

## 5. トラバース計算

### 5-1. 初期設定の見える化

観測データの初期設定を、イメージの追加や初点・後視点などのコントロール配置を見直しわかりやすくしました。

初期設定 (トラバース計算 - 設定)

路線名(R)

新現場

標高計算

- 2次元(Z)
- 3次元(3)

距離入力形式

- 斜距離(Q)
- 水平距離(L)

初点方向角

- 出射角(Q)  入射角(Q)

水平角の計算

- 夾角(Y)  方向角(Q)

モード

放射 開放 閉合 結合 (取付なし) 結合 (後視・取付なし)

閉合差制限(S)

制限値入力(Z)

<input type="text" value="1"/> [秒] +	<input type="text" value="1"/> [秒]/n
<input type="text" value="10"/> [mm] +	<input type="text" value="10"/> [mm]/N/S

< 戻る(B) 次へ(N) > 終了(E) キャンセル

初期設定 (トラバース計算 - 結合)

初点

点番(C)  点名(D)  器械高(I)

既知点より(A) X(E)  仮の方向角(Q) [出射角]

Y(G)

Z(I)

初点後視点

点番(L)  点名(M)   方向角を訂正(P) 方向角(Q) [出射角]

既知点より(K) X

Y  パーチカル(1) 後視距離(2) 目標高(3)

結合点

点番(S)  点名(I)

既知点より(B) X(U)

Y(V)

Z(W)

結合取付点

点番(Y)  点名(Z)   方向角を訂正(L) 方向角(±) [出射角]

既知点より(X) X

Y

< 戻る(B) 次へ(N) > 終了(E) キャンセル