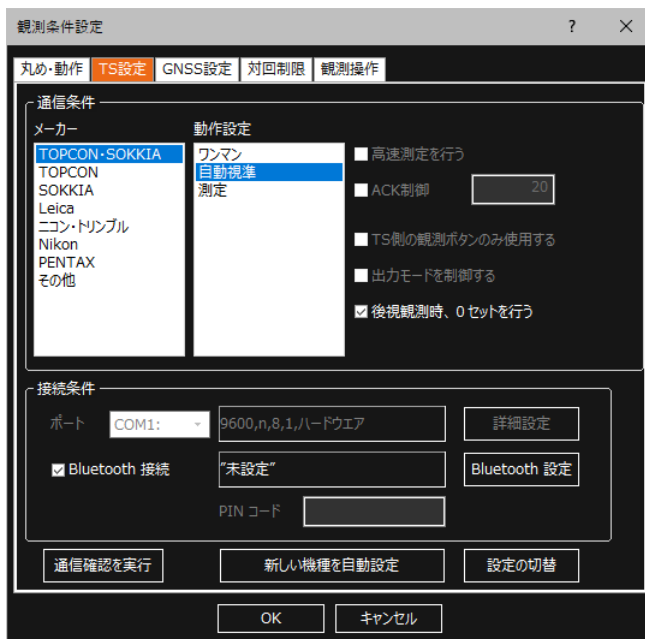


メーカー	SOKKIA	機種名	SX
------	--------	-----	----

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"> 基本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を旋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、直結のどちらか（Bluetoothのクラスは1） 		

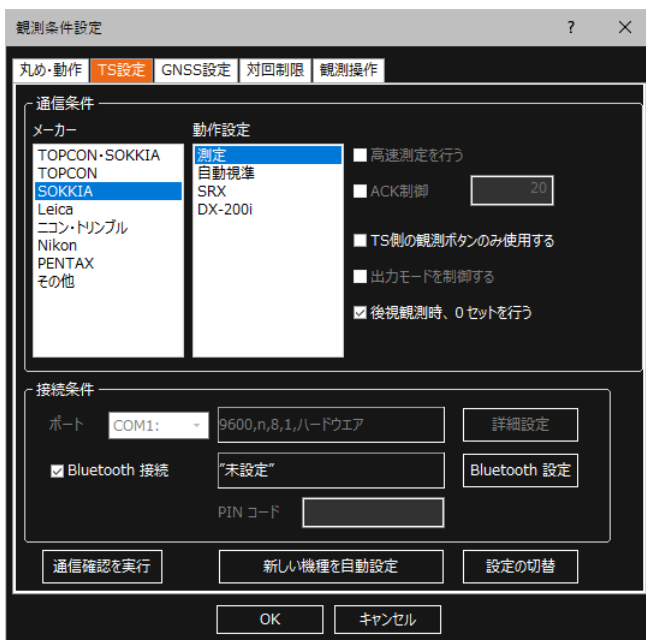
TREND-FIELDの観測条件設定



メーカー	SOKKIA	機種名	SX
------	--------	-----	----

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：「SOKKIA」 動作設定：「測定」	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 ・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 ・TREND-FIELDは器械マン、ミラーマンのどちら側にあっても良い ・通信はBluetooth、直結のどちらか（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

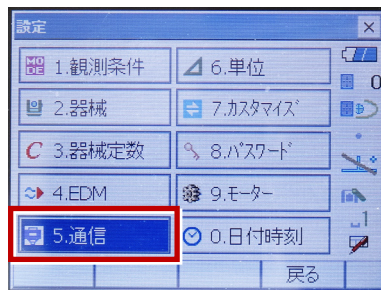


メーカー	SOKKIA	機種名	SX
観測方法	TREND-FIELDの設定（通信条件）	接続方法	
2人+リモコンなし ①	メーカー：「TOPCON・SOKKIA」 動作設定：「自動視準」	直結 Bluetooth Parani	
	【観測条件】 <ul style="list-style-type: none"> •基本2人（器械マン、ミラーマン）で観測する •TREND-FIELD側から、上下左右の矢印ボタンでTSを巡回させることが可能、ただし、TSから離れた場所で自分の方向にTSを向けるのは困難なので、器械マン、ミラーマンの2人での観測が基本になる •通信はBluetooth、直結のどちらか（Bluetoothのクラスは1） 		
2人+リモコンなし ②	メーカー：「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 •TREND-FIELDは器械マン、ミラーマンのどちら側にあっても良い •通信はBluetooth、直結のどちらか（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。



▼ 次頁へ

3 [通信条件] を次のように設定します。

通信モード：Bluetoothの場合

「Bluetooth」

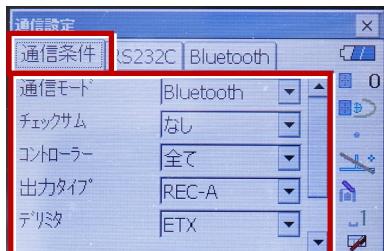
直結の場合「RS-232C」

チェックサム：「なし」

コントローラー：「全て」

出カタイプ：「REC-A」

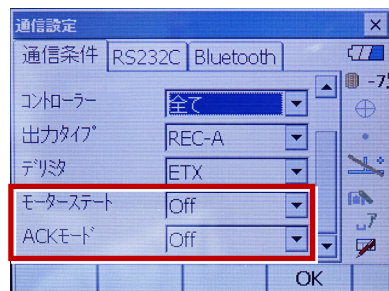
デリミタ：「ETX」



4 スクロールして次のように設定します。

モーターステート：「Off」

ACKモード：「Off」



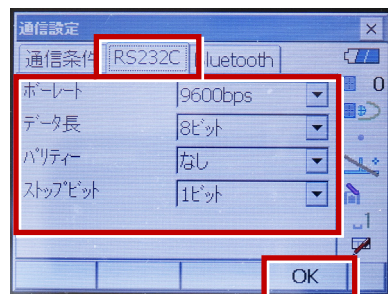
5 [RS232C] を設定して [OK] を選択します。

ボーレート：「9600bps」

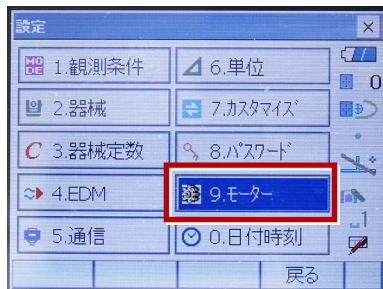
データ長：「8ビット」

パリティ：「なし」

ストップビット：「1ビット」



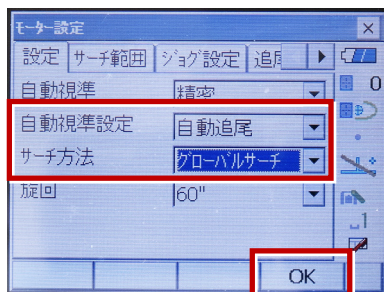
6 [モーター] を選択します。



7 次のように設定し [OK] を選択します。

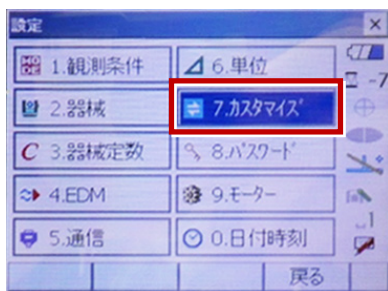
自動視準設定：「自動追尾」

サーチ方法：「グローバルサーチ」

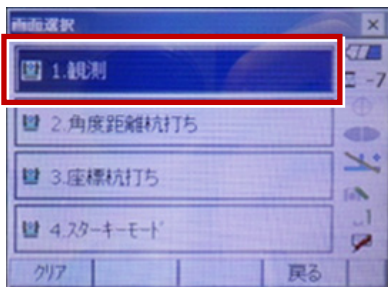


8 [カスタマイズ] を選択します。

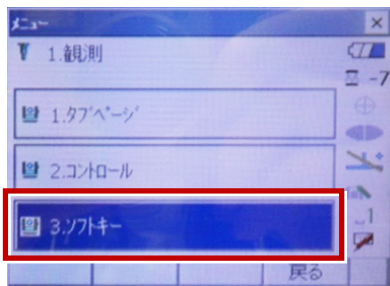
(TS側から出力する場合のみ、設定してください。)



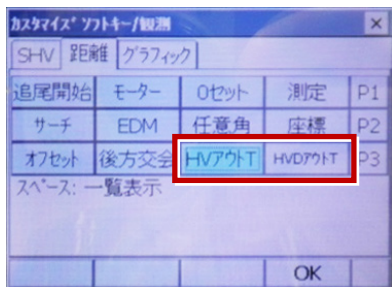
9 [観測] を選択します。



10 [ソフトキー] を選択します。



11 設定した [HVアウトT] または [HVDアウトT] を選択します。



12 距離観測が必要無い場合（後視観測）は [HVアウトT] を選択します。距離観測が必要な場合（通常観測等）は [HVDアウトT] を選択します。

