONYから取り込みます。



- 1 [CIMPHONY]をクリックします。

同期

CIMPHONYと同期を行います。  
現場データを選択して下さい。

現場データ(S)

現場名	依頼者/発注者	担当者	登録日	最終更新日
<input type="checkbox"/> 杭打ちサンプルデータ			2014/07/29 1...	2014/07/29 1...
<input checked="" type="checkbox"/> 電子野帳サンプルデータ			2014/07/29 1...	2014/07/29 1...
<input type="checkbox"/> サンプルデータ			2014/07/29 1...	2014/07/29 1...
<input type="checkbox"/> 杭打ちサンプルデータ			2014/07/29 1...	2014/07/29 1...
<input type="checkbox"/> 建物調査サンプルデータ			2014/07/29 1...	2014/07/29 1...
<input type="checkbox"/> 現地調査サンプルデータ			2014/07/29 0...	2014/07/29 0...
<input type="checkbox"/> 現地調査サンプルデータ			2014/07/28 1...	2014/07/28 1...
<input type="checkbox"/> 未分類現場			2014/07/28 1...	2014/07/28 1...

< 戻る(B)   **次へ(N) >**   キャンセル

- 現場を選択します。
- [次へ]をクリックします。

同期

CIMPHONYと同期を行います。  
作業データを選択して下さい。

作業データ(E)

作業データ名	登録日	最終更新日	最終更新者	現場名
<input checked="" type="checkbox"/> 電子野帳サンプルデータ	2014/07/29 1...	2014/07/29 1...	豊村 剛二	現地調査

< 戻る(B)   **次へ(N) >**   キャンセル

- 作業データを選択します。
- [次へ]をクリックします。

同期

CIMPHONYと同期を行います。  
確認を行います。

**6** **i** 下記のデータの同期を行います。

**現場データの情報**

現場名: 電子野帳サンプルデータ  
依頼者/発注者名:  
担当者:

**作業データの情報**

作業データ名: 電子野帳サンプルデータ  
最終更新者: 豊村 剛二  
最終更新日: 2014/07/29 11:33

< 戻る(B)   **実行(E)**   キャンセル

- 現場データの情報、作業データの情報を確認します。
- [実行]をクリックします。



8 [OK]をクリックします。



生データ | 測点データ | **手簿データ**

手簿計算(O) | 全体形状確認(L) | ...

追加(A) | 挿入(I) | 削除(M) | ...

器械点一覧(B) | 器械点情報(I) | ...

No.	対回	方向	望遠鏡	視準点	目標高m	目標高f	水平角	鉛直角	距離1	距離2	距離3	距離4
1	1	1	正方向	T2			0.0000	90.2435	16.279	16.279		
2	1	2	正方向	K1	1.000	1.000	126.1040	90.1820	50.990	50.990		
3	1	3	正方向	K2	1.000	1.000	119.3310	90.2525	30.992	30.992		
4	1	4	正方向	K3	1.000	1.000	98.1330	90.3150	14.853	14.853		
5	1	5	正方向	K4	1.000	1.000	10.3705	89.4810	12.500	12.500		
6	1	6	正方向	K5	1.000	1.000	92.2915	89.1130	70.711	70.711		
7	1	7	正方向	K6	1.000	1.000	109.0705	89.4225	56.825	56.825		
8	1	8	正方向	K7	1.000	1.000	95.0112	91.0110	39.991	39.991		
9	1	9	正方向	K8	1.000	1.000	69.3005	90.3750	53.370	53.370		
10	1	10	正方向	K9	1.000	1.000	84.1620	90.4415	33.713	33.713		
11	1	11	正方向	K10	1.000	1.000	70.5500	89.5755	29.426	29.426		
12	1	12	正方向	K11	1.000	1.000	30.5905	90.0045	28.160	28.160		
13	1	13	正方向	K12	1.000	1.000	38.4710	90.1320	49.572	49.572		
14												
15												
16												
17												

手簿計算などのタイミングでプレビューに反映されます。

プレビュー

上へ移動(U) | 下へ移動(D) | ...

器械点名検索(S) | 上検索 | 下検索 | ...

ヘルプ | セルエディット | 現場情報 | 器械点情報 | 全体形状確認 | 計算書作成 | 器械点对回情... | 視準点对回情... | 制限値 | 印刷 | 手簿計算 | データクローズ

世界2011 | 座標数: 0 | 最終点番: 0 | 地番数: 0 | 最終地番No: 0

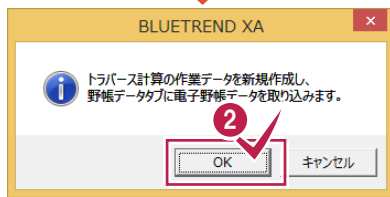
# 3-3

## トラバース計算をおこなって、座標を登録する

トラバース計算をおこなって、座標を登録することもできます。

No.	対回	方向	望遠鏡	視準点	目標高m	目標高f	水平角
1	1	1	正方向	T2			0.0000
2	1	2	正方向	K1	1.000	1.000	126.1040
3	1	3	正方向	K2	1.000	1.000	119.3310
4	1	4	正方向	K3	1.000	1.000	98.1330
5	1	5	正方向	K4	1.000	1.000	10.3705
6	1	6	正方向	K5	1.000	1.000	92.2915
7	1	7	正方向	K6	1.000	1.000	109.0705
8	1	8	正方向	K7	1.000	1.000	95.0112
9	1	9	正方向	K8	1.000	1.000	69.3005
10	1	10	正方向	K9	1.000	1.000	84.1620
11	1	11	正方向	K10	1.000	1.000	70.5500
12	1	12	正方向	K11	1.000	1.000	30.5905
13	1	13	正方向	K12	1.000	1.000	38.4710
14							
15							

1 [トラバース計算]をクリックします。



2 確認のメッセージが表示されますので[OK]をクリックします。



3 取り込みが完了するとメッセージが表示されますので[OK]をクリックします。

No.	器械点変更	器械点名	器械高g	器械高i	視準点名	目標高m	目標高f	水平角	斜距離	高度角	器械点標
1	○	T1	1.300	1.300	T2			0.0000	16.279	-0.2435	
2		T1	1.300	1.300	K1	1.000	1.000	126.1040	50.990	-0.1820	
3		T1	1.300	1.300	K2	1.000	1.000	119.3310	30.992	-0.2525	
4		T1	1.300	1.300	K3	1.000	1.000				
5		T1	1.300	1.300	K4	1.000	1.000				
6		T1	1.300	1.300	K5	1.000	1.000				
7		T1	1.300	1.300	K6	1.000	1.000				
8		T1	1.300	1.300	K7	1.000	1.000				
9		T1	1.300	1.300	K8	1.000	1.000				
10		T1	1.300	1.300	K9	1.000	1.000				
11		T1	1.300	1.300	K10	1.000	1.000				
12		T1	1.300	1.300	K11	1.000	1.000				
13		T1	1.300	1.300	K12	1.000	1.000				
14											
15											
16											
17											

4 [観測データ]タブをクリックします。

5 路線名、標高計算、距離入力形式、初点方向角、モードなどを設定します。



6 [次へ]をクリックします。

初期設定 (トバース計算 - 放射)

**7** 初点  
 既知点より(A)  
 点番(C) 1 点名(D) T1  
 X座標(E) 100.000 Y座標(G) 100.000  
 標高(I) 標高(J)  
 板の方向角(Q) [出射角]

初点後視点  
 既知点より(K)  
 点番(L) 2 点名(M) T2  
 X座標 Y座標  
 方向角(O) [出射角] 0.0000  
 パーチカル(1) 90.2435 目標高(2)  
 後視距離(3) 16.279

結合点  
 点番(S) 点名(I) X座標(L) Y座標(Y) 標高(W)

結合取付点  
 点番(Y) 点名(Z) X座標 Y座標 方向角(±) [出射角]

< 戻る(B) 次へ(N) > **8** 終了(E) キャンセル

**7** 初点、初点後視点を入力します。

**8** [終了]をクリックします。



開始点番

**9** 付け方(M)  
 逐て連番  
 主路線視準点番号(I)  
 開放視準点番号(O)  
 放射 点番号(E) 3  
 既存 点番号(U)

**10** OK キャンセル

**9** 点番の付け方を設定します。

**10** [OK]をクリックします。



**11** [ファイル]をクリックします。

**12** [登録]をクリックします。

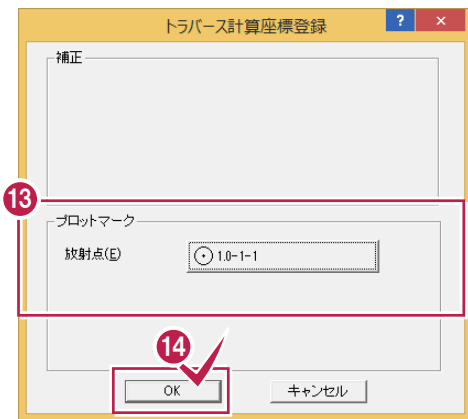
**11** ファイル(F) [登録(E) 専用コマンド(Z) セル(C) 表示(V) 作業データ(D) ツール(T) ウィンドウ(W) ヘルプ(H)]

モード	視準点番	視準点名	観測角	パーチカル	距離
放射	3	K1	126.1040	90.1820	50.990
放射	4	K2	119.3310	90.2525	30.992
放射	5	K3	98.1330	90.3150	14.853
放射	6	K4	10.3705	89.4810	12.500
放射	7	K5	92.2915	89.1130	70.711
放射	8	K6	109.0705	89.4225	56.825
放射	9	K7	95.0112	91.0110	39.991
放射	10	K8	69.3005	90.3750	53.370
放射	11	K9	84.1620	90.4415	33.713
放射	12	K10	70.5500	89.5755	29.426
放射	13	K11	30.5905	90.0045	28.160
放射	14	K12	38.4710	90.1320	49.572

**12** 登録(T)

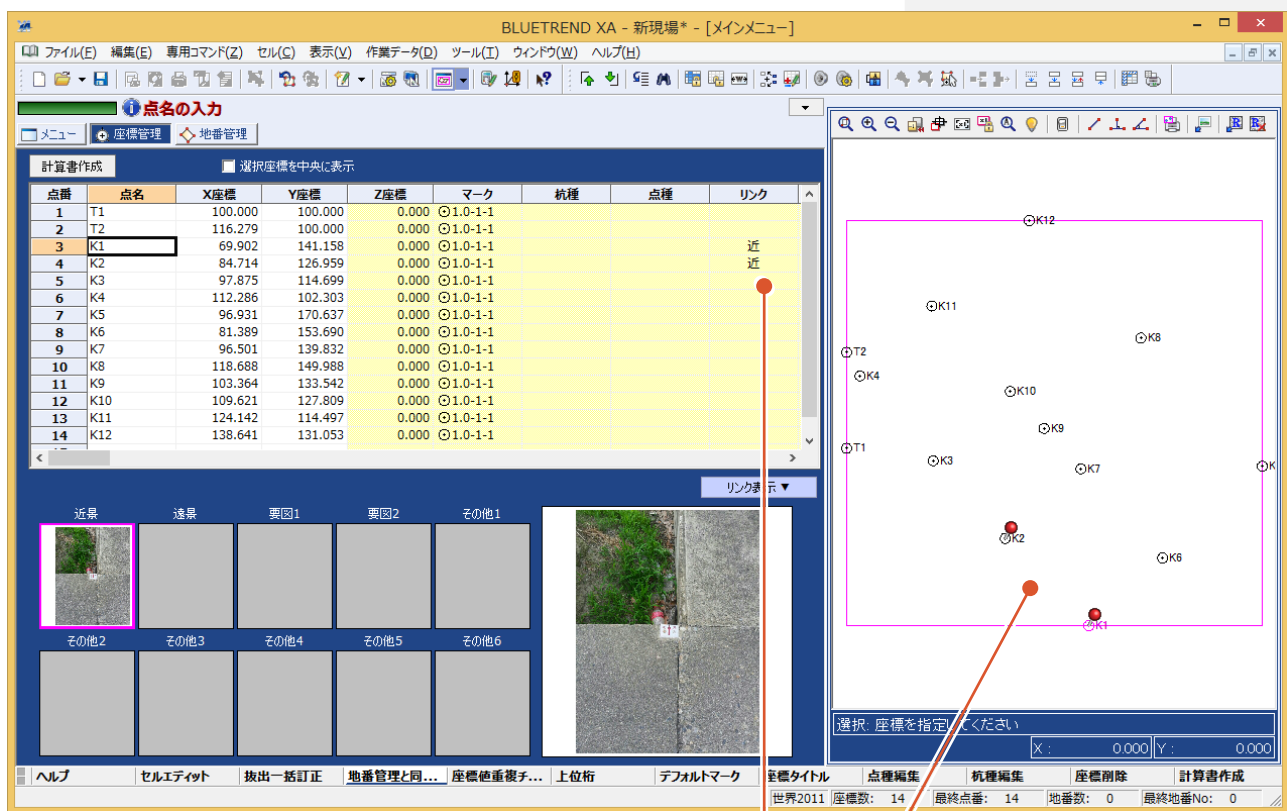






13 プロットマークを設定します。

14 [OK]をクリックします。



測点に入力されている写真もリンクされて登録されます。