

メーカー

SOKKIA

機種名

DX-200i

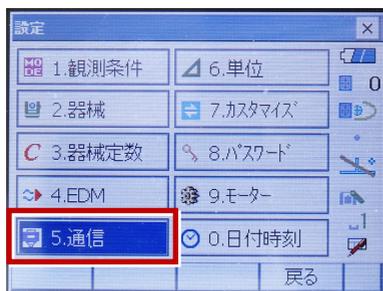
接続方法

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」

出力タイプ：「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。

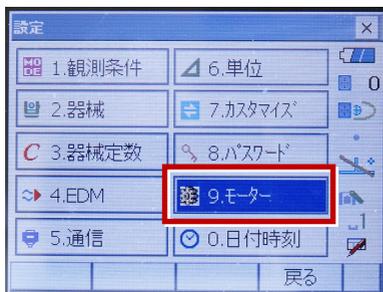
モーターステート：「Off」

ACKモード：「Off」



▼ 次頁へ

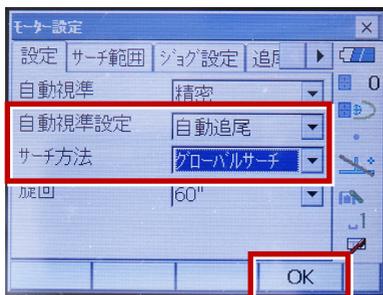
5 「モーター」を選択します。



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」

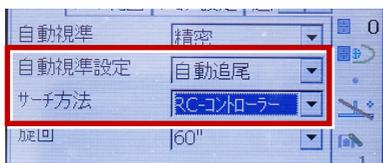
サーチ方法:「グローバルサーチ」



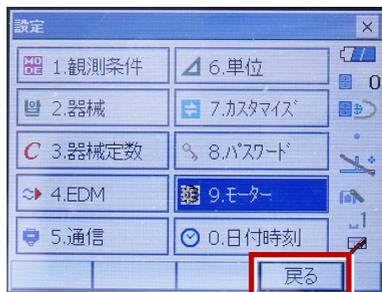
※RC (リモートキャッチャー) を使用する場合は、

サーチ方法:「RC-コントローラー」

に設定します。



7 「戻る」を選択します。



8 「観測」を選択します。



9 観測を行います。



メーカー

SOKKIA

機種名

iX

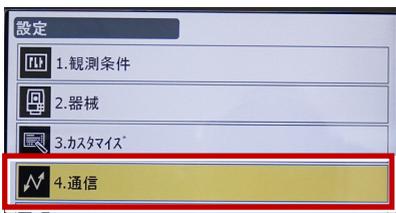
接続方法

Bluetooth

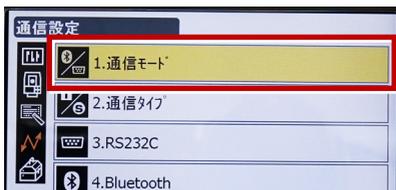
1 [設定] を選択します。



2 [通信] を選択します。



3 [通信モード] を選択します。



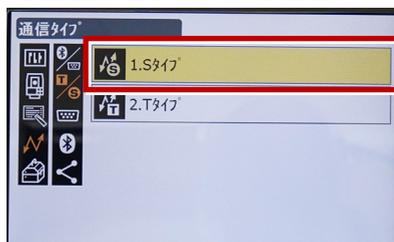
4 [通信モード] を「Bluetooth」に設定して [ENT] を押します。



5 [通信タイプ] を選択します。



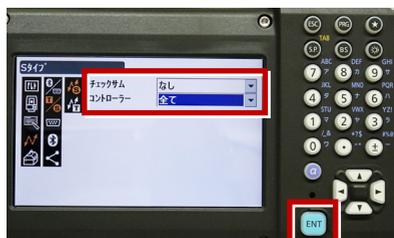
6 [Sタイプ] を選択します。



7 次のように設定して [ENT] を押します。

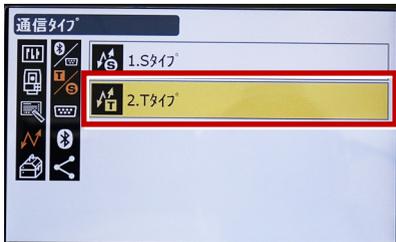
チェックサム : 「なし」

コントローラ : 「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」



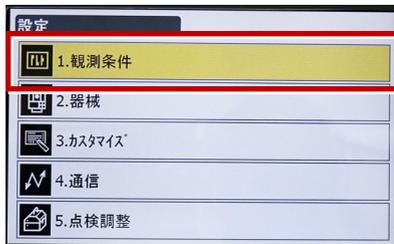
10 [PRG] を押します。



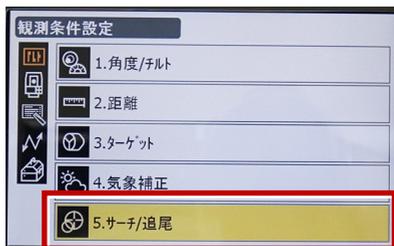
11 [設定] を選択します。



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。

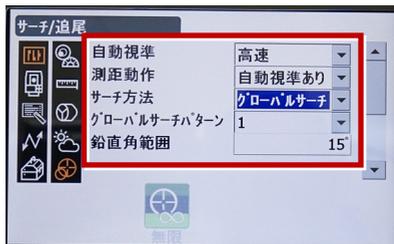
自動視準 : 「高速」

測距動作 : 「自動追尾あり」

サーチ方法 : 「グローバルサーチ」

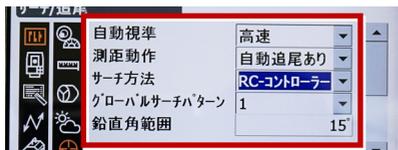
グローバルサーチパターン : 「1」

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

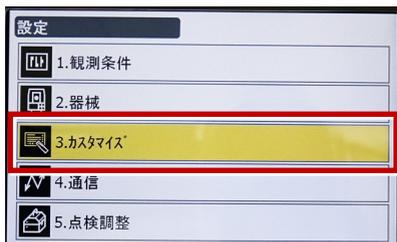
(TS 側から出力する場合のみ設定します。)

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

1 [設定] を選択します。



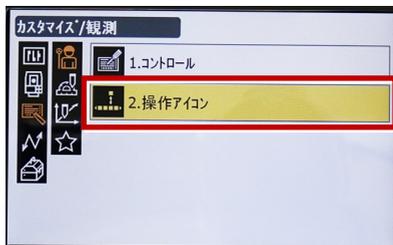
2 [カスタマイズ] を選択します。



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 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。



▼ 次頁へ

- 7 [ESC] を押します。  
( [HVD アウト S] 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 S] を選択して観測します。



メーカー SOKKIA

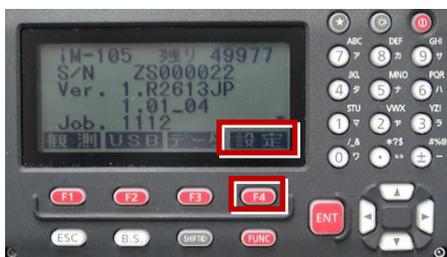
機種名 iM-100

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。

