

メーカー	SOKKIA	機種名	iX
------	--------	-----	----

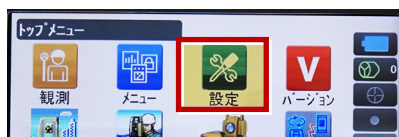
観測方法	TREND-FIELDの設定（通信条件）	接続方法
1人+リモコンあり	メーカー：「TOPCON・SOKKIA」 動作設定：「ワンマン」	Bluetooth
	【観測条件】 ・1人で観測する ・リモコン（RC-PR5）が必要 ・逆打ち観測や出来形観測でトラッキングが可能	

TREND-FIELDの観測条件設定

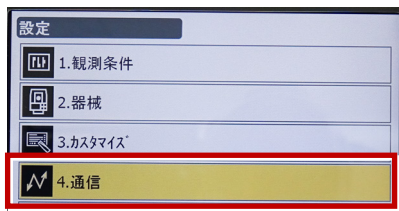


メーカー	SOKKIA	機種名	iX
観測方法	TREND-FIELDの設定（通信条件）		接続方法
1人+リモコンあり	メーカー：「TOPCON・SOKKIA」 動作設定：「ワンマン」 【観測条件】 ・1人で観測する ・リモコン（RC-PR5）が必要 ・逆打ち観測や出来形観測でトラッキングが可能		Bluetooth

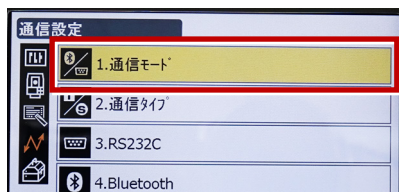
1 [設定] を選択します。



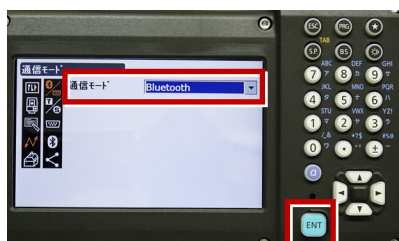
2 [通信] を選択します。



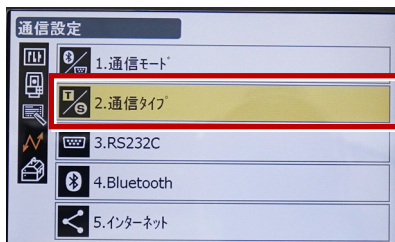
3 [通信モード] を選択します。



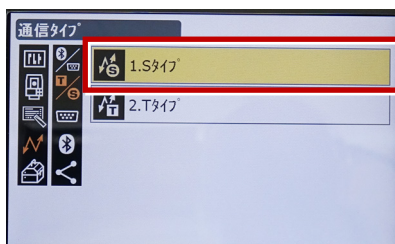
4 [通信モード] を「Bluetooth」に設定して [ENT] を押します。



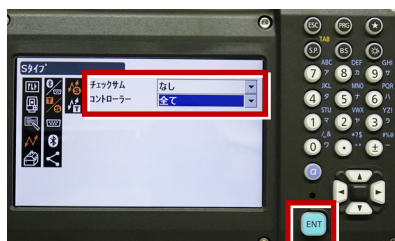
5 [通信タイプ] を選択します。



6 [タイプ] を選択します。

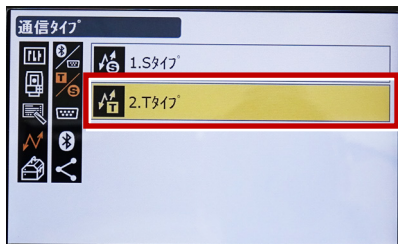


7 次のように設定して [ENT] を押します。
 チェックサム：「なし」
 コントローラー：「全て」

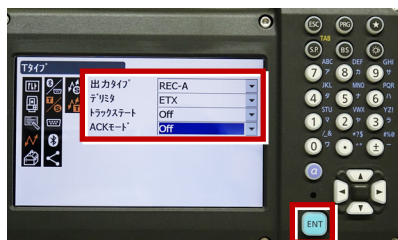


▼ 次頁へ

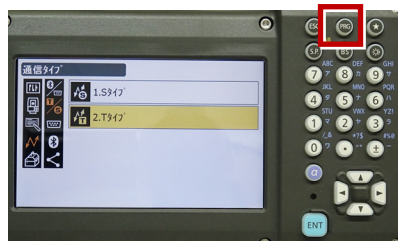
8 [Tタイプ] を選択します。



9 次のように設定し [ENT] を押します。
出カタイプ：「REC-A」
デリミタ：「ETX」、トラックステート：「Off」
ACKモード：「Off」



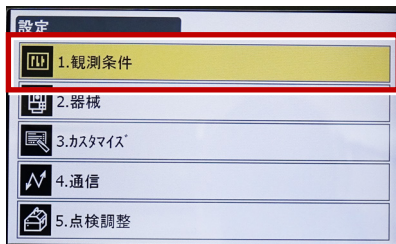
10 [PRG] を押します。



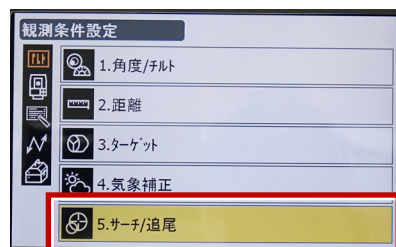
11 [設定] を選択します。



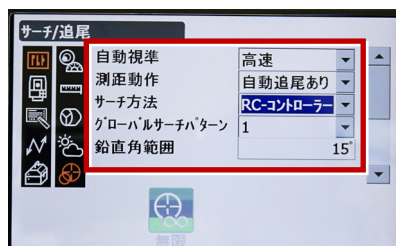
12 [観測条件] を選択します。



13 [サーチ/追尾] を選択します。



14 次のように設定します。
自動視準：「高速」
測距動作：「自動追尾あり」
サーチ方法：「RC-コントローラ」
グローバルサーチパターン：「1」
鉛直角範囲：「15°」



▼ 次頁へ

15 画面を下にスクロールして、次のように設定し

[ENT] を押します。

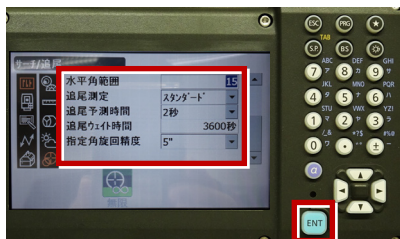
水平角範囲：「15°」

追尾測定：「スタンダード」

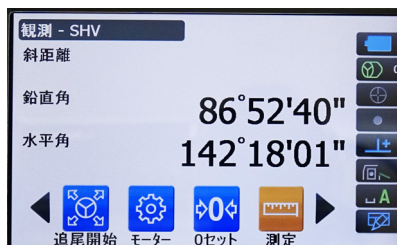
追尾予測時間：「2秒」

追尾ウェイト時間：「3600秒」

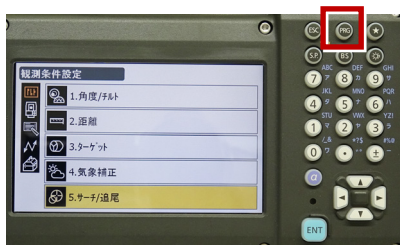
指定角旋回精度：「5"」



18 観測を行います。



16 [PRG] を押します。



17 [観測] を選択します。

