4 現況観測

現況観測をおこないます。

電子野帳観測で対応している測量機は "TS" と "GNSS" です。 GNSS を使用した場合、GNSS の観測手簿等は作成できません。 GNSS については「GNSS」の「現況観測」を参照してください。

TREND-ONE、Mercury-ONE、Mercury-LAVIS に取り込むとき、日付や時間 指定の取り込みはできません。

FIELD-POCKET 上でラスタは表示されません。

DMや飾りの設定はありません。

4-1 器械と接続する

FIELD-POCKETと、観測で使用する器械(TS)を接続します。 器械は電源を入れ、接続可能な状態にしておいてください。 ここでは、「DX-200i(Bluetooth)の場合」で説明します。

- ホーム画面の [現況観測]
 をタップします。
- 2 現況観測画面の [接続] を タップします。





③ [メーカー]や[機種名] などを設定します。

4 [接続] をタップします。

以降の手順は

[電子野帳]の[接続]と 同様です。 詳しくは「電子野帳」の「器械と 接続する」を参照してください。



4-2 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観測し、器械を設置します。

■器械点、後視点を選択します



- 【基準標高】で器械標高 の計算方法を選択します。 (器械点にZ座標が入力されている場合のみ、「器械高 入力」「自動計算」が設定可能です。)
- 5 [器械高] [目標高] を
 入力します。

([基準標高] の設定により 入力の有無が異なります。)









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。

- 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。
- ④ 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観測が開始されます。

■観測します

後視点にプリズムを設置し、
 [観測]をタップします。

2 [OK] 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、[観測] します。

4-3 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



④ [目標高]を入力します。

会 器械設置	-後方交会 次へ
(3) (3)	見点1
4-82 •	日煙高
図面座標	d m
衚	測
	後視点2 >
結	課
後視1 - 後視2 誤差	- mm
後視2 - 後視3 誤差	- mm
器械座標 X	
器械座標 Y	
◆ 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一	◎ ③ 動追尾 リモコン 80%



[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、 データ管理画面の[図面表示] で選択されている図面です。





[座標] から選択する場合は

座標一覧で使用する座標を タップして選択し、[選択] をタップします。

← 器械設置-後	方交会 🛛 🕺	オト	キャ	ンセル	座標選択	
後視点			T	Q		
(未選択) ▼ 目	標高			J	点名	X/Y/ZØ
	Ч		0	4-82	•	1301 2512 1
	後視点2	>		4 0 2		1306
結果 後視1 - 後視2 誤差	-	mm		4-83		2510
後視2 - 後視3 誤差 [器械座標 X		mm	•	座	標を選	。 (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1)
器械座標 Y [,		•	4-85		25028
★ 200 毫	× () 追尾 リモコン	80%	•	4-88		1317 24998 18

選択

.969 .881 .252 .950 .035 .831 .104 .947 .844 .230 .445 .035

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観測が開始されます。

■観測します

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

←	器械設置-	後方交会	次へ					
後視点1								
4-82	-	目標高						
	座標		1 m					
	観測							
		後視点	2 >					
	結	果						
後視1-1	後視2 誤差		- mm					
後視2 - 征	後視3 誤差		- mm					
器械座標	ξX							
器械座標	ξY							
(観測設定	長続 自動	う 後 前追尾 リモ						



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、[観測] します。



④ 後方交会法で器械点が 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。
- 6 [実行] をタップします。 器械の設置は完了です。

÷	5	设置(高る	さ)	実行	
基準標高	Ĭ	 自動計算 			
自動記	†算 こ	О вм			
◎ ^{後視点1} [4-82]		○ 高さ	なし	1	
● 後視点2 [4-83]		X Y Z	13 25	068.252 101.950 18.035	
		結果			
器械標高	[1	9.431	m	
目標高	[1.000 m			
秋 観測設定 接	杨		() Utu	ン 80%	

				(a		
←	器柄	裁置(7	高さ	;)		実行	
基準標高		自動計	+算			•	
白	助計算(こ使用	する	後視	点		
後知よ	-		13	13019.969			
○ 復祝后 [4-82]				25122.88			
[102]	[4-02]				18.43		
※ 坦占	●後視点2 [4-83]		х		13068.252		
[4-83] [[] [] [] [] []] [[] [] [] [] [] [25101.950			
[100]		Z			18.035		
		結果					
器械標高	ī		19	9.431	m		
目標高			1	.000	m		
、 観測設定	<mark>₽</mark> → 接続) 〕尾	UE:) 12	80%	

道路(G530-G531-G532-G533-G534-G535)を観測する例で説明します。



■現況観測を起動します

- ホーム画面の [現況観測]
 をタップします。
- 2 現況観測画面の [観測] の [現況観測] をタップします。





■ 点名「G530」を設定します

 点名の右の[編集]の アイコンをタップします。
 点名を入力します。 ここでは「G530」と入力します。
 [OK]をタップします。





■「線」を選択します

- CADの左上の [メニュー] をタップします。
- 2 [線] をタップします。





■「G530」を観測します

- 1 [観測]をタップします。
- 2 観測が完了すると、次の点名 「G531」が表示されます。

選択中のモード「線」が 表示されます。







■「G531」を観測します



2 観測が完了すると、次の点名 「G532」が表示されます。



■ 同様に「G535」まで観測します

- 1 [観測] をタップします。
- 2 観測が完了すると、次の点名 「G533」が表示されます。





Ľ

A4-84

 \odot

468330

• 4-82

オフセット 観測



[観測] をタップします。

④ 観測が完了すると、次の点名 「G534」が表示されます。





5 [観測] をタップします。

6 観測が完了すると、次の点名 「G535」が表示されます。







8 観測が完了すると、次の点名 「G536」が表示されます。





■「線」の入力を終了します

CAD画面の左上の [OK]
 をタップします。





CAD 要素(線)を削除する場合は

CAD要素(線)は CADメニューの [削除] で 削除できます。



ここでは、幅「0.7m」の水路を左側(G600-G617-G618-G619-G620-G621) を観測して、入力する例で説明します。



■現況観測を起動します

- ホーム画面の [現況観測]
 をタップします。
- 2 観測画面の [観測] の [現況観測] をタップします。



1)≟ ∎ ⊠

• 4-82

オフセット 観測



点名「G600」を設定します





基本操作-79

■「平行」を選択します

- CADの左上の [メニュー] をタップします。
- 2 [平行]をタップします。





ここでは、次のように設定します。
 [基準線]のチェックオン
 [線1]のチェックオン
 [離れ]:0.7
 [離れ方向]:右

④ [OK] をタップします。





■ 点名「G617」を設定します

 点名の右の [編集] の アイコンをタップします。

■「G600」を観測します

- 2 点名を入力します。 ここでは「G617」と入力します。
- 3 [OK] をタップします。





■「G617」を観測します



2 観測が完了すると、次の点名 「G618」が表示されます。



■「G621」まで観測します

- 1 [観測]をタップします。
- 2 観測が完了すると、次の点名 「G619」が表示されます。





3 [観測] をタップします。

④ 観測が完了すると、次の点名 「G620」が表示されます。







6 観測が完了すると、次の点名 「G621」が表示されます。





CAD画面の左上の [OK]
 をタップします。





4-6 点(例:マンホール)を観測する

ここでは、マンホールの2点(G232、G237)を観測して入力し、メモを追加する例で 説明します。



■ 点名「G232」を設定します

- 点名の右の [編集] の アイコンをタップします。
- 2 点名を入力します。 ここでは「G232」と入力します。
- ③ [OK] をタップします。





■「点」を選択します

 CADの左上の [メニュー] をタップします。

2 [点]をタップします。







■ 点名「G237」を設定します

- 点名の右の[編集]の アイコンをタップします。
- 2 点名を入力します。 ここでは「G237」と入力します。
- 3 [OK] をタップします。





■「G237」を観測します



2 観測が完了すると、次の点名 「G238」が表示されます。





■「メモ」を選択します

- CADの左上の [メニュー] をタップします。
- 2 [メモ] をタップします。





■「メモ」を入力します

1 メモを入力します。



CAD 要素(点、メモ)を削除する場合は

CAD要素(点、メモ)は CADメニューの [削除] で 削除できます。



4-7 矩形(例:集水枡)を観測する

ここでは、器械点を変更して、矩形の3点(G721、G722、G723)を観測して 入力する例で説明します。



■器械点を変更します

- 現況観測画面の
 [器械設置]をタップします。
- 2 器械設置画面の [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。
- 【器械高】 [目標高] を
 入力します。
- 5 [観測] をタップします。
- 6 観測を終了したら [OK] を タップします。





■ 点名「G721」を設定します

- 点名の右の [編集] の アイコンをタップします。
- 2 点名を入力します。 ここでは「G721」と入力します。
- 3 [OK] をタップします。





■「矩形」を選択します

- CADの左上の [メニュー] をタップします。
- 2 [矩形]をタップします。







■「G722」を観測します

■「G721」を観測します

- 🚺 [観測]をタップします。
- 2 観測が完了すると、次の点名 「G723」が表示されます。



■「G723」を観測します

- 1 [観測] をタップします。
- 2 観測が完了すると、矩形が 入力され、次の点名「G724」 が表示されます。



■「矩形」の入力を終了します

 CAD画面の [矩形×] を タップします。





4-8 リンクで写真を設定する

ここでは、写真を撮影して器械点4-88にリンク設定する例で説明します。





- CADの左上の [メニュー] をタップします。
- 2 [リンク] をタップします。







CAD 要素(リンク)を削除する場合は

CAD要素(リンク)は CADメニューの [削除] で 削除できます。

