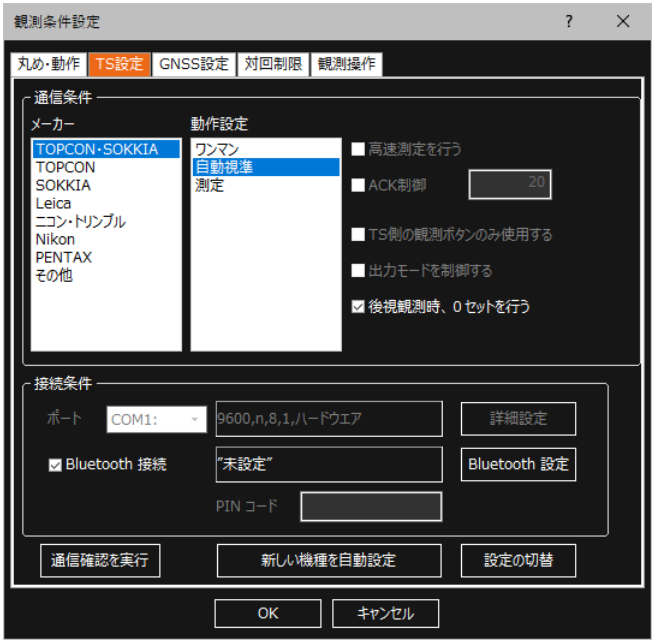
メーカー	SOKKIA	機種名	SET-M1

観測方法	TREND-FIELDの設定（通信条件）	接続方法
2人+リモコンなし ①	メーカー：「TOPCON・SOKKIA」 動作設定：「自動視準」	直結 Bluetooth Parani
	【観測条件】 ・2人（器械マン、ミラーマン）で観測する ・TREND-FIELD側から、上下左右の矢印ボタンでTSを旋回させることが可能、ただし、TSから離れた場所で自分の方向にTSを向けるのは困難なので、器械マン、ミラーマンの2人での観測が基本になる ・通信は、Bluetooth、直結のいずれか（Bluetoothのクラスは1） ・HVDアウト機能は使用不可 ・トラッキング観測は可（RCリモコンが使用できるモデルのみ）	

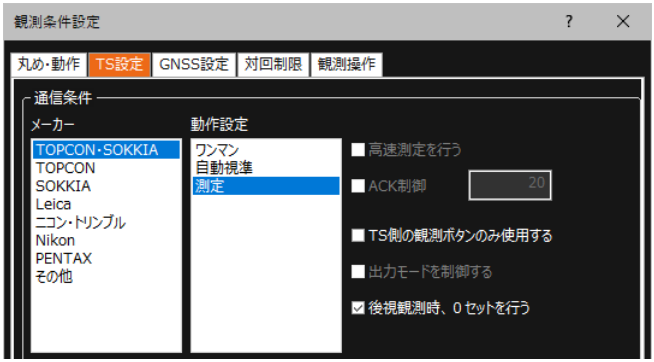
TREND-FIELDの観測条件設定

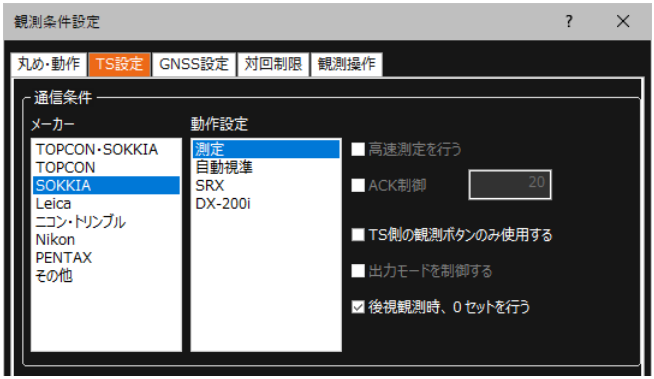


メーカー	SOKKIA	機種名	SET-M1

観測方法	TREND-FIELDの設定（通信条件）	接続方法
2人+リモコンなし ②	メーカー：「TOPCON・SOKKIA」 または「SOKKIA」 動作設定：「測定」	直結 Bluetooth Parani
	【観測条件】 ・2人（器械マン、ミラーマン）で観測する ・器械マンは手動でTSを操作する ・器械マンがミラーに照準を合わせて、TREND-FIELD側で観測、 あるいはTS側でHVDアウトする ・通信は、Bluetooth、直結のいずれか（Bluetoothのクラスは1） ・トラッキング観測は不可	

TREND-FIELDの観測条件設定





メーカー	SOKKIA	機種名	SET-M1

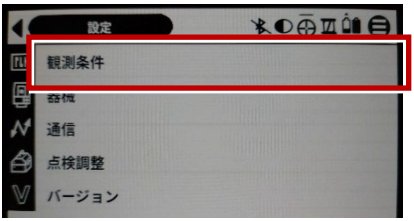
観測方法	TREND-FIELDの設定（通信条件）	接続方法
2人+リモコンなし ①	メーカー：「TOPCON・SOKKIA」 動作設定：「自動視準」	直結 Bluetooth Parani
	【観測条件】 ・2人（器械マン、ミラーマン）で観測する ・TREND-FIELD側から、上下左右の矢印ボタンでTSを旋回させることが可能、ただし、TSから離れた場所で自分の方向にTSを向けるのは困難なので、器械マン、ミラーマンの2人での観測が基本になる ・通信は、Bluetooth、直結のいずれか（Bluetoothのクラスは1） ・HVDアウト機能は使用不可 ・トラッキング観測は可（RCリモコンが使用できるモデルのみ）	
2人+リモコンなし ②	メーカー：「TOPCON・SOKKIA」 または「SOKKIA」 動作設定：「測定」	直結 Bluetooth Parani
	【観測条件】 ・2人（器械マン、ミラーマン）で観測する ・器械マンは手動でTSを操作する ・器械マンがミラーに照準を合わせて、TREND-FIELD側で観測、あるいはTS側でHVDアウトする ・通信は、Bluetooth、直結のいずれか（Bluetoothのクラスは1） ・トラッキング観測は不可	

※SoftwareのBASICバージョンが1.03_08以降でないと、正常に動作しない場合があります。

1 ［設定］を選択します。

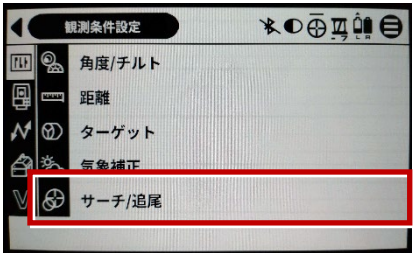


2 ［観測条件］を選択します。

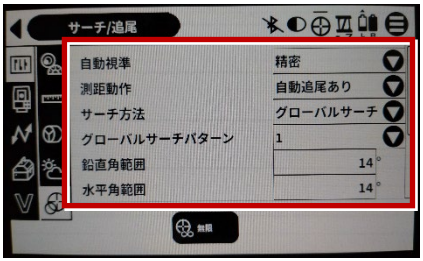


▼ 次頁へ

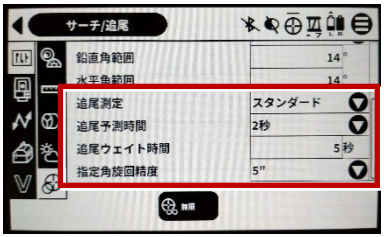
3 ［サーチ/追尾］を選択します。



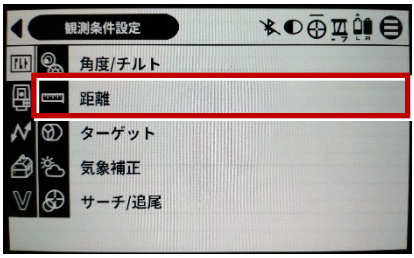
4 次のように設定します。
自動視準：「精密」
測距動作：「自動追尾あり」
サーチ方法：「グローバルサーチ」
グローバルサーチパターン：「1」
鉛直角範囲：「14°」
水平角範囲：「14°」



5 画面を下にスクロールして、次のように設定します。
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：「5秒」
指定角旋回精度：「5"」

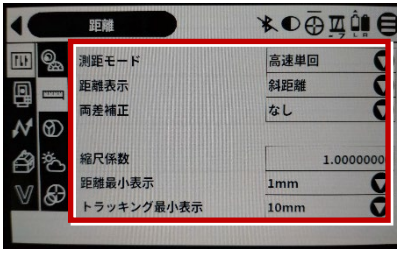


6 ［距離］を選択します。

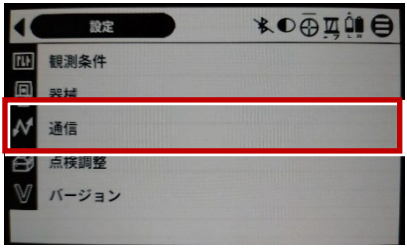


▼ 次頁へ

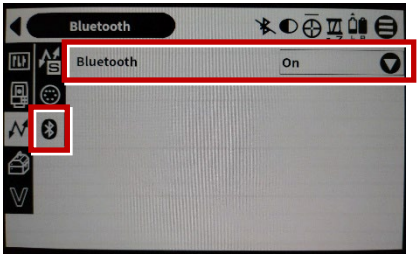
7 次のように設定します。
測距モード：「高速単回」
距離表示：「斜距離」
両差補正：「なし」
縮尺係数：「1」
距離最小表示：「1mm」
トラッキング距離最小表示：「10mm」



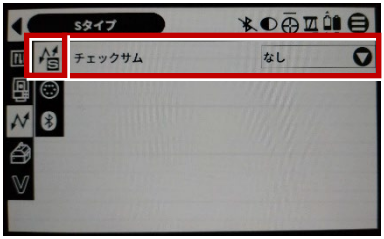
8 ［通信］を選択します。



9 ［Bluetooth］選択して、「On」にします。



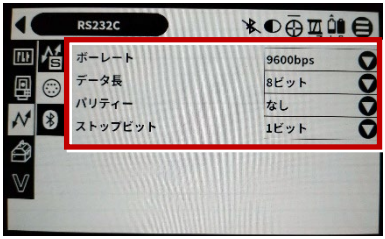
10 ［Sタイプ］選択して、次のように設定
チェックサム：「なし」



11 ［通信］、［RS232C］を選択します。



12 次のように設定します。
ボーレート：「9600bps」
データ長：「8ビット」
パリティー：「なし」
ストップビット：「1ビット」

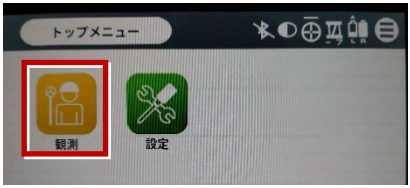


▼ 次頁へ

13［通信］、［◀］を選択して、トップメニューへ戻ります



14［観測］を選択します。



15 観測を行います。

