

メーカー

TOPCON

機種名

GT

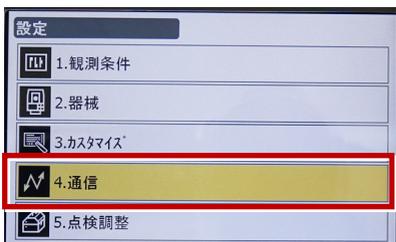
接続方法

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。



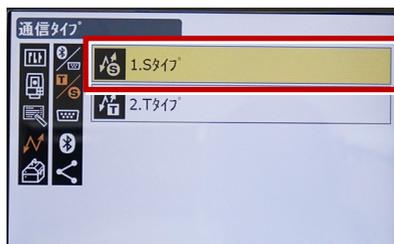
4 「通信モード」を「Bluetooth」に設定して「ENT」を押します。



5 「通信タイプ」を選択します。

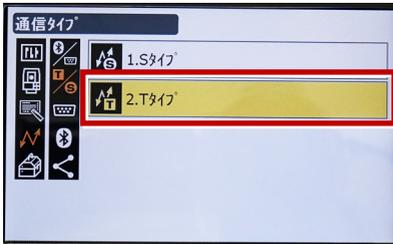


6 「Sタイプ」を選択します。

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」

▼ 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。



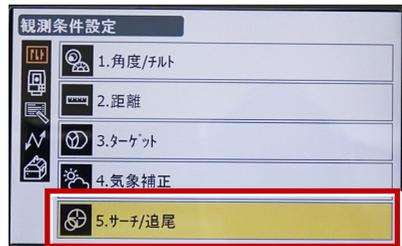
11 [設定] を選択します。



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。

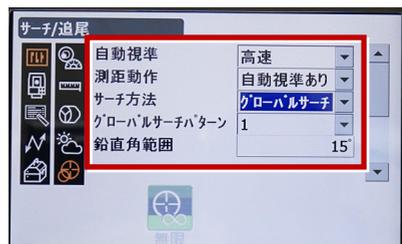
自動視準 : 「高速」

測距動作 : 「自動追尾あり」

サーチ方法 : 「グローバルサーチ」

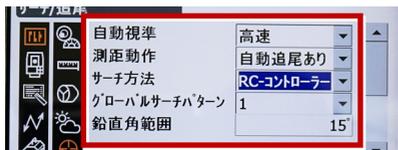
グローバルサーチパターン : 「1」

鉛直角範囲 : 「15°」



▼ 次頁へ

- ※ RC（リモートキャッチャー）を使用する場合は、
サーチ方法：「RC-コントローラ」
に設定します。



- 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°」



- 16 [PRG] を押します。



- 17 [観測] を選択します。



- 18 観測を行います。



▼ 次頁へ

REC の設定

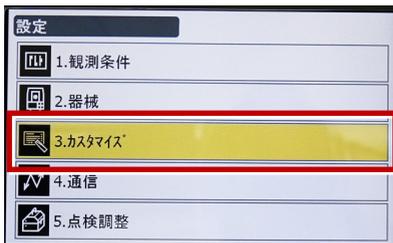
(TS 側から出力する場合のみ設定します。)

※FIELD-TERRACE は「HVD アウト T」
(距離観測あり) のみ対応しています。

1 [設定] を選択します。



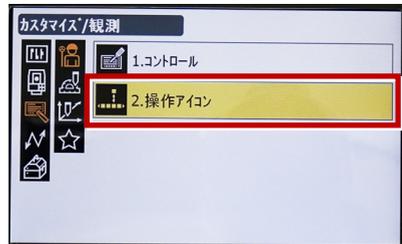
2 [カスタマイズ] を選択します。



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を
選択します。(下図例「モーター」)



6 [HVD アウト T] を選択します。

※「HVD アウト S」もあるので間違えないよう
にしてください。



▼ 次頁へ

- 7 [ESC] を押します。
([HVD アウト T] が選択されない場合は
[ENT] を押してください。)



- 8 [PRG] を押します。



- 9 [観測] を選択します。



- 10 [HVD アウト T] を選択して観測します。

