

既知点または任意点に器械を設置します。

4-1 既知点上に器械を設置する

既知点上に器械を据えて後視点を測距し、器械を設置します。

■器械点、後視点を選択します

- ホーム画面の
 【器械設置】をタップ します。
- 2 [既知点]をタップします。





【図面】または【座標】を タップして、器械点、後視点 を選択します。

④ [ミラ−高] を入力します。





[図面] から選択する場合は 図面上で使用する点をタップ 戻る 器械設置-既知点 戻る 座標選択 して選択し、「選択」をタップ 器械点 (未選択) します。 • v 図面 座標 z 後視点 ※この時表示される図面は、 (未選択) • ホーム画面の [図面表示] 図面 座標 z で選択されている図面です。 ミラー高 1.000 m •72 測距 結果 📃 サンプル模型データ 後視 - 器械 誤差 - mn 点をタッブ \mathbb{M} データ管理 設計管理 図面表示 ● < 50% - (\cdot) 0 0 観測設定 リモコン



器械設置は現場データごとに必要です

器械設置は現場データごとに必要です。同一現場で現場データを分けている場合でも、 他の現場データから器械設置の情報を取得することはできません。

■プリズムをロックします(自動追尾の場合)

[リモコン] をタップします。

リモコンで器械をプリズムの 方向に向けてから [サーチ]をタップします。



外側をタッチすると、早く動きます。 内側をタッチすると、ゆっくり動きます。

3 プリズムがロックされると 「サーチ完了」 と表示されます。 【閉じる】をタップします。

 プリズムがロックされ追尾中の 場合は、自動追尾のアイコンに「〇」が表示されます。



プリズムがロックされると自動で測距が開始されます。 測距を停止する場合は、 [測距停止] タップします。 測距を再開する場合は、 [測距開始] をタップします。

■ 測距します

- 後視点にプリズムを設置し、
 [測距]をタップします。
- 2 [次へ]をタップします。



自動視準の場合は

[リモコン] で器械をプリズムに向けてから [サーチ] し、[測距] します。

- [基準標高]で器械標高
 の計算方法を選択します。
- 【 [実行]をタップします。
 器械の設置は完了です。



4-2 任意点に器械を設置する(後方交会法)

任意点上に器械を据えて後視点を2点以上測距し、後方交会法で器械を設置します。

■後視点(1点目)を選択します

- ホーム画面の [器械設置]をタップ します。
- [後方交会]をタップ します。





- 観測する後視点(1点目)
 を選択します。
- 4 [ミラ−高]を入力します。





[図面] から選択する場合は

図面上で使用する点をタップ して選択し、[選択]をタップ します。

※この時表示される図面は、 ホーム画面の [図面表示] で選択されている図面です。



戻る 番機設置-後方交会 後視点1	
(未選択) ▼ X 図面 座標 Z ミラー高 1.0	000 m
<u>)</u>) 後視点2 結果	
後視1 - 後視2 誤差	
後視2 - 後視3 誤差 器械座標 X	- mm
器械座標 Y	·····



「座標」から選択する場合は 座標一覧で使用する座標を 戻る 器械設置-後方交会 座標選択 タップして選択し、 [選択] 後視点1 Q をタップします。 (未選択) х • 点名 Y/7座標 図面 座標 z 99.650 О Т-1 100.200 1.000 m ラー高 5.200 測距 99.650 100.600 後視点2 5.200 結果 00.000 00.000 後視1 - 後視2 誤差 0 - | mn 座標を選択 5.400 後視2 - 後視3 誤差 00.000 BC.1 101.528 器械座標 X 5.400 器械座標 Y 99.789 EC.1 102.422 5.400 **次** 観測設定 <mark>€</mark>る 接続 (99.322 BC.2 103.355

器械設置は現場データごとに必要です

器械設置は現場データごとに必要です。同一現場で現場データを分けている場合でも、 他の現場データから器械設置の情報を取得することはできません。

■プリズムをロックします(自動追尾の場合)

[リモコン] をタップします。

 リモコンで器械をプリズムの 方向に向けてから [サーチ]をタップします。



外側をタッチすると、早く動きます。 内側をタッチすると、ゆっくり動きます。

3 プリズムがロックされると 「サーチ完了」 と表示されます。 【閉じる】をタップします。

 プリズムがロックされ追尾中の 場合は、自動追尾のアイコンに「〇」が表示されます。



プリズムがロックされると自動で測距が開始されます。 測距を停止する場合は、 [測距停止] タップします。 測距を再開する場合は、 [測距開始] をタップします。

■ 測距します

- 後視点(1点目)に プリズムを設置し、[測距] をタップします。
- [後視点2] をタップ します。



自動視準の場合は

[リモコン] で器械をプリズムに向けてから [サーチ] し、[測距] します。



後万交云法で番椀点が 計算されます。 誤差を確認して[次へ]を タップします。





- 5 [基準標高] で器械標高 の計算方法を選択します。
- (5) [実行] をタップします。
 器械の設置は完了です。

戻る	(5	設置(福	高 さ)	実行	
基準標準	ā	● 自動計算			
自動計算		(с О ВМ с			
● 後視: [T-1]	ລຸ1	○ 高さなし			
● 後視 [T 2]	点2		Y Y	99.650 100.600	
[1-2]		結果	Z	5.200	
器械標調	高		6.200] m	
ミラー	高		1.000] m	
				~	

					6.				
戻る	器机	戒設置(7	高	<u></u> ±)		〔行			
基準標調	3	自動計	뛹	Į					
自動計算に使用する後視点									
● 後視点1			X Y		99.6 100.2	50 00			
[1-1]			z		5.2	00			
			Х		99.6	50			
● ^{使倪月} [T-2]	<u>2</u>				100.6	00			
(12)			Z		5.2	00			
	結果								
器械標調		6		6.200					
ミラー福				1.000					
(1) 観測設定	接続	自動追尾		() リモコン	100] %			