

メーカー	TOPCON	機種名	LN-150、LN-100 (杭ナビ)
------	--------	-----	------------------------



### 無線LANで接続する場合

- ・ 無線方式切替スイッチ（上部）を、「WLAN」に設定します。
- ・ 無線LANモード切替えスイッチ（下部）を、「A」に設定します。

### Bluetoothで接続する場合

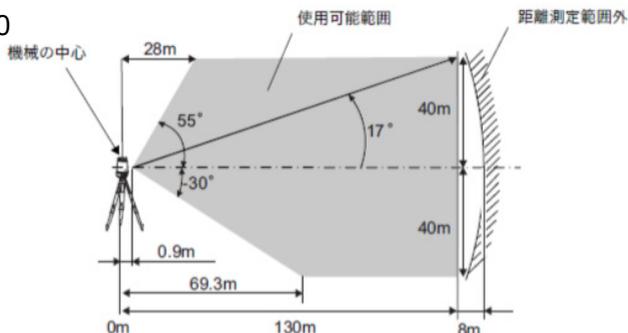
- ・ 無線方式切替スイッチ（上部）を、「Bluetooth」に設定します。

### 無線 LAN で接続できない場合は、以下の項目を確認ください

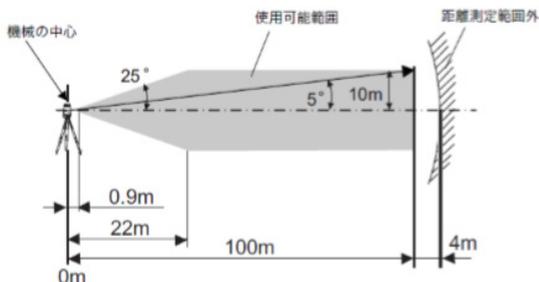
- ・ スマートフォン側のWi-Fiの接続先（杭ナビのSSID）の設定を確認してください。IPアドレスを「自動取得（DHCP）」にする必要があります。
- ・ 他のPCやスマートフォンのアプリ（TopLayoutなど）が既に接続している場合は失敗します。他のアプリは終了して未接続の状態にしてください。
- ・ 杭ナビのユーザー登録が終わっていない場合、デモモードで動作します。この時は一定時間毎に観測値が得られません。ユーザー登録の方法は、附属品のCD内に資料がPDFで含まれています。

## LN-150、LN-100の使用可能範囲（マニュアルから抜粋）

### ○ LN-150



### ○ LN-100



## LN-150、LN-100のシリアル番号

**LN-150**：シリアル番号は英字2文字＋数字6桁の組み合わせです。

（例：XX000000）

次の箇所で使われています。※工場出荷時の設定です。

- ・ 無線LANの名前（SSID）：**LN-150\_XX000000**
- ・ 無線LAN接続の際のパスワード：**00XX000000**  
（シリアル番号の頭に数字ゼロ二つを足したもの）

**LN-100**：シリアル番号は英字2文字＋数字4桁の組み合わせです。

（例：XX0000）

次の箇所で使われています。※工場出荷時の設定です。

- ・ 無線LANの名前（SSID）：**LN-100\_XX0000**
- ・ 無線LAN接続の際のパスワード：**00XX0000**  
（シリアル番号の頭に数字ゼロ二つを足したもの）

メーカー

TOPCON

機種名

DS-200i

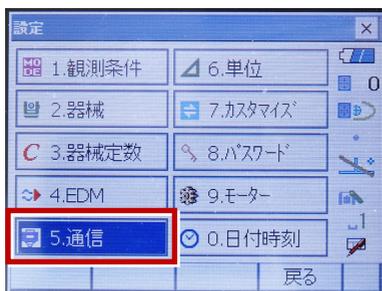
接続方法

Bluetooth

- 1 [設定] を選択します。



- 2 [通信] を選択します。



- 3 [通信条件] を次のように設定します。

通信モード：「Bluetooth」

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、  
[OK] を選択します。

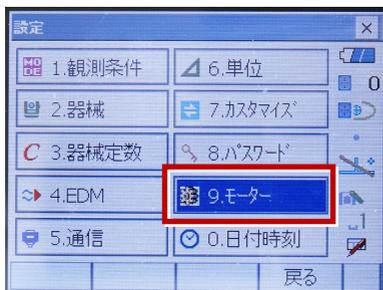
モーターステート：「Off」

ACKモード：「Off」

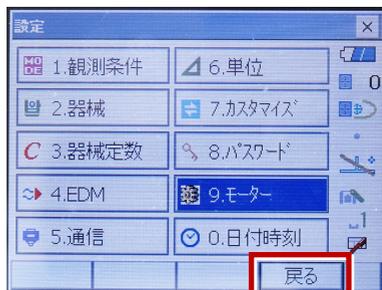


▼ 次頁へ

5 「モーター」を選択します。



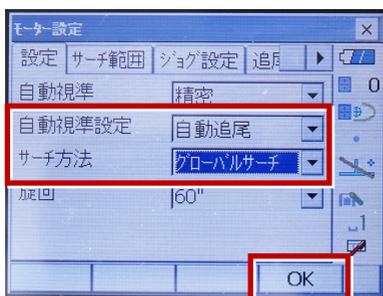
7 「戻る」を選択します。



6 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」



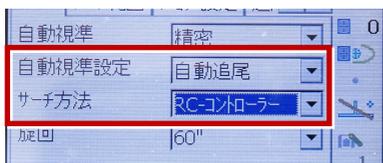
8 「観測」を選択します。



※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-コントローラー」

に設定します。



9 観測を行います。



メーカー

TOPCON

機種名

GT

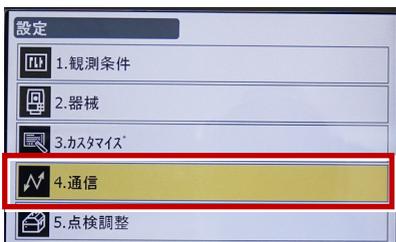
接続方法

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。



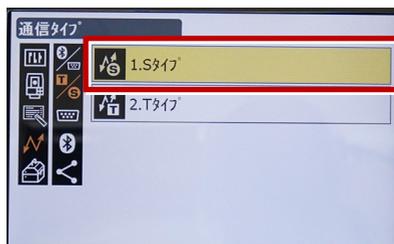
4 「通信モード」を「Bluetooth」に設定して「ENT」を押します。



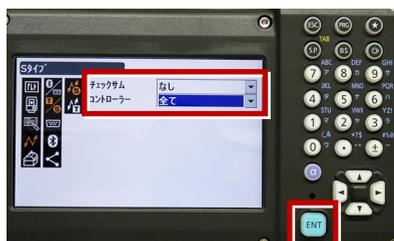
5 「通信タイプ」を選択します。



6 「Sタイプ」を選択します。

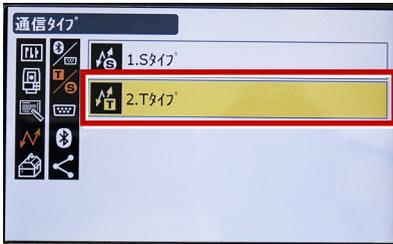


7 次のように設定して「ENT」を押します。  
チェックサム：「なし」  
コントローラー：「全て」



▼ 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。



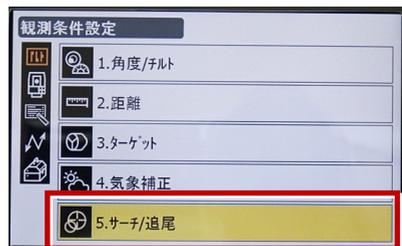
11 [設定] を選択します。



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。

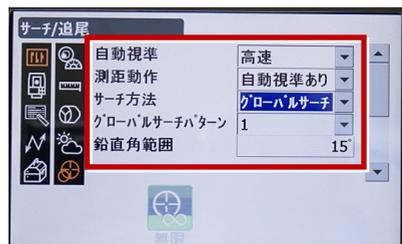
自動視準 : 「高速」

測距動作 : 「自動追尾あり」

サーチ方法 : 「グローバルサーチ」

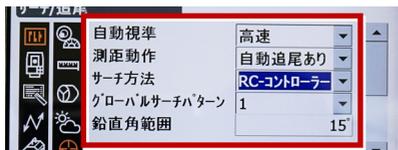
グローバルサーチパターン : 「1」

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

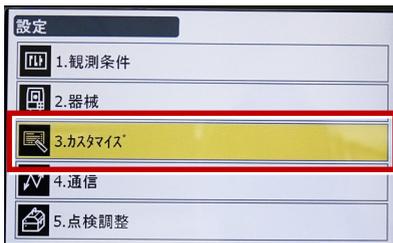
(TS 側から出力する場合のみ設定します。)

※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。



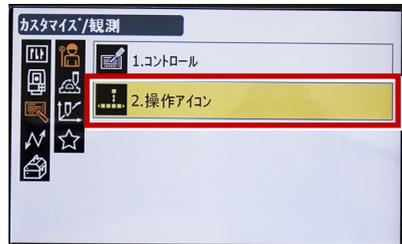
2 [カスタマイズ] を選択します。



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。



メーカー SOKKIA

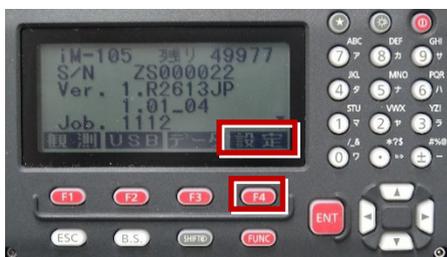
機種名 iM-100

接続方法

Bluetooth

※ 「TOPCON」の「GM-100」も、  
同様に設定します。

1 [設定]（[F4]）を押します。



2 矢印キーで「通信条件」を選択して  
[ENT] を押します。



3 矢印キーで「通信設定」を選択して  
[ENT] を押します。



4 矢印キーの左右で「Bluetooth」  
を選択して [ENT] を押します。



5 矢印キーで「通信タイプ」を  
選択して [ENT] を押します。



6 矢印キーで「Sタイプ」を選択して  
[ENT] を押します。



▼ 次頁へ

7 次のように設定します。

チェックサム : 「ナシ」

Xon/Xoff : 「ナシ」



8 [ENT] を押します。



9 [ESC] を押します。



10 [ESC] を押します。



11 矢印キーで「キー設定」を選択して [ENT] を押します。



12 矢印キーで「設定」を選択して [ENT] を押します。



▼ 次頁へ

13 矢印キーの左右で「任意角」を選択します。



14 矢印キーの上下で「HVD アウト-S」を選択します。



15 [OK] ([F4]) を押します。



16 [ESC] を押します。



17 [ESC] を押します。



18 観測 ([F1]) を押します。



19 観測を行います。

