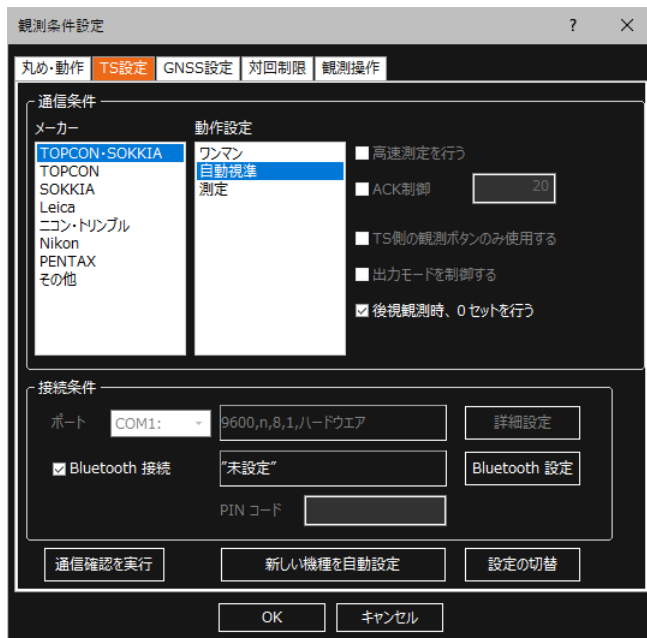


メーカー	SOKKIA	機種名	iX
------	--------	-----	----

観測方法	TREND-FIELDの設定（通信条件）	接続方法
2人+リモコンなし ①	メーカー：「TOPCON・SOKKIA」 動作設定：「自動視準」	直結 Bluetooth Parani
<p>【観測条件】</p> <ul style="list-style-type: none"> ・2人（器械マン、ミラーマン）で観測する ・TREND-FIELD側から、上下左右の矢印ボタンでTSを巡回させることが可能、ただし、TSから離れた場所で自分の方向にTSを向けるのは困難なので、器械マン、ミラーマンの2人での観測が基本になる ・通信は、Bluetooth、直結のいずれか（Bluetoothのクラスは1） ・HVDアウト機能は使用不可 ・トラッキング観測は可（RCリモコンが使用できるモデルのみ） 		

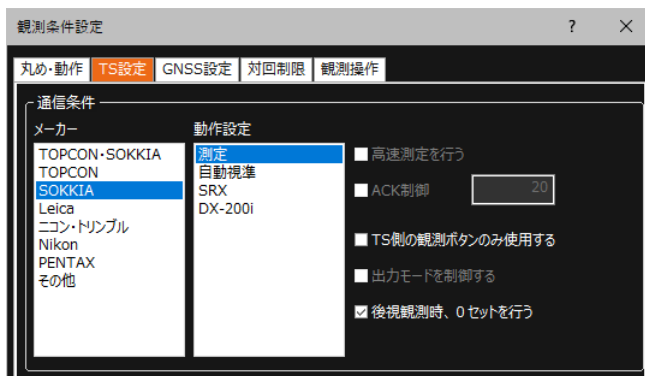
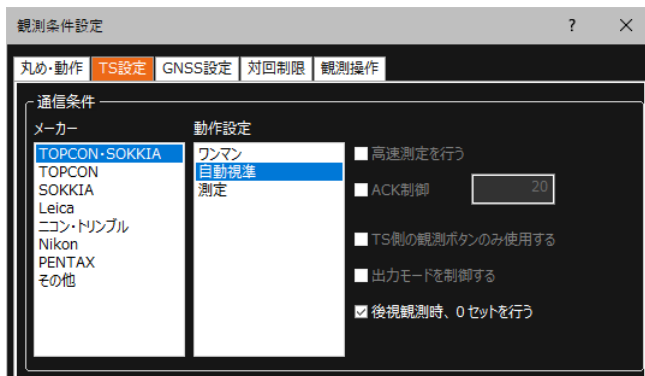
TREND-FIELDの観測条件設定



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
2人+リモコンなし ②	メーカー：「TOPCON・SOKKIA」 または「SOKKIA」 動作設定：「測定」	直結 Bluetooth Parani
【観測条件】 <ul style="list-style-type: none"> ・2人（器械マン、ミラーマン）で観測する ・器械マンは手動でTSを操作する ・器械マンがミラーに照準を合わせて、TREND-FIELD側で観測、あるいはTS側でHVDアウトする ・通信は、Bluetooth、直結のいずれか（Bluetoothのクラスは1） ・トラッキング観測は不可 		

TREND-FIELDの観測条件設定

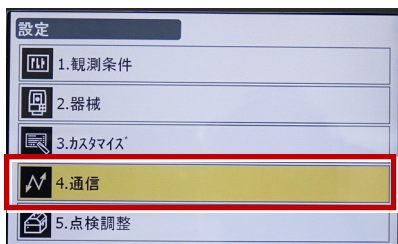


メーカー	SOKKIA	機種名	iX
観測方法	TREND-FIELDの設定（通信条件）		接続方法
2人+リモコンなし ①	メーカー：「TOPCON・SOKKIA」 動作設定：「自動視準」		直結 Bluetooth Parani
	【観測条件】 <ul style="list-style-type: none"> ・2人（器械マン、ミラーマン）で観測する ・TREND-FIELD側から、上下左右の矢印ボタンでTSを巡回させることが可能、ただし、TSから離れた場所で自分の方向にTSを向けるのは困難なので、器械マン、ミラーマンの2人での観測が基本になる ・通信は、Bluetooth、直結のいずれか（Bluetoothのクラスは1） ・HVDアウト機能は使用不可 ・トラッキング観測は可（RCリモコンが使用できるモデルのみ） 		
2人+リモコンなし ②	メーカー：「TOPCON・SOKKIA」 または「SOKKIA」 動作設定：「測定」		直結 Bluetooth Parani
	【観測条件】 <ul style="list-style-type: none"> ・2人（器械マン、ミラーマン）で観測する ・器械マンは手動でTSを操作する ・器械マンがミラーに照準を合わせて、TREND-FIELD側で観測、あるいはTS側でHVDアウトする ・通信は、Bluetooth、直結のいずれか（Bluetoothのクラスは1） ・トラッキング観測は不可 		

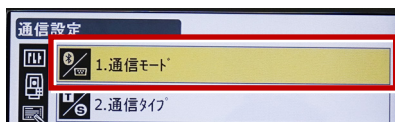
1 [設定] を選択します。



2 [通信] を選択します。



3 [通信モード] を選択します。

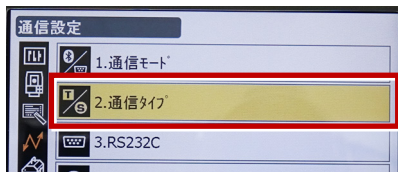


4 [通信モード] を「Bluetooth」に設定して [ENT] を押します。

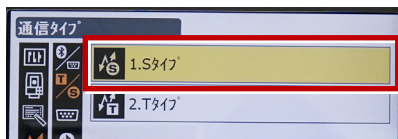


▼ 次頁へ

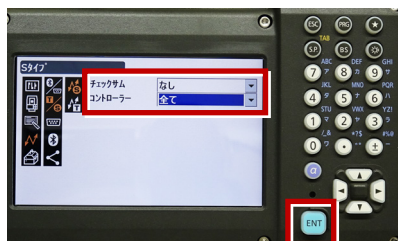
5 [通信タイプ] を選択します。



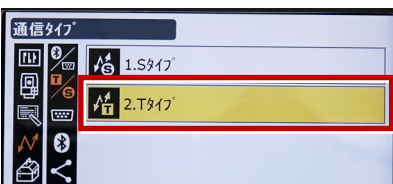
6 [Sタイプ] を選択します。



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」



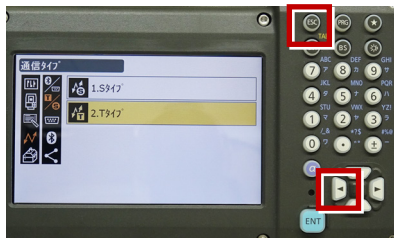
8 [Tタイプ] を選択します。



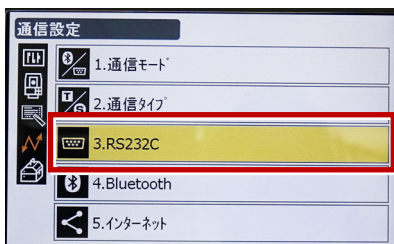
9 次のように設定し [ENT] を選択します。
出力タイプ：「REC-A」
デリミタ：「ETX」、トラックステート：「Off」
ACKモード：「Off」



10 [◀] または [ESC] を押します。



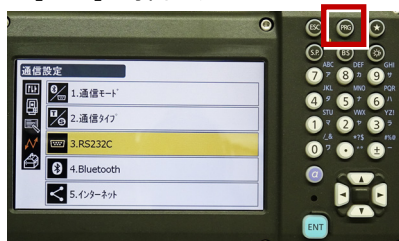
11 [RS232C] を選択します。



12 次のように設定し [ENT] を選択します。
ボーレート：「9600bps」
データ長：「8ビット」
パリティ：「なし」
ストップビット：「1ビット」



13 [PRG] を押します。

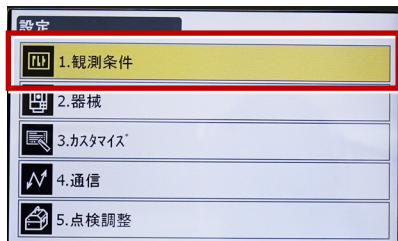


▼ 次頁へ

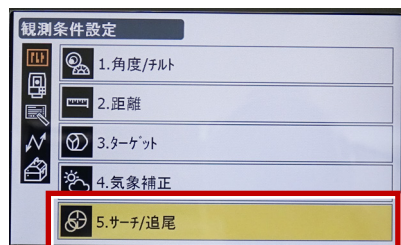
14 [設定] を選択します。



15 [観測条件] を選択します。

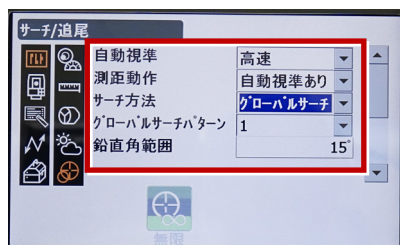


16 [サーチ/追尾] を選択します。



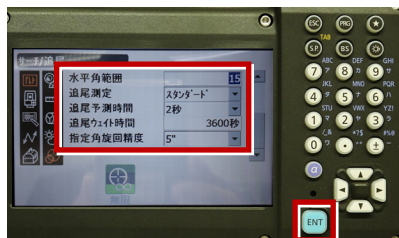
17 次のように設定します。

自動視準：「高速」
測距動作：「自動視準あり」
サーチ方法：「グローバルサーチ」
グローバルサーチパターン：「1」
鉛直角範囲：「15°」

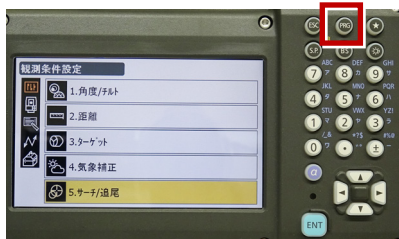


18 画面を下にスクロールして、次のように設定し [ENT] を押します。

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°」



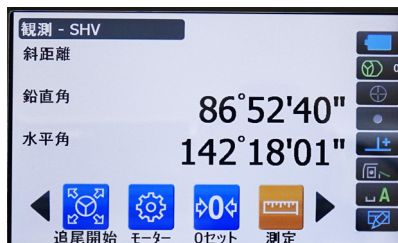
19 [PRG] を押します。



20 [観測] を選択します。



21 観測を行います。



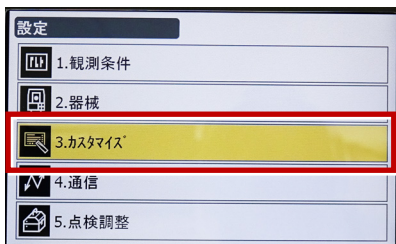
▼ 次頁へ

RECの設定
(TS側から出力する場合のみ設定します。)

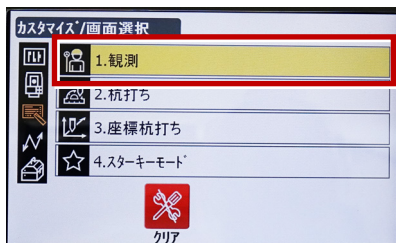
1 「設定」 を選択します。



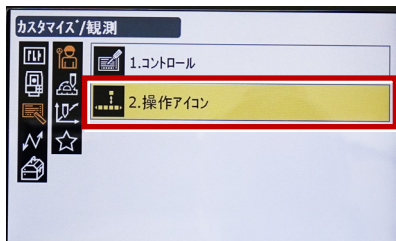
2 「カスタマイズ」 を選択します。



3 「観測」 を選択します。



4 「操作アイコン」 を選択します。



5 操作アイコンを入れ替える位置 (下図例「モーター」) を選択します。



6 「HVアウトS」 を選択します。

※「HVアウトT」もあるので間違えないようにしてください。



7 操作アイコンを入れ替える位置 (下図例「0セット」) を選択します。



▼ 次頁へ

8 [HVDアウトS] を選択します。

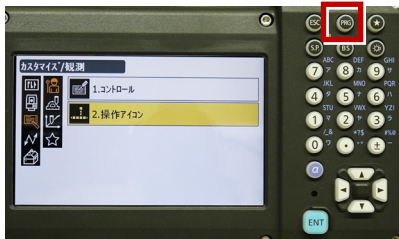
※「HVDアウトT」もあるので間違えないようにしてください。



9 [ESC] を押します。



10 [PRG] を押します。



11 [観測] を選択します。



12 [HVアウトS] または [HVDアウトS] を選択して観測します。

※距離観測が必要無い場合（後視観測等）
→HVアウトS

※距離観測が必要な場合（通常観測等）
→HVDアウトS

※TREND-FIELDの観測条件設定は、「TOPCON・SOKKIA」「測定」または「SOKKIA」「測定」を選択します。「TOPCON・SOKKIA」「自動視準」や「SOKKIA」「自動視準」では、HVDアウト機能は使用できません。

