





#### 2025/3/18 更新



# 接続設定 TS

## 接続確認済みTS

メーカー	機種	ページ
TOPCON	LN-160、LN-150、LN-100	接続設定 TS-2
	DS-200i	接続設定 TS-5
	GT	接続設定 TS-7
	GM-100	接続設定 TS-21(※1)
	OS-200	接続設定 TS-12
SOKKIA	DX-200i	接続設定 TS-14
	iX	接続設定 TS-16
	iM-100	接続設定 TS-21
	FX-200	接続設定 TS-24
ニコン・トリンブル	Nivo-Z	接続設定 TS-26
	Nivo-F	接続設定 TS-27
	FOCUS35	接続設定 TS-29
	FOCUS50	接続設定 TS-40
	S5、S7、S9	接続設定 TS-49
	Ri	接続設定 TS-60
Leica	TS16	接続設定 TS-70
	TS13C	接続設定 TS-75

TS側でPINコードが設定されていると、接続できない場合があります。TSのPINコードは設定しないようにしてください。

※1「GM-100」の接続設定については、「iM-100」の接続設定を参照してください。

## 基本操作

1 はじめに 基本操作-3	5 測設…
1-1 FIELD-TERRACE $\delta$	5-1 座標点を
インストールする基本操作-3	5-2 CAD 図面
1-2 データフォルダを設定する	о 2 о, ю <u>ш</u>
基本操作-4	5-3 路線の「約
1-3 アクティベーションする … 基本操作-6	測設する
補足 試用版でアクティベーション	5-4 路線の「浿
する場合は基本操作-13	測設する
2 観測前の準備	5-5 路線の横
	測設する
	6 5日3日川
2-1 現場を作成する 基本操作-15	り 観測 …
2-1 現場を作成する 基本操作-15 2-2 設計データを取り込む . 基本操作-31	<ul><li><b>0 観測 …</b></li><li>6-1 任意点を</li></ul>
2-1 現場を作成する 基本操作-15 2-2 設計データを取り込む・基本操作-31	<ul> <li>6-1 任意点を</li> <li>6-2 路線上に</li> </ul>
<ul> <li>2-1 現場を作成する 基本操作-15</li> <li>2-2 設計データを取り込む・基本操作-31</li> <li>2-3 設計データを確認する・基本操作-44</li> </ul>	<ul> <li>6-1 任意点を</li> <li>6-2 路線上に</li> </ul>
<ul> <li>2-1 現場を作成する 基本操作-15</li> <li>2-2 設計データを取り込む・基本操作-31</li> <li>2-3 設計データを確認する・基本操作-44</li> <li>3 器械との接続</li> </ul>	<ul> <li>6-1 任意点を</li> <li>6-2 路線上に</li> <li>6-3 路線の横</li> </ul>
<ul> <li>2-1 現場を作成する 基本操作-15</li> <li>2-2 設計データを取り込む・基本操作-31</li> <li>2-3 設計データを確認する・基本操作-44</li> <li>3 器械との接続</li> <li> 基本操作-54</li> </ul>	<ul> <li>6-1 任意点を結</li> <li>6-2 路線上にま</li> <li>6-3 路線の横</li> <li>観測する</li> </ul>
<ul> <li>2-1 現場を作成する 基本操作-15</li> <li>2-2 設計データを取り込む・基本操作-31</li> <li>2-3 設計データを確認する・基本操作-44</li> <li>3 器械との接続</li> <li>基本操作-54</li> <li>3-1 器械と接続する 基本操作-54</li> </ul>	<ul> <li>6-1 任意点を指</li> <li>6-2 路線上に調</li> <li>6-3 路線の横調</li> <li>観測する</li> <li>6-4 標高を観</li> </ul>
<ul> <li>2-1 現場を作成する 基本操作-15</li> <li>2-2 設計データを取り込む・基本操作-31</li> <li>2-3 設計データを確認する・基本操作-44</li> <li>3 器械との接続</li> <li>基本操作-54</li> <li>3-1 器械と接続する 基本操作-54</li> <li>4 器械設置 … 基本操作-62</li> </ul>	<ul> <li>6-1 任意点を指</li> <li>6-2 路線上に調</li> <li>6-3 路線の横</li> <li>観測する</li> <li>6-4 標高を観測</li> </ul>
<ul> <li>2-1 現場を作成する 基本操作-15</li> <li>2-2 設計データを取り込む・基本操作-31</li> <li>2-3 設計データを確認する・基本操作-44</li> <li>3 器械との接続 <ul> <li>・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・</li></ul></li></ul>	<ul> <li>6-1 任意点を指</li> <li>6-2 路線上に計</li> <li>6-3 路線の横</li> <li>観測する</li> <li>6-4 標高を観済</li> </ul>
<ul> <li>2-1 現場を作成する 基本操作-15</li> <li>2-2 設計データを取り込む・基本操作-31</li> <li>2-3 設計データを確認する・基本操作-44</li> <li>3 器械との接続 <ul> <li>基本操作-54</li> </ul> </li> <li>3-1 器械と接続する 基本操作-54</li> <li>4 器械設置 … 基本操作-62</li> </ul>	<ul> <li>6-1 任意点を指</li> <li>6-2 路線上に調整</li> <li>6-3 路線の横 観測する</li> <li>6-4 標高を観知</li> </ul>

4-2 任意点に器械を設置する(後方交会法) …… 基本操作-66

#### 5 測設 ………基本操作-71

- 5-1 座標点を測設する……基本操作-71
- 5-2 CAD 図面上の点を測設する ...... 基本操作-76
- 5-3 路線の「線形」を利用した点を 測設する ……… 基本操作-80
- 5-4 路線の「測点」を利用した点を 測設する ……… 基本操作-88
- 5-5 路線の横断方向上の点を 測設する ……… 基本操作-95
- 6 観測 ……基本操作-101
- 6-1 任意点を観測する… 基本操作-101
- 6-2 路線上に誘導しながら観測する …………基本操作-106
- 6-3 路線の横断方向上に誘導しながら
   観測する ……… 基本操作-112
- 6-4 標高を観測する……基本操作-118

#### 基本操作-1

# 基本操作

#### 7 3D 施工… 基本操作-120

- 7-1 点検・検査(線形利用) をおこなう……… 基本操作-120
- 7-2 点検・検査(線形なし・TIN 利用)をおこなう……… 基本操作-129
- 7-3 丁張を設置する …… 基本操作-133
- 7-4 構造物モデル計測をおこなう .....基本操作-147
- 7-5 標準断面を作成する..... 基本操作-158
- 7-6 出来形計測をおこなう .....基本操作-168
- 7-7 簡易 TIN を作成する…… 基本操作-180
- 8 記録データの出力 …… 190
- 8-1 記録したデータを確認する.....基本操作-190
- 8-2 座標データ (SIMA) を出力する ……… 基本操作-192
- 8-3 横断現況データ (SIMA) を出力する ……… 基本操作-194
- 8-4 出来形計測データ(XML)を出力する ……… 基本操作-195
- 8-5 簡易 TIN データ(LandXML)を出力する ……… 基本操作-196
- 8-6 現場データ(FTZ、FTZS)を出力する ……… 基本操作-197

# GNSS

#### 1 観測前の準備 … GNSS-2

- 1-1 接続確認済み GNSS 機器 ……GNSS-2
- 1-2 座標系の設定 ······GNSS-5
- 1-3 GNSS モードへの 切り替え.....GNSS-6
- 2 GNSS 機器との 接続 … GNSS-7
- 2-1 機器設定 ······GNSS-7
- 2-2 基準局の初期化 (RTK のみ) ······GNSS-10
- 2-3 移動局の初期化
   (RTK・RTK(既設基準局使用)
   ・NW型 RTK/VRS)・・・・・GNSS-14
- 2-4 受信ステータスの確認 ·····GNSS-17
- 2-5 衛星情報の確認 ……GNSS-19
- 2-6 アンテナ高の入力 ······GNSS-20
- 3 観測設定 ······ GNSS-23
- 3-1 観測設定をおこなう …… GNSS-23
- 3-2 ローカライゼーションをおこなう……GNSS-25

4	測設GNSS-28
4-1	座標点を測設する・・・・・・・GNSS-28
4-2	CAD 図面上の点を
	測設するGNSS-30
4-3	路線の「線形」を
	利用した点を測設する …・GNSS-31
4-4	路線の「測点」を
	利用した点を測設する …・GNSS-33
4-5	路線の横断方向上の点を
	測設するGNSS-35
5	観測GNSS-37
5-1	任意点を観測する・・・・・・・GNSS-37
5-2	路線上に
	誘導しながら観測するGNSS-39
5-3	路線の横断方向上に
	誘導しながら観測する・・・・GNSS-41
6	3D 施工 GNSS-43
6-1	点検·検査(線形利用)
	をおこなう GNSS-43
6-2	点検・検査(線形なし・TIN 利用)
	をおこなう GNSS-45
6-3	丁張を設置するGNSS-47
6-4	構造物モデル計測
	をおこなうGNSS-49
6-5	標準断面を作成するGNSS-51
6-6	出来形計測をおこなうGNSS-53

6-7 簡易 TIN を作成する……GNSS-56

# 遠隔検査 (CIMPHONY Plus 連携)

1	観測前の準備 ・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・ 遠隔検査-2
1-1	CIMPHONY Plus で遠隔検査の準備をする・・・・・・・・ 遠隔検査-2
1-2	FIELD-TERRACE で遠隔検査の準備をする 遠隔検査-4
2	器械(TS)・GNSS 機器の準備 ・・・・ 遠隔検査-6
2-1	器械(TS)と接続して器械を設置する・・・・・・・・・・ 遠隔検査-6
2-2	GNSS 機器と接続する 遠隔検査-8
3	遠隔検査を行う
3-1	CIMPHONV Dluc と海堆する
	CIMPHONT Plus C建拐93 ····································
3-2	遠隔検査を開始する
3-2 3-3	CIMPHONY Plus ご検査点を指示する」遠隔検査-10 遠隔検査を開始する
3-2 3-3 3-4	<ul> <li>         遠隔検査を開始する         ・・・・・・・遠隔検査-13         <ul> <li>             CIMPHONY Plus で検査点を指示する             ・・・・・・・・・・遠隔検査-17         </li></ul> </li> <li>             FIELD-TERRACE で検査点を計測する             ・・・・・・・・・・・遠隔検査-20         </li> </ul>
3-2 3-3 3-4 3-5	<ul> <li>         遠隔検査を開始する         ・・・・・・・遠隔検査-13         <ul> <li>             CIMPHONY Plus で検査点を指示する             ・・・・・・・・・遠隔検査-17         </li></ul> </li> <li>             FIELD-TERRACE で検査点を計測する             ・・・・・・・・・・・遠隔検査-20             CIMPHONY Plus で検査結果を確認する             ・・・・・・・・・・・遠隔検査-22         </li></ul>
3-2 3-3 3-4 3-5 <b>4</b>	遠隔検査を開始する       遠隔検査-13         ごMPHONY Plus で検査点を指示する       遠隔検査-17         FIELD-TERRACE で検査点を計測する       遠隔検査-20         CIMPHONY Plus で検査結果を確認する       遠隔検査-22         遠隔検査の終了       遠隔検査-26

4-2 CIMPHONY Plus で遠隔検査を終了する …………遠隔検査-27

# ※遠隔検査を行うには、CIMPHONY Plus Professional プランの契約が必要です。

# TS 出来形

1	観測前の準備 ·····・ TS 出来形-2
1-1	現場を作成して基本設計データを取り込む TS 出来形-2
2	器械(TS)・GNSS 機器の準備 … TS 出来形-6
2-1	器械(TS)と接続して器械を設置する・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・
2-2	GNSS 機器と接続する TS 出来形-9
3	TS 出来形 TS 出来形-11
3-1	TS 出来形計測をおこなうTS 出来形-11
3-1 <b>4</b>	TS 出来形計測をおこなう TS 出来形-11 記録データの出力 TS 出来形-18
3-1 <b>4</b> 4-1	TS 出来形計測をおこなう TS 出来形-11 記録データの出力 TS 出来形-18 記録したデータを確認する TS 出来形-18



1	交点計算	・交点計算-2
1-1	4 点交点	交点計算-2
1-2	2 点内角	交点計算-7
1-3	3 点垂直	…·交点計算-14
1-4	延長点オフセット・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・	…·交点計算-19
1-5	直線の平行移動・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・	交点計算-24





# <u> 接続設定 TS</u>

# 接続設定 TS

## 接続確認済みTS

メーカー	機種	ページ
TOPCON	LN-160、LN-150、LN-100	接続設定 TS-2
	DS-200i	接続設定 TS-5
	GT	接続設定 TS-7
	GM-100	接続設定 TS-21(※1)
	OS-200	接続設定 TS-12
SOKKIA	DX-200i	接続設定 TS-14
	iX	接続設定 TS-16
	iM-100	接続設定 TS-21
	FX-200	接続設定 TS-24
ニコン・トリンブル	Nivo-Z	接続設定 TS-26
	Nivo-F	接続設定 TS-27
	FOCUS35	接続設定 TS-29
	FOCUS50	接続設定 TS-40
	S5、S7、S9	接続設定 TS-49
	Ri	接続設定 TS-60
Leica	TS16	接続設定 TS-70
	TS13C	接続設定 TS-75

TS側でPINコードが設定されていると、接続できない場合があります。TSのPINコードは設定しないようにしてください。

※1「GM-100」の接続設定については、「iM-100」の接続設定を参照してください。



LN-160、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-160、LN-150、LN-100の使用可能範囲 (マニュアルから抜粋)

O LN-160







#### LN-160、LN-150、LN-100のシリアル番号

LN-160、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-160\_XX000000 ※LN-160の場合
   LN-150\_XX000000 ※LN-150の場合
- ・ 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。



[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」



5 [モーター]を選択します。



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。

自動視準	精密	0
自動視準設定	自動追尾 🔽	(€ ∎
サーチ方法	RC-ביאם-ד-	×
版旦	60"	

7 [戻る]を選択します。



8 [観測] を選択します。



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。	5 [通信タイプ] を選択します。
観測 メニュー 設定 ハージョン の ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・	Image: Image
<ol> <li>2 [通信]を選択します。</li> <li>2 [通信]を選択します。</li> </ol>	<ul><li>5.129-ネット</li><li>6 [S タイプ]を選択します。</li></ul>
<ul> <li>↓ 2.m. fx</li> <li>↓ 3.カスタマイズ</li> <li>↓ 4.通信</li> <li>▲ 5.点検調整</li> </ul>	通信947 <sup>*</sup> 回 ◎ ※ ※ ※ ※ ※ ※ ※ ※ ※ ※ ※ ※ ※
3 [通信モード]を選択します。 通信設定 □ 1.通信モード	
<ul> <li>○ 2.通信タイプ</li> <li>○ 3.RS232C</li> <li>② 4.Bluetooth</li> <li>✓ 5.4/4-2 ab</li> </ul>	<ul> <li>チェックサム:「なし」</li> <li>コントローラー:「全て」</li> </ul>
▲ [通信モード] を「Bluetooth」に 設定して [ENT] を押します。	947         21         21         0



接続設定 TS-7

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°」





※ 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。



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。
※TOPCON の TS でも「HVD アウト S」を
設定してください。「HVD アウト T」は
使用できないので注意してください。

1 [設定]を選択します。



2 [カスタマイズ]を選択します。

設定
1.観測条件
.器械
3.ħスタマイス <sup>*</sup>
₩ 4.通信

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。





- 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	TOPCON	機種名	OS-200
接続方法			
	Bluetooth		

1 [設定]を選択します。



2 [通信]を選択します。



【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」
 デリミタ:「ETX」
 ACK モード:「Off」

通信設定 通信条件 <mark>(</mark> S2	32C   Bluetootf	
通信モート <sup>、</sup> チェックサム テ <sup>。</sup> リミタ ACKモート <sup>、</sup>	Bluetooth なし ETX Off	
		OK

4 [OK] を選択します。



- 5 [カスタマイズ] を選択します。
- ※ TS 側から出力する場合のみ、設定して ください。



6 [観測] を選択します。



7 [ソフトキー]を選択します。



8 距離観測が必要無い場合(後視観測)
 は [HV アウトT]を選択します。
 距離観測が必要な場合(通常観測等)
 は [HVD アウトT]を選択します。

229712' 7	21-1-/182M		The read in the	×
SHV 200	SHV 距離 グラフィック			
HV79hT	HVD791T	0セット	測定	P1
7-7	EDM	任意角	座標	P2
オフセット	反転	REM	杭打	P3
スペース: 一覧表示				
Contraction of the second	ALC: NOT THE OWNER OF THE OWNER OWNER OF THE OWNER OWN		ON	-

観測を行います。



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。



[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」



5 [モーター]を選択します。



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。

自動視準	精密	0
自動視準設定	自動追尾 🔽	ر⊛∎
サーチ方法	RC-ביאם-ד-	×
加速回	60"	(iii)

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。

設定
1.観測条件
<b>凰</b> 2.器械
الجاري           3.カスタマイス*
✔ 4.通信

3 [通信モード]を選択します。



 [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。

通信	設定
	⑧1.通信モード
	2.通信917°
$\mathcal{N}$	3.RS232C
ð	8 4.Bluetooth
	5.インターネット

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:「自動視準あり」 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°」





※ 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。



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。

設定
1. 観測条件
.器械
3.ħスタマイス <sup>*</sup>
✔ 4.通信
▲ 5.点検調整

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。





- 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。





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。





**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。



メーカー	SOKKIA	機種名	FX-200
	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」
 デリミタ:「ETX」
 ACK モード:「Off」

通信設定 通信条件 (S2	32C I Bluetoot	hl
通信モート <sup>、</sup> チェックサム テ <sup>・</sup> リミタ ACKモート <sup>、</sup>	Bluetooth なし ETX Off	
		OK

4 [OK] を選択します。



- 5 [カスタマイズ] を選択します。
- ※ TS 側から出力する場合のみ、設定して ください。



6 [観測] を選択します。



7 [ソフトキー]を選択します。



8 距離観測が必要無い場合(後視観測)
 は [HV アウトS]を選択します。
 距離観測が必要な場合(通常観測等)
 は [HVD アウトS]を選択します。

カスタマイス ジフトキー/観測 ×				×	
SHV BE	SHV 距離 グラフィック				
HVアウトS	HVD7ウトS	0セット	測定	P1	
サーナ	EDM	任意角	座標	P2	
オフセット	反転	REM	杭打	P3	
スペース: -	スペース: 一覧表示				
			UK		

観測を行います。



メーカー	ニコン・トリンブル	機種名	Nivo-Z
	接続方法		
	Bluetooth		
接続方法 Bluetooth			

1 [メインメニュー]を押します。



2 [ユーティリティ]を選択します。



3 [通信設定]を選択します。



**4** [Bluetooth]を選択して、[OK] を 押します。



5 [初期設定]を選択します。



[記録]ページを開き、
 [データ出力先]を「通信ポート」
 に設定して、[OK]を押します。





3 [通信] を選択します。



[データ出力先]を「通信ポート」に設定して[ENT]を押します。




**7** [ESC] キーを3回押して、観測画面に 戻ります。



8 記録キー [ENT] の出力先を設定します。 [設定] を押して設定画面を出します。



9 [データ出力先]を選択します。



**10** [データ出力先] を「通信ポート」に 設定して [ENT] を押します。



ニコン・トリンブル

機種名 FOCUS35

FOCUS35へ接続する場合は、Android 13 までの端末をご使用ください。

## 1 FT-Connectのインストールと起動

FOCUS35と接続する場合は、接続前にFIELD-TERRACEと同じ端末に 「FT-Connect」をインストールして起動する必要があります。 (※インストール時にはインターネット接続環境が必要です。)

- Google Play ストアで 「福井コンピュータ」または 「FT-Connect」を検索 してインストールします。
- インストールが終わったら、
  [開く]をタップします。





 「FIELD-TERRACE もしくはFIELD-POCKETに 切り替えて、再接続して ください。」と表示されたら、 FT-Connectの準備は 完了です。



#### 既に FIELD-TERRACE をご利用中の場合は

器械との接続画面で「FOCUS35」を選択すると Google Play ストアの「FT-Connect」の ページが開きますので、そこからインストールすることができます。



## 2 新型と旧型の確認と接続方法

ニコン・トリンブルのFOCUS35を接続する場合、新型と旧型で接続方法に違いがあるので、以下をご確認ください。



### 新型(LockNGo)

「オレンジ色」のステッカー(LockNGo)が貼ってある 場合は、「内蔵Bluetooth」または 「Parani SD1000U」を使用して接続します。

●「内蔵Bluetooth 接続方法」参照

●「Parani SD1000U 接続方法」参照



### 新型(Robotic)

「みどり色」のステッカー(Robotic)が貼ってある 場合は、「無線機」を使用して接続します。

●「無線機 接続方法」参照



### 旧型(アンテナ無し)

ステッカーが無くて、アンテナが無い場合は、 「Parani SD1000U」を使用して接続します。

●「Parani SD1000U 接続方法」参照

## 旧型(アンテナ有り)

ステッカーが無くて、アンテナが有る場合は、

「無線機」または「Parani SD1000U」を使用して 接続します。

- ●「無線機 接続方法」参照
- ●「Parani SD1000U 接続方法」参照

#### 内蔵Bluetooth 接続方法

Bluetooth

#### 1【FOCUS 側】

FOCUS 35 の電源を入れ、 [BTComm] をダブルタップします。



2 [内蔵 Bluetooth] をタップします。



3 [開始]をタップします。



4 内蔵 Bluetooth が「開始状態」になり ます。(ボタンがグレー表示)



5【接続するスマートフォン側】

「設定」の「Bluetooth」を開いて「ON」 にします。



6 「使用可能なデバイス」に表示される 「F35-xxxxxxxx」をタップします。



7 「ペア設定する」をタップします。 10【接続するスマートフォン側】 「ペアリングされたデバイス」に F35-xxxxxxxxxx 「F35-xxxxxxxx lが表示されます。 をペアに設定しますか? Bluetoothペア設定コード 4982298 □ 連絡先と通話履歴へのアクセスを許可す る ≡ Bluetooth ON キャンセル ペア設定する Bluetooth設定を開いている間は、 は付近のデバイスに表示されて います。 8【FOCUS 側】 ペアリングされたデバイス ペアリング確認画面で [Yes] を F35-xxxxxxxxxxx Ċ. タップします。 O NAMAMOTO NAADA \$ Pair Request 以上で FOCUS とスマートフォンの ペアリングは完了です。 Do you wish to accept connection? FIELD-TERRACEと接続する時は FOCUS35の「BTComm lで、 No Yes 内蔵Bluetoothを「開始状態」にして おいてください。(ボタンがグレー表示) **9** パスキー確認画面で、[Yes] を タップします。 **Compare Passkeys** 終了 内蔵Bluetooth専用のツールです。 Remote device name value PASSKEY Yes No

#### 無線機 接続方法

Bluetooth (無線機)

#### 1【FOCUS 側】

無線機と FOCUS35 の電源を入れ、 無線機の [ペアリングボタン] を点滅する まで長押しします。 (点滅でペアリング状態)



※ [ペアリングボタン] の長押しは、 初回接続時のみです。

#### 2【接続するスマートフォン側】

「設定」の「Bluetooth」を開いて「ON」 にします。



**3**「使用可能なデバイス」に表示される 「RB xxxxx」をタップします。



**4**「ペアリングされたデバイス」に 「RB xxxxx」が表示されます。



以上で FOCUS とスマートフォンの ペアリングは完了です。

#### Parani SD1000U 接続方法

Bluetooth

#### 1【FOCUS 側】

Parani SD1000U の通信速度を 38400bps に設定し、FOCUS35と ケーブルで接続します。



**2** FOCUS35 の電源を入れ、 [BTComm]をダブルタップします。



**3** 新型の場合は [外付け Bluetooth] を タップします。



#### 旧型の場合は [Bluetooth 接続] を タップします。

- ++-

#### 4 [開始]をタップします。



5 Parani が「開始状態」になります。 (ボタンがグレー表示)



### 6【接続するスマートフォン側】

「設定」の「Bluetooth」を開いて「ON」 にします。



7 「使用可能なデバイス」に表示される 「SD1000Uxxx」をタップします。

SD1000Uxxx	使用可	可能なデバイス	_
	*	SD1000Uxxx	]

8 PIN コードに「1234」を入力して [OK] をタップします。

SD1000U-1-1-4-4を ペアに設定しますか?						
1234 19第年は1234です						
PINに文字が記号が含まれる						
もう一方のデバイスでも、この PINの入力が必要な場合がありま す。						
□ 連絡先と通話履歴へのアクセスを許 可する						
キャンセル OK						

9 「ペアリングされたデバイス」に 「SD1000Uxxx」が表示されます。



以上で FOCUS とスマートフォンの ペアリングは完了です。

#### FIELD-TERRACEと接続する時は

FOCUS35の「BTComm」で、 Paraniを「開始状態」にしておいてくだ さい。(ボタンがグレー表示)

	開始	
·		
	終了	
Parani専 Parani専	相のツールです。	

#### 通信方法について

FIELD-TERRACEとの通信方法は、 以下を選択します。 内蔵Bluetooth → Bluetooth 無線機 → Bluetooth (無線機) Parani SD1000U → Bluetooth

幾種名

#### 観測方法について

観測方法は「自動追尾」「自動視準」「手動」が 利用可能です。

機種名					
FOCUS 35 🔹					
Bluetooth	•				
方法					
● 自動追尾					
○ 自動視準					
○ 手動					

+立 ⁄主

# FIELD-TERRACE と接続する時は

[接続] をタップ後に表示される
 「ペアリング済みデバイス」から選択します。
 内蔵Bluetooth → F35-xxxxxxxxxx
 無線機 → RB xxxxxx
 Parani SD1000U → SD1000Uxxx

※初回接続時のみ「ライセンス認証」のため、 「インターネット接続環境」が必要です。 2回目以降は必要ありません。



#### 無線機で接続する場合は「チャンネル」と「ID」を確認してください

ニコン・トリンブルのFOCUS35を「無線機」で接続する場合は、「Radio channel」と 「Network ID」を、FOCUS35とFIELD-TERRACEで合わせる必要があります。 (FIELD-TERRACEの初期値は両方とも「1」)





● FIELD-TERRACE の確認方法

接続画面で [無線機設定] をタップし、 確認・変更して合わせます。

機種名		
FOCUS 35		-
通信方法		
Bluetooth(	無線機)	•
	(無)	線機設定
方法		
戻る	無線機設定	OK
チャンネル		
	1	
ID		
	1	

FOCUS35の「Radio channel」と「Network ID」を変更する場合は、 次の手順でおこないます。

**1** [Enter] (改行)ボタンを押して、メイン メニュー (Main Menu)を表示します。



接続設定 TS-38



## サーチ時に「天頂」を向いてサーチしてしまう場合は FOCUS35の「LANDRiV」の設定で改善される場合があります。 天頂を向いてサーチした場合は、一度FIELD-TERRACEとFOCUS35の通信を切断し、 LANDRiVのチルトセンサーを「OFF」から「ON」に切り替えてください。

ニコン・トリンブル

FOCUS50へ接続する場合は、Android 13 までの端末をご使用ください。

## 1 FT-Connectのインストールと起動

FOCUS50と接続する場合は、接続前にFIELD-TERRACEと同じ端末に 「FT-Connect」をインストールして起動する必要があります。 (※インストール時にはインターネット接続環境が必要です。)

- Google Play ストアで 「福井コンピュータ」または 「FT-Connect」を検索 してインストールします。
- インストールが終わったら、
  [開く]をタップします。





 「FIELD-TERRACE もしくはFIELD-POCKETに 切り替えて、再接続して ください。」と表示されたら、 FT-Connectの準備は 完了です。

#### 既に FIELD-TERRACE をご利用中の場合は

器械との接続画面で「FOCUS50」を選択すると Google Play ストアの「FT-Connect」の ページが開きますので、そこからインストールすることができます。



## 2 機種見分け方

ニコン・トリンブルのFOCUS50を接続する場合、無線ユニット対応機種と非対応 機種があります。

#### 【見分け方】

### LockNGo

LockNGo(無線ユニット非対応機)にはステッカーは貼っていません。

●「内蔵Bluetooth 接続方法」参照

### Robotic(無線ユニット対応)

「みどり色」のステッカー(Robotic)が貼ってある場合は、「無線機」を使用して接続します。

●「無線機 接続方法」参照



#### 内蔵Bluetooth 接続方法

Bluetooth

#### 1【FOCUS 側】

FOCUS50 の電源を入れます。

#### 2【接続するスマートフォン側】

「設定」の「Bluetooth」を開いて「ON」 にします。



3 「使用可能なデバイス」に表示される 「844xxx」または「845xxx」をタップ します。



4 [ペア設定する]をタップします。



5 「ペアリングされたデバイス」に 「844xxx」または「845xxx」が表示 されます。



以上で FOCUS とスマートフォンの ペアリングは完了です。

#### 無線機 接続方法

Bluetooth (無線機)

#### 1【FOCUS 側】

無線機と FOCUS50 の電源を入れ、 無線機の [ペアリングボタン] を点滅する まで長押しします。 (点滅でペアリング状態)



※ [ペアリングボタン] の長押しは、 初回接続時のみです。

#### 2【接続するスマートフォン側】

「設定」の「Bluetooth」を開いて「ON」 にします。



**3**「使用可能なデバイス」に表示される 「RB xxxxx」をタップします。



**4**「ペアリングされたデバイス」に 「RB xxxxx」が表示されます。



以上で FOCUS とスマートフォンの ペアリングは完了です。

#### 通信方法について

幾種名 FOCUS 50 FIELD-TERRACEとの通信方法は、 通信方法 以下を選択します。 Bluetooth 内蔵Bluetooth → Bluetooth 無線機 → Bluetooth (無線機) ○ Bluetooth(無線機) 履歴 +立 ⁄主

#### 観測方法について

観測方法は「自動追尾」「自動視準」「手動」が 利用可能です。

機種名					
FOCUS 50 🔹					
Bluetooth 🗸	I				
方法					
● 自動追尾					
○ 自動視準					
○ 手動					

#### FIELD-TERRACEと接続する時は K夏 Ai 接続 「接続」をタップ後に表示される 「ペアリング済みデバイス」から選択します。 内蔵Bluetooth → 844xxxまたは845xxx 無線機 → RB xxxxx <sub>妾続するデ</sub>バイスを選択 ペ<u>アリング済み</u>デバイス 844xxx ※初回接続時のみ「ライセンス認証」のため、 「インターネット接続環境」が必要です。 In the Live Boosts 2回目以降は必要ありません。 CL 25 P.C. デバイス検索

#### FOCUS50の「整準」は、「FT-Connect」で行うことができます

FOCUS50の「整準」は、FIELD-TERRACEとFOCUS50を接続した後に、 「FT-Connect」を起動して「電子気泡管」で行うことができます。

1 FIELD-TERRACE で、FOCUS50 を接続します。



- 2 端末にインストールした FT-Connect を起動して、 [電子気泡管] をタップします。
- 3 電子気泡管画面が表示されるので、FOCUS50を整準してください。

			Rg 電子気泡管
		特定した「ERRACE GO CNA HELDFOCKETIC 0) が 替えて、再接続してください。 「電子気泡管」ボタンより整準を行ってくださ	パネル側
FT-Connect	,	い(*FOCUS35は対象外)。 フテータフ	
		スノーマス TS機器接続状態	
		女祝中 プリズム追尾状態	
		大追尾	
		電子気泡管 	*干 -138

#### 無線機で接続する場合は「チャンネル」と「ID」を確認してください

ニコン・トリンブルのFOCUS50を「無線機」で接続する場合は、「Channel」と「Network ID」を、FOCUS50とFIELD-TERRACEで合わせる必要があります。 (FIELD-TERRACEの初期値は両方とも「1」)



● FIELD-TERRACE の確認方法

接続画面で [無線機設定] をタップし、 確認・変更して合わせます。

機種名	
FOCUS 50	-
通信方法	
Bluetooth(無線機)	<b>*</b>
	無線機設定
方法	
戻る 無線機語	設定 OK
チャンネル	
	1
ID	
	1

FOCUS50の「Channel」と「Network ID」を変更する場合は、 次の手順でおこないます。

1 [Enter] (改行)ボタンを押します。



接続設定 TS-47

**2**「Radio settings」を選択して、 [Enter]を押します。



**3**「radio channel」と「network ID」 で、数値を「1」に設定します。



ニコン・トリンブル

機種名 S5、S7、S9

S5、S7、S9へ接続する場合は、Android 13 までの端末をご使用ください。

## 1 FT-Connectのインストールと起動

S5、S7、S9と接続する場合は、接続前にFIELD-TERRACEと同じ端末に 「FT-Connect」をインストールして起動する必要があります。 (※インストール時にはインターネット接続環境が必要です。)

- Google Play ストアで 「福井コンピュータ」または 「FT-Connect」を検索 してインストールします。
- インストールが終わったら、
  [開く]をタップします。





 「FIELD-TERRACE もしくはFIELD-POCKETに 切り替えて、再接続して ください。」と表示されたら、 FT-Connectの準備は 完了です。



#### 既に FIELD-TERRACE をご利用中の場合は

器械との接続画面で「S5、S9」または「S7」を選択すると Google Play ストアの 「FT-Connect」のページが開きますので、そこからインストールすることができます。



## 2 機種見分け方

ニコン・トリンブルのS5、S7、S9を接続する場合、無線ユニット対応機種と非対応 機種があります。

【見分け方】

### Autolock

TS本体のアンテナ無し、またはS5旧モデルのみアンテナの根本にプラスチックテープが付く機体

●「内蔵Bluetooth 接続方法」参照

Robotic(無線ユニット対応)

TSにアンテナが付属している、またはS5旧モデルのみアンテナの根本にプラスチックテープが付いていない機体

●「無線機 接続方法」参照

#### 内蔵Bluetooth 接続方法

Bluetooth

#### 1【S シリーズ側】

S5、S7、S9 の電源を入れます。 ※この際、コントロールユニット(TCU) は装着せずに運用します。

#### 2【接続するスマートフォン側】

「設定」の「Bluetooth」を開いて「ON」 にします。



3 「使用可能なデバイス」に表示される 「36xxxx」「37xxxx」、「38xxxx」を タップします。



4 [ペア設定する]をタップします。



 「ペアリングされたデバイス」に 「36xxxx」「37xxxx」、「38xxxx」が 表示されます。



以上で S シリーズとスマートフォンの ペアリングは完了です。

#### 無線機 接続方法

Bluetooth (無線機)

#### 1【S シリーズ側】

無線機とS5、S7、S9の電源を入れ、 無線機の [ペアリングボタン] を点滅する まで長押しします。





※ [ペアリングボタン] の長押しは、 初回接続時のみです。

#### 2【接続するスマートフォン側】

「設定」の「Bluetooth」を開いて「ON」 にします。



**3**「使用可能なデバイス」に表示される 「RB xxxxx」をタップします。



**4**「ペアリングされたデバイス」に 「RB xxxxx」が表示されます。



以上で S シリーズとスマートフォンの ペアリングは完了です。

#### 通信方法について

幾種名 S5、S9 FIELD-TERRACEとの通信方法は、 通信方法 以下を選択します。 Bluetooth 内蔵Bluetooth → Bluetooth 無線機 → Bluetooth (無線機) ○ Bluetooth(無線機) +立 ⁄=

#### 観測方法について

観測方法は「自動追尾」「自動視準」「手動」が 利用可能です。

S5、S9   ▼
通信方法
Bluetooth 👻
方法
● 自動追尾
○ 自動視準
○ 手動

## FIELD-TERRACEと接続する時は 「接続」をタップ後に表示される 「ペアリング済みデバイス」から選択します。 内蔵Bluetooth → 36xxxxまたは 37xxxx, 38xxxx 無線機 → RB xxxxxx ※初回接続時のみ「ライセンス認証」のため、 「インターネット接続環境」が必要です。 2回目以降は必要ありません。



#### S5、S7、S9の「整準」は、「FT-Connect」で行うことができます

S5、S7、S9の「整準」は、FIELD-TERRACEとSシリーズを接続した後に、 「FT-Connect」を起動して「電子気泡管」で行うことができます。

1 FIELD-TERRACE で、S5、S7、S9を接続します。



- 2 端末にインストールした FT-Connect を起動して、 [電子気泡管] をタップします。
- 3 電子気泡管画面が表示されるので、Sシリーズを整準してください。

	FT-Connect	戻る	電子気泡管
FT-Connect	FIELD-TERRACE もしくは FIELD-POCKETに切り      替えて、再接続してください。      「電子気気感覚」ボタンより整準を行ってください(*FOCUS35は対象外)。      ステータス      TS機器接続状態      接続中      ブリズム追尾状態      未追尾		パネル側
	電子気泡管		●点 001 水平 -138

#### 無線機で接続する場合は「チャンネル」と「ID」を確認してください

ニコン・トリンブルのS5、S7、S9を「無線機」で接続する場合は、「無線チャンネル」と 「ネットワークID」を、S5、S7、S9とFIELD-TERRACEで合わせる必要があります。 (FIELD-TERRACEの初期値は両方とも「1」)

 S5、S7、S9の確認方法
 S シリーズの電源を入れ、フロント側の パネルで確認します。



● FIELD-TERRACE の確認方法

接続画面で [無線機設定] をタップし、 確認・変更して合わせます。

機種名		
S5、S9		•
通信方法		
Bluetooth(	無線機)	•
	無線	機設定
方法		
戻る	無線機設定	ок
戻る チャンネル	無線機設定	ОК
戻る チャンネル	無線機設定	OK
戻る チャンネル ID	無線機設定	OK
戻る チャンネル ID	無線機設定 1 1	ОК

Sシリーズの「チャンネル」と「ネットワーク」を変更する場合は、 次の手順でおこないます。(S7の例)

1 電源投入直後の入力待機時間内 (パネル右側中央の数値が終わらな い間)に、[Enter] (改行)ボタン を押して、設定・レベル画面を表示しま す。



接続設定 TS-56

[Enter] (改行)ボタンを押して、
 設定画面を表示します。



**3** [↓] で「無線設定」を選択、 [Enter] で無線設定画面を表示します。





4 [↓]で「無線チャンネル設定」を選択、 チャンネルを「1」に設定します。







## 【アクティブターゲット】

ニコン・トリンブルの S シリーズにて視準用の アクティブターゲットが使用可能です。 (右図は T-360SL LED ターゲットの例) アクティブターゲットを現場で使用することで、 他の反射物に干渉せず視準することができます。



アクティブターゲットを使用する場合の手順を解説します。 本機上部にチャネル設定のダイアルがあります(下図)



FIELD-TERRACE では、観測設定の「ターゲット」に 「アクティブターゲット」が表示されます。 「アクティブターゲット」を選択すると、チャネル番号が入力 可能になり、本機のダイアルと同じ数値を入力することで

指定したターゲットを捕捉するようになります。

※「アクティブターゲット」は「自動追尾」でのみ表示されます。



Ri

Riへ接続する場合は、Android 13 までの端末をご使用ください。

## 1 FT-Connectのインストールと起動

Riと接続する場合は、接続前に FIELD-TERRACE と同じ端末に 「FT-Connect」をインストールして起動する必要があります。 (※インストール時にはインターネット接続環境が必要です。)

- Google Play ストアで 「福井コンピュータ」または 「FT-Connect」を検索 してインストールします。
- インストールが終わったら、
  [開く]をタップします。





③「FIELD-TERRACE もしくは FIELD-POCKET に切り替えて、再接続して ください。」と表示されたら、 FT-Connectの準備は 完了です。

FT-3 ect
FIELD-TERRACE もしくは FIELD-POCKETに切り 替えて、再接続してください。
「電子気泡管」ボタンより整準を行ってくださ い(*FOCUS35は対象外)。
ステータス
TS機器接続状態
未接続
プリズム追尾状態

#### 既に FIELD-TERRACE をご利用中の場合は

器械との接続画面で「Ri」を選択すると Google Play ストアの「FT-Connect」のページが開きますので、そこからインストールすることができます。



# 2 接続設定

Riと接続する場合は、Bluetooth 接続または Wi-Fi 接続が指定可能です。 FIELD-TERRACE を起動する前に、以下の接続設定を行ってください。

## Bluetooth 接続設定

#### 1【Ri 側】

Ri の電源を入れます。 ※起動直後に3分程度 Ri のキャリブレー ションが実行されるので終了を待ちます。

#### 2【接続するスマートフォン側】

「設定」の「Bluetooth」を開いて「ON」 にします。



**3**「使用可能なデバイス」に表示される 「Ri\_xxxxx」をタップします。

使用可能なデバイス	
🔲 Ri_xxxxx	

4「ペア設定する」をタップします。



5 「ペアリングされたデバイス」に 「Ri\_xxxx」が表示されます。



#### 以上で Ri とスマートフォンのペアリング は完了です。

#### Wi-Fi 接続設定

 Ri (側)
 Ri の電源を入れます。
 ※起動直後に3分程度 Ri のキャリブレー ションが実行されるので終了を待ちます。

#### 2【接続するスマートフォン側】

「設定」の「Wi-Fi」を開いて「ON」 にします。



3 一覧から「Ri\_xxxxx」をタップします。



4 「パスワード」を入力して、「接続」をタップ します。

※初期パスワードが不明な場合は、 Ri 購入元にご確認ください。

2	= \Wi-Ei				
i	Ri_xxxxx				
	パスワード				
	<ul><li>□ パスワードを表示する</li><li>∨ 詳細設定項目</li></ul>				
ľ	キャンセル	接続			
	★ #04.94				

以上で Ri とスマートフォンの Wi-Fi 設定 は完了です。
# 通信方法について

FIELD-TERRACE との通信方法は、 Wi-Fi と Bluetooth です。

Wi-Fi の場合は、周波数帯、チャネルの指定も可能です。

機種名	戻	Wifi	設定
RI Y	×	0	5GHz(自動)
Wi-Fi 🗾 🗸	下样	۲	2.4GHz(自動)
	R	0	2.4GHz(チャネル1)
方法	通	0	2.4GHz(チャネル2)
●動追尾	۷	0	2.4GHz(チャネル3)
履歴		0	2.4GHz(チャネル4)
		0	2.4GHz(チャネル5)
		0	2.4GHz(チャネル6)
		0	2.4GHz(チャネル7)
		0	2.4GHz(チャネル8)
			キャン・

機種名 Ri

Wi-FiBluetooth

自動追尾

履歴

•



### 接続設定 TS-64

### FIELD-TERRACEと接続する時は

### ● Bluetooth の場合

「接続」をタップ後に表示される 「ペアリング済みデバイス」から選択します。

一覧に無い場合は、「デバイス検索」をタップして 接続する器械を検索してペアリングしてください。



### ●Wi-Fi の場合

「接続」をタップ後に表示される 「接続可能なデバイス」から選択します。 一覧に無い場合は、「Wi-Fi 設定」をタップして 接続する器械の Wi-Fi を設定してください。

× 接続可能なデバイス	
N kon-Trimble	-
機	
Ri_xxxxx	
通 market in the second se	
M De BELLISTOR	-
方点。 方点	
E MARCONCE	•
and the participation of	
101103_220279	
Wi-Fi 設定	

## Riの「整準」は、「FT-Connect」で行うことができます

Ri の「整準」は、FIELD-TERRACEとRiを接続した後に、「FT-Connect」を起動して「電子気泡管」で行うことができます。

**1** FIELD-TERRACE で、Riを接続します。



- 2 端末にインストールした FT-Connect を起動して、 [電子気泡管] をタップします。
- 3 電子気泡管画面が表示されるので、Riを整準してください。



#### 整準における注意事項

基本的に整準は不要ですが、運用方法によって整準が必要となります。

- ・整準が不要な場合:任意の場所に器械を設置する場合です。
- ・ 整準が必要な場合: 杭上に器械を設置する場合です。 整準しないと正しい角度距離が 得られません。

### キャリブレーションについて

自動整準、チルト補正の2種類のキャリブレーションを行います。

#### ●自動整準

- Trimble Ri 起動直後に必ず実行されます。
- ・ 自動整準が完了するまでに3分程度時間を要します。その間は弊社アプリケーションとの接続はできません。
- ・工場出荷時で必ず自動整準を行う設定を適用しています。

#### ●チルト補正

- ・ 手動で実行することはできません。Trimble Ri のシステムが必要と認識した場合に自動で 実行されます。
- ・傾き補正機能の役割を担います。

### プリズムについて

プリズム毎の特性を認識し、使い分けてください。

### ●360°キャッツアイ

・ プリズム追尾性が非常に高いプリズムです。主に近距離(100m以内)で利用します。
 <プリズム設定>
 プリズム定数:23mm
 高さオフセット:38mm

※キャッツアイ使用時の目標高は、「高さオフセット値」38mm 分を加算してください。

### ●360°プリズム

・150m 程度の距離で作業する場合は360°プリズムをお勧めします。

### ステータスライトについて

ステータスライトにより、プリズムロック状態を外部から判断できます。

・プリズムロック時:緑色 LED が点灯。

・プリズムロックが外れかかった時:緑色 LED が点滅。

・プリズムロックが完全に外れた時:オレンジ色 LED が点灯。

### Wi-Fi 接続時のリモコン画面について

Wi-Fi 接続時は、リモコン画面にカメラ映像が表示されます。

通常のリモコンとの切り替えは「リモコン」アイコンまたは「Riカメラ」アイコンで行うことができます。



- ・カメラは「広角」と「自動」の切り替えが可能です。
- ・「自動」の場合は、カメラ内にプリズムが映ると自動で捕捉しロックします。
- ・「広角」でサーチを実行すると「自動」に切り替わります。
- ・リモコンの円の外側をタップすると早く動きます。内側をタップするとゆっくり動きます。
- ・カメラ内をタップすると、タップした位置を視準します。
- ・「GNSS 振向」を使用する場合は、通常のリモコン(カメラ無し)に切り替えてください。
- ・環境によりWi-Fi通信距離が変化します。接続が不安定な場合は、Bluetoothで接続してください。Bluetooth 接続時は、リモコンは通常のリモコン(カメラ無し)になります。
- ・カメラ映像が表示されない場合は、通常のリモコン(カメラ無し)に一度切り替えた後、再度「Riカメラ」のリモコンに切り替えてみてください。または一旦 TS と切断して再接続してみて ください。

メーカー Leica	機種名	TS16
接続方法		
Bluetooth		
1 [設定] を選択します。	<ul> <li>4 次のようにし</li> <li>・無線ハンド</li> <li>接続方法</li> <li>GSIフォー</li> <li>・内蔵Blue</li> <li>接続方法</li> <li>GSIフォー</li> </ul>	て [OK] を選択します。 <b>ルを使用する場合</b> ま:「無線ハンドル」 ・マット:「GSI8 測定」 <b>toothを使用する場合</b> ま:「TS Bluetooth 1」 ・マット:「GSI8 測定」 無線ハンドル」を選択した場合
2 [接続]を選択します。	5 GSI出力接続 デバイスへGSIデー・ 接続方法	⑦ ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ●

デバイス

GSIフォーマット

ОК



**3**「GSI出力」[編集] (F3)を選択し ます。

5 全ての接続		0 🕶	P	Hz 119°31'07" V 93°33'22"	Q 13:49
TSインターネット	- 11				
<b>GSI出力</b> デバイス RS232	ボート ケーブル	<sup>r</sup> iht			
ショノをエクスホート	ボート・				
CSコントローラー デバイス RH16	ボート 無線ハンド	S)L			
GeoCOM通信 デバイス RS232	ボート ケーブル				
Fn OK	編集	制御			Fn

**5**「GeoCOM通信」[編集] (F3)を選 択します。

RH16

GSI8 測定

デバイス





- 6 次のようにして [OK] を選択します。
  - ・無線ハンドルを使用する場合
    - 接続方法:「無線ハンドル」
  - ・内蔵Bluetoothを使用する場合

接続方法:「TS Bluetooth 1」

※下画面は「無線ハンドル」を選択した場合

← GeoCOM接続	🔿 🛋 🕼 Hz 119°31'08" @ 🗩
この器械にGeoCOM通信を許可 接続方法 デバイス	<ul> <li>✓</li> <li>無線バンドル</li> <li>✓</li> <li>RH16</li> </ul>
ок	デバイス

7 [OK] (F1)を選択します。

(ホーム画面に戻ります。)

5 全ての接続		
TSインターネット		
デバイス -	ポート -	
GSI出力		
デバイス RH16	ポート 無線ハンドル	
ジョブをエクスポート		
デバイス -	ポート -	
CSコントローラー		
デバイス RH16	ポート 無線ハンドル	
GeoCOM通信		
デバイス RH16	オート 無線ノンドル	
F OK	編集 制御 Fn	

8 [測定]を選択します。



9 測定画面が表示されます。
 この状態で FIELD-TERRACE と接続して
 観測を行います。

5 Default	Hz 119°31'09" V 93°33'43"	Q .
<u>&gt;</u>		
測点名	TS0045	
プリズム高	0.000 m	
Hz	119°31'09"	
V	93°33'43"	
水平距離		
高低差		
Y座標		
Fn オール 測距	記録 ペ	ージー

### TS のオプション機能による観測方法の制限について

TSのオプション機能により、観測方法に制限があります。

オプション機能の有無は、TSの「設定」-「システム情報」画面で確認できます。(右図)

### 「パワーサーチ」が「ハイ」の場合

[パワーサーチを使用する]のチェックをオン にして接続が可能です。

### 「パワーサーチ」が「イイエ」の場合

[パワーサーチを使用する]のチェックをオン にすると接続できません。チェックをオフにしてく ださい。

#### 「GeoComロボティック」が「ハイ」の場合

「自動追尾」「自動視準」「手動」による接続 が可能です。

#### 「GeoComロボティック」が「イイエ」の場合

「手動」による接続のみ可能です。

「自動追尾」「自動視準」では、接続できません。







5 システム情報	
TPS Leica Captivate 法的情報	
ハードウェアオプション	
測角精度	5"
ノンプリズム	R1000
自動視準	ハイ
LON	1.1.1
パワーサーチ	ハイ
OK	ページ

GeoCom ロボティック	1.1	
GeoComビデオ GeoComスキャニング 広角カメラ 望遠鏡カメラ	771 771 771 771	
ОК		ページ

接続設定 TS-72

### [パワーサーチを使用する] チェックボックスをオンにした時の動作について

TSのオプション機能「パワーサーチ」を使用する場合は、 [パワーサーチを使用する]のチェックをオンにします。 (右図)

観測方法は「自動追尾」または「自動視準」になりま す。「手動」は選択出来ません。(下図)



観測方法が「自動追尾」で、測距時にプリズムを捕捉 していない場合は、通常のサーチではなくパワーサーチが 動作します。

リモコン画面に「パワーサーチ(右旋回・左旋回)」ボタンが表示され、パワーサーチによるプリズムの捕捉が可能です。(右図)

- ※上部の「サーチ」ボタンでは、通常のサーチが実行され ます。
- ※「パワーサーチ(右旋回・左旋回)」ボタンが表示されている場合は、「GNSS振り向き」ボタンは非表示 になります。

接続の履歴にも「パワーサーチ」と履歴が残ります。 (右図)







接続設定 TS-73

### 通信方法について

FIELD-TERRACEとの通信方法は、 「無線ハンドル」「内蔵Bluetooth」共に 「Bluetooth」を選択します。

機種名		
TS16 シリーズ	•	
パワーサーチを使用する		
通信方法		
Bluetooth	•	
方法		
自動追尾	•	
履歴		

# オートハイト機能について

器械高の入力時に「取得」ボタンが表示されます。「取得」ボタンをタップすると、器械高を自動 計測して設定します。

メーカー Leica	機種名	TS13C
接続方法		
Bluetooth		
1 [設定] を選択します。	<ul> <li>4 次のようにし</li> <li>・無線ハンド</li> <li>接続方法</li> <li>GSIフォー</li> <li>・内蔵Blue</li> <li>接続方法</li> <li>GSIフォー</li> </ul>	て [OK] を選択します。 <b>ルを使用する場合</b> ま:「無線ハンドル」 -マット : 「GSI8 測定」 <b>toothを使用する場合</b> a: 「TS Bluetooth 1」 -マット : 「GSI8 測定」 = 「報約1000000000000000000000000000000000000
2 [接続] を選択します。	<ul> <li>ウ GSI出力接続</li> <li>デバイス、GSIデー・ 提続方法</li> <li>デバイス</li> <li>GSIフォーマット</li> <li>OK</li> <li>GeoCOM</li> </ul>	Ø # ₽ <sup>R-1199107</sup> @ ■ 95EHD #35 RH 16 GSI8 測定 デバイス 通信↓「編集] (F3) を選
<b>3</b> 「GSI出力」[編集] (F3)を選択し ます。	択します。	







- 6 次のようにして [OK] を選択します。
  - ・無線ハンドルを使用する場合
    - 接続方法:「無線ハンドル」
  - ・内蔵Bluetoothを使用する場合

接続方法:「TS Bluetooth 1」

※下画面は「無線ハンドル」を選択した場合

← GeoCOM接続	🔿 🛋 🕼 Hz 119°31'08" @ 🗩
この器械にGeoCOM通信を許可 接続方法 デバイス	<ul> <li>✓</li> <li>無線バンドル</li> <li>✓</li> <li>RH16</li> </ul>
ок	デバイス

7 [OK] (F1)を選択します。

(ホーム画面に戻ります。)

5 全ての接続	
TSインターネット	
デバイス -	ポート -
GSI出力	
デバイス RH16	ポート 無線ハンドル
ジョブをエクスポート	
デバイス -	ポート -
CSコントローラー	
デバイス RH16	ポート 無線ハンドル
GeoCOM通信	
デバイス RH16	ポート 無線ハンドル
F OK	編集 制御 Fn

8 [測定]を選択します。



9 測定画面が表示されます。
 この状態で FIELD-TERRACE と接続して
 観測を行います。

5 Default	Hz 119°31'09" V 93°33'43"	Q .
<u>&gt;</u>		
測点名	TS0045	
プリズム高	0.000 m	
Hz	119°31'09"	
V	93°33'43"	
水平距離		
高低差		
Y座標		
Fn オール 測距	記録 ペ	ージー

# 通信方法について

FIELD-TERRACEとの通信方法は、 「無線ハンドル」「内蔵Bluetooth」共に 「Bluetooth」を選択します。

メーカー	
Leica	•
幾種名	
TS13C	•
通信方法	
Bluetooth	•
万法	
自動追尾	•
履歴	







# 基本操作

1 はじめに 基本操作-3	5 測設…
1-1 FIELD-TERRACE $\delta$	5-1 座標点を
インストールする基本操作-3	5-2 CAD 図面
1-2 データフォルダを設定する	
基本操作-4	5-3 路線の「約
1-3 アクティベーションする … 基本操作-6	測設する
補足 試用版でアクティベーション	5-4 路線の「浿
する場合は基本操作-13	測設する
2 観測前の準備	5-5 路線の横
	測設する
2-1 現場を作成する基本操作-15	6 観測…
2-1 現場を作成する 基本操作-15 2-2 設計データを取り込む . 基本操作-31	<ul> <li>6 観測 …</li> <li>6-1 任意点を</li> </ul>
2-1 現場を作成する 基本操作-15 2-2 設計データを取り込む・基本操作-31	<ul> <li>6 観測 ···</li> <li>6-1 任意点を</li> <li>6-2 路線上に</li> </ul>
<ul> <li>2-1 現場を作成する 基本操作-15</li> <li>2-2 設計データを取り込む・基本操作-31</li> <li>2-3 設計データを確認する・基本操作-44</li> </ul>	<ul> <li>6 観測・・・</li> <li>6-1 任意点を</li> <li>6-2 路線上に</li> </ul>
<ul> <li>2-1 現場を作成する 基本操作-15</li> <li>2-2 設計データを取り込む・基本操作-31</li> <li>2-3 設計データを確認する・基本操作-44</li> <li>3 器械との接続</li> </ul>	<ul> <li>6 観測 …</li> <li>6-1 任意点を指</li> <li>6-2 路線上に調</li> <li></li> <li>6-3 路線の横</li> </ul>
<ul> <li>2-1 現場を作成する 基本操作-15</li> <li>2-2 設計データを取り込む・基本操作-31</li> <li>2-3 設計データを確認する・基本操作-44</li> <li>3 器械との接続 基本操作-54</li> </ul>	<ul> <li>6 観測…</li> <li>6-1 任意点を結</li> <li>6-2 路線上に調</li> <li>6-3 路線の横側 観測する</li> </ul>
<ul> <li>2-1 現場を作成する 基本操作-15</li> <li>2-2 設計データを取り込む・基本操作-31</li> <li>2-3 設計データを確認する・基本操作-44</li> <li>3 器械との接続 <ul> <li>・・・・・基本操作-54</li> </ul> </li> <li>3-1 器械と接続する 基本操作-54</li> </ul>	<ul> <li>6 観測…</li> <li>6-1 任意点を結</li> <li>6-2 路線上に調</li> <li>6-3 路線の横</li> <li>観測する</li> <li>6-4 標高を観</li> </ul>
<ul> <li>2-1 現場を作成する 基本操作-15</li> <li>2-2 設計データを取り込む・基本操作-31</li> <li>2-3 設計データを確認する・基本操作-44</li> <li>3 器械との接続 <ul> <li>基本操作-54</li> </ul> </li> <li>3-1 器械と接続する 基本操作-54</li> <li>4 器械設置 … 基本操作-62</li> </ul>	<ul> <li>6 観測…</li> <li>6-1 任意点を結</li> <li>6-2 路線上にま</li> <li>6-3 路線の横</li> <li>観測する</li> <li>6-4 標高を観</li> </ul>
<ul> <li>2-1 現場を作成する 基本操作-15</li> <li>2-2 設計データを取り込む・基本操作-31</li> <li>2-3 設計データを確認する・基本操作-44</li> <li>3 器械との接続 <ul> <li>・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・</li></ul></li></ul>	<ul> <li>6 観測…</li> <li>6-1 任意点を結</li> <li>6-2 路線上に調</li> <li>6-3 路線の横 観測する</li> <li>6-4 標高を観ジ</li> </ul>
<ul> <li>2-1 現場を作成する 基本操作-15</li> <li>2-2 設計データを取り込む・基本操作-31</li> <li>2-3 設計データを確認する・基本操作-44</li> <li>3 器械との接続</li> <li>基本操作-54</li> <li>3-1 器械と接続する 基本操作-54</li> <li>4 器械設置 … 基本操作-62</li> <li>4-1 既知点上に器械を設置する  基本操作-62</li> </ul>	<ul> <li>6 観測…</li> <li>6-1 任意点を結</li> <li>6-2 路線上に調査</li> <li>6-3 路線の横調</li> <li>観測する</li> <li>6-4 標高を観知</li> </ul>

4-2 任意点に器械を設置する(後方交会法) …… 基本操作-66

### 5 測設 ………基本操作-71

- 5-1 座標点を測設する……基本操作-71
- 5-2 CAD 図面上の点を測設する ...... 基本操作-76
- 5-3 路線の「線形」を利用した点を 測設する ……… 基本操作-80
- 5-4 路線の「測点」を利用した点を 測設する ……… 基本操作-88
- 5-5 路線の横断方向上の点を 測設する ……… 基本操作-95
- 6 観測 ……基本操作-101
- 6-1 任意点を観測する… 基本操作-101
- 6-2 路線上に誘導しながら観測する …………基本操作-106
- 6-3 路線の横断方向上に誘導しながら
   観測する ……… 基本操作-112
- 6-4 標高を観測する……基本操作-118

# 基本操作

# 7 3D 施工… 基本操作-120

- 7-1 点検・検査(線形利用) をおこなう……… 基本操作-120
- 7-2 点検・検査(線形なし・TIN 利用)をおこなう……… 基本操作-129
- 7-3 丁張を設置する …… 基本操作-133
- 7-4 構造物モデル計測をおこなう .....基本操作-147
- 7-5 標準断面を作成する..... 基本操作-158
- 7-6 出来形計測をおこなう .....基本操作-168
- 7-7 簡易 TIN を作成する…… 基本操作-180
- 8 記録データの出力 …… 190
- 8-1 記録したデータを確認する.....基本操作-190
- 8-2 座標データ (SIMA) を出力する ……… 基本操作-192
- 8-3 横断現況データ (SIMA) を出力する ……… 基本操作-194
- 8-4 出来形計測データ(XML)を出力する ……… 基本操作-195
- 8-5 簡易 TIN データ(LandXML)を出力する ……… 基本操作-196
- 8-6 現場データ(FTZ、FTZS)を出力する ……… 基本操作-197

# 1 はじめに

プログラムをインストールし、アクティベーションコードを入力して、FIELD-TERRACEを 使用できる状態にします。(※インターネット接続環境が必要です。)

### 動作保証端末を確認してください

FIELD-TERRACEの「動作保証端末」は、弊社Webサイトで確認できます。 <u>https://const.fukuicompu.co.jp/products/fieldterrace/program.html</u> 「動作保証端末」以外での動作保証、サポートはおこなっておりません。

# **1-1 FIELD-TERRACEをインストールする**

 Google Play ストアで「福井コンピュータ」または「FIELD-TERRACE」を検索して インストールします。

# 1-2 データフォルダを設定する

新規インストールの場合は「■ステップ1」から操作をおこなってください。 すでにFIELD-TERRACEをご使用の場合(「FIELD-TERRACE」フォルダーが 内部ストレージに存在する場合)は「■ステップ2」から操作をおこなってください。

■ ステップ1: データフォルダを作成します

 FIELD-TERRACEを 起動し、データフォルダ作成の チュートリアルを確認します。

> 手順が表示されますので、 スワイプして確認します。

 端末のデータフォルダ画面が 表示されます。 右上のメニューをタップします。 ステップ1 データフォルダ作成 <sup>このアプリで使用するデータフォルダを <sup>作成します。</sup></sup>



 【内部ストレージを表示】を タップします。
 ※【内部ストレージを<u>非表</u>
 <u>示</u>】となっている場合は切り 替えず、そのままにします。

左上のメニューをタップします。





■ステップ2: データフォルダを選択します





選択されたフォルダは「FIELD-TERRACE」フォルダではありませ

閉じる

λ.

# 必ず内部ストレージの「FIELD-TERRACE」フォルダーを選択してください

内部ストレージの「FIELD-TERRACE」フォルダー以外を選択 するとメッセージが表示され、[閉じる]をタップすると 「ステップ2 データフォルダ選択」のチュートリアルに戻ります。

# 1-3 アクティベーションする



- 3 端末を区別するための [デバイス名称]を入力 します。
- 4 [利用規約]をタップ します。
- 5 利用規約を熟読して [戻る]をタップします。



⑥ [利用規約に同意する]を オンにします。

7 [認証]をタップします。

8 FIELD-TERRACEが使用 可能な状態になります。





利用規約

■現場計測アプリ「FIELD-TERRACE」利用規約

本利用規約は、福井コンピュータ株式会社(以下 「当社」といいます)が提供する現場計測アプリ 「FIELD-TERRACE」(以下「本アプリ」といいま す)をご利用いただく際の条件を定めたものです。お

客様が本アプリをご利用いただくために申込みをされ た場合及び本アプリをインストールし使用された場合

### 認証コードは、1台の端末で認証可能です

認証コードは1台の端末でのみ認証可能で、2台以上同時に認証することはできません。 また、機種変更や再インストールなどでFIELD-TERRACEをアンインストールする場合は、 必ず事前に**ライセンスの認証解除**をおこなってください。

端末の故障でFIELD-TERRACEが起動しない場合や、認証解除前にアンインストールしてしまった場合は、ライセンスの強制解除が必要になりますのでサポートセンターにお問合せください。

### ライセンスの認証解除について

ライセンスの認証解除は、機種変更や再インストールの前におこなってください。 認証解除をおこなうことで、試用版の状態となります。(※再度ライセンス認証をおこなうこと は可能です。)

以下の手順で解除します。



# ライセンスには猶予期限(7日間)があります

インターネットにつながらない 状態でも、 [メニュー] –

[アプリ情報] で表示される 「猶予期限」までは使用可能 です。

インターネットに接続すると、 猶予期限は更新されます。



●インターネットに接続されていない場合は、起動時に「ライセンスの猶予期限」のメッセージが 表示されます。

前回の認証情報を確認しました。
2020/07/17まではアプリを継続して ご利用になれます。 次回、正常に認証できましたら有効 期限は元に戻ります。
ライセンスの確認を行う場合は[設 定]-[アプリ情報]より行えます。

- ●「有効期限」、「猶予期限」には次の日付が表示されます。
  - ・インターネットに接続されている場合・インターネットに接続されていない場合
  - → 契約の「有効期限」

→ ライセンスの「猶予期限」



### パソコンと携帯端末(スマートフォン)を USB で接続する場合は

パソコンと携帯端末(スマートフォン)をUSBで接続すると、スマートフォン内のフォルダーに 各種データ(XFDデータ、SIMAデータ、XMLデータなど)の書き込みや読み込みをおこなう ことができます。

※「USBハブ」を使用すると接続できない場合があるのでご注意ください。

#### ●USB接続の手順



## パソコンと携帯端末(スマートフォン)でデータをやり取りする方法

USB接続したパソコンと携帯端末(スマートフォン)で、携帯端末の「FIELD-TERRACE」 フォルダー内にデータの書き込みや読み込みをおこなう方法を解説します。



## 「お知らせ」と GooglePlay ストアからの更新について

プログラムの起動時に、プログラムのアップデートなどの情報を「お知らせ」で表示します。 過去のお知らせは、ホーム画面の [メニュー] の [お知らせ] で確認できます。



プログラムのバージョンは、ホーム画面の [メニュー] の [アプリ情報] で確認できます。 プログラムの更新は、GooglePlayストアでおこなうことができます。



# 試用版でアクティベーションする場合は

- [利用規約]をタップ します。
- 2 利用規約を熟読して [戻る]をタップします。



- ③ [利用規約に同意する]を オンにします。
- 4 [試用版]をタップします。
- FIELD-TERRACEが
   「試用版」として使用可能な
   状態になります。





### 「試用版」では機能が制限されます

「試用版」では

・お使いの携帯端末でアプリが正常に動作すること

・ご利用の測量機が正しく制御出来る事

をご確認いただけます。

※使用可能な機能については、「ライセンス別機能」をご確認ください。

別途ご契約をいただくと「認証コード」を発行いたします。 発行された「認証コード」をアクティベーションすることで、すべての機能がご利用になれます。

FIELD-TERRACEに関する お問合せ・ご相談は、

[メニュー] – [アプリ情報] の[導入お問合わせ] ボタン からおこなうことができます。

= サンプル模型データ		
	<b>ה</b> ד	プリ情報
	シリアルNo.	有効期限
	試用版	試用版
		バージョン
		1.0.1234.org
	ライ	センス認証
TS → GNSS 切り替え	端末情報	
現場 個別設定	RC-6752 EVEN	ERA 05712
現場 共诵設定	コピーライト	
	© 2020 福井コ	ンピュータ株式会社
CIMPHONY Plus連携	オープンソースライセン	>ス 利用規約
	ヘルプ	導入お問合わせ
<u>お知らせ</u>		
アプリ情報 の **		

# 2 観測前の準備

現場を作成し、設計の座標・CAD・路線・TINデータを取り込みます。

### 現場の作成方法は3種類あります。

- ① FIELD-TERRACE で現場を新規作成する
- ② XFD ファイルを取り込んで現場を新規作成する
- ③ FTZ ファイルを取り込んで現場を新規作成する

# EX-TREND武蔵を使用している場合の推奨する作成方法は「②XFDファイルを取り込んで現場を新規作成する」です。

メリット・・・座標、CAD、路線、TINデータの取り込みが一度に終了できます。

デメリット・・・2つあります。

(1) 一部データだけを絞り込んで取り込むことができません。

例えば「XFDファイルの中の座標データと路線データだけを取り込む」といったことはできません。

(2) TINデータは1つしか取り込めません。

複数のTINデータを取り込みたい場合は、XFDファイルを取り込んだ後に追加で取り込んでください。※取り込んだTINデータのファイル名称は、出力方法によって変わります。

取り込む手順・TINデータのファイル名称の詳細は「観測前の準備」の「TINデータを取り込む」を参照してください。

# 2-1 現場を作成する

### ■ 現場を新規作成します

- ホーム画面の [メニュー]
   をタップします。
- [現場 新規作成] を タップします。





3 [現場名] [作成者] [工種] [TS出来形管理] を入力します。

④ [作成]をタップします。 現場が作成されます。



## 「TS 出来形管理」を「する」と設定した場合は

- ・「TS出来形管理計測」が可能となります。
- ・接続するTSの「等級」が設定可能になります。 (等級の設定ができない機種もあります)
- ・ TS出来形計測時の器械設置に制限がかかります。 (既知点設置、後方交会法で観測する測点や TSと測点の距離など)
- 設定できるのは、現場作成時のみです。 後から変更することはできません。



 $\mathbb{M}$ 

6



取り込んだ現場で
 TS出来形計測を行う場合
 は「する」を、
 TS出来形計測を行わない
 場合は「しない」を
 選択します。

 7 現場データが新規作成 されます。
 XFDファイル内に
 ・座標データ
 ・CADデータ
 ・路線データ
 ・TINデータ
 が含まれている場合は、

同時に取り込まれます。

8 観測する現場を選択し、 [ホーム] アイコンをタップ して戻ります。







# ファイルの受け渡しにクラウドストレージを使用する場合は

取込元の選択で、「アプリ連携(クラウド)」を選択します。 [次へ]をタップ後に表示される画面で、使用するクラウド ストレージの選択や、受け渡しするファイルの選択をおこなって ください。



# ■ FTZ ファイルを取り込んで現場を新規作成します

### FTZ ファイルとは

FIELD-TERRACEで保存した、オリジナルの現場データです。



 6 現場データが新規作成 されます。
 FTZファイル内に
 ・座標データ
 ・CADデータ
 ・CADデータ
 ・TINデータ
 が含まれている場合は、
 同時に取り込まれます。
 7 観測する現場を選択し、

[ホーム] アイコンをタップ して戻ります。



# ファイルの受け渡しにクラウドストレージを使用する場合は

取込元の選択で、「アプリ連携(クラウド)」を選択します。 [次へ]をタップ後に表示される画面で、使用するクラウド ストレージの選択や、受け渡しするファイルの選択をおこなって ください。



# ■表示桁を設定します

- ホーム画面の [メニュー] をタップします。
- [現場 共通設定]
   をタップします。

「プル模型データ			
		[]	
データ管理	設計管理	図面表示	
<u>Q</u>		<u>0</u>	
器械設置	測設	観測	
♪ 3D施工			
(観測設定) 接続	<ul> <li></li></ul>	i.000m -%	

- 3 [桁 設定]をタップ します。
- 各項目の桁数を設定
   します。
- 5 [戻る] をタップして 桁数を保存します。





現場 新規作成 現場 切り替え

現場座標系 設定 TS → GNSS 切り替え

**2** 個別設定 現場 共通設定 ×

[ホーム] アイコンをタップ
 してホーム画面に戻ります。

↑ 6 現場共通設定	
桁設定	>
補正設定	>
図面 設定	>
明るさ 設定	>


# ■縮尺係数補正・投影補正を設定します

- ホーム画面の [メニュー] をタップします。
- [現場 共通設定]
   をタップします。

プル模型データ				
		$\square$		
データ管理	設計管理	図面表示		
<u> </u>	, K	<u>0</u>		
器械設置	測設	観測		
$\Gamma$				
3D施工				
(現) 観測設定 接続	<ul> <li></li></ul>	© <b>‡</b> [] 1.000m -%		



補正

1.000000

1.000

🖌 縮尺係数補正

✔ 投影補正

3 [補正 設定]をタップ します。

- ④ [縮尺係数補正]と [投影補正]のチェックを オンにして、補正値を入力 します。 チェックがオフの場合は、 補正はおこないません。
- 5 [戻る] をタップして 補正値を保存します。

[ホーム] アイコンをタップ
 してホーム画面に戻ります。

>
>
>
>





# ■ 図面の表示設定をおこないます

- ホーム画面の [メニュー] をタップします。
- [現場 共通設定]
   をタップします。

コル模型データ			
		[]	
データ管理	設計管理	図面表示	
<u></u>		<u>0</u>	
器械設置	測設	観測	
<b>/</b> ∽、 3D施工			
(現))設定 接続	<ul> <li></li></ul>	© <b>t</b> [∂ 1.000m -%	



- 3 [図面 設定] をタップ します。
- 図面の
   [背景色] と [表示] の
   色を設定します。
- 5 [戻る] をタップして 図面設定を保存します。
- [ホーム] アイコンをタップ
   してホーム画面に戻ります。

ft 👘	現場共通設定	
桁 設定		>
地正設定 3		>
図面 設定		>
明るさ設	定	>







基本操作-23

# ■ 画面の明るさの自動調整を設定します

- ホーム画面の [メニュー] をタップします。
- [現場 共通設定]
   をタップします。

コル模型データ				
		[]		
データ管理	設計管理	図面表示		
<u>o</u>		<u>0</u>		
器械設置	測設	観測		
了 3D施工				
◆ ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ●	<ul> <li></li></ul>	© <b>;</b> [∂ 1.000m -%		



明るさ設定

FIELD-TERRACE起動時に OSの明るさ自動調整をONにする

5

Δ

- 3 [明るさ 設定]をタップ します。
- ④ 画面の明るさの自動調整 について設定します。
- 5 [戻る] をタップして 明るさ設定を保存します。









現場データを切り替える場合は

ホーム画面の [メニュー] から「現場一覧」を開いて、観測する現場に切り替えます。



現場設定(「現場名」や「工種」等)の確認・編集方法

現場データの「現場名」や「工種」等は、「現場一覧」で確認・変更が可能です。 「現場一覧」を開く手順は、上記「他の現場データに切り替える場合は」を参照してください。



# 各観測で事前に取り込みが必要なデータ(その1)

各観測では、事前に下記データのいずれかを取り込んでおく必要があります。

おこなう観測		取り込みが必要なデータ	
	座標	・ 座標、図面を含むXFD ・ 座標(SIMA、CSV) ・ DXF/DWG	
測設	路線	<ul> <li>・ 武蔵の「線形計算」を入力したXFD</li> <li>・ 武蔵の「3次元設計データ作成」で「線形」「縦断」 を入力したXFD</li> <li>・ TS出来形用のXML</li> </ul>	
	路線 (測点)	<ul> <li>・ TREND-ONEの「路線測量」で作成した路線データのXRF</li> <li>・ 座標、図面を含むXFD(※1)</li> <li>・ 座標(SIMA、CSV)(※1)</li> <li>・ DXF/DWG (※1)</li> </ul>	
	横断変化点	<ul> <li>・武蔵の「3次元設計データ作成」で「線形」「縦断」 「横断」を入力したXFD</li> <li>・TS出来形用のXML</li> </ul>	
	レベル	・ 座標、 図面を含むXFD ・ 座標(SIMA、 CSV) ・ DXF/DWG	

※1 TERRACEで簡易線形を作成します。

# 各観測で事前に取り込みが必要なデータ(その2)

各観測では、事前に下記データのいずれかを取り込んでおく必要があります。

おこなう観測		取り込みが必要なデータ	
	坊时	・ 図面を含むXFD	
	历又身为	· DXF/DWG	
	敗炮	・武蔵の「線形計算」を入力したXFD	
	此百形水	・ 武蔵の「3次元設計データ作成」で「線形」「縦断」	
		を入力したXFD	
	横断放射	・TS出来形用のXML	
毎日3日川		・ TREND-ONEの「路線測量」で作成した路線データ	
<b>崔兄</b> /只」		( = XRF)	
		・ 座標、図面を含むXFD(※2)	
		・座標(SIMA、CSV)(※2)	
		• DXF/DWG (%2)	
		・ 座標、図面を含むXFD	
		・ 座標(SIMA、CSV)	
		· DXF/DWG	
※2 観測-路線のみ。TERRACEで簡易線形を作成します。			

# 各観測で事前に取り込みが必要なデータ(その3)

各観測では、事前に下記データのいずれかを取り込んでおく必要があります。

おこなう観測		取り込みが必要なデータ		
	点検・検査	<ul> <li>・ 武蔵の「3次元設計データ作成」で「線形」「縦断」</li> <li>「横断」を入力したXFD</li> <li>・ TS出来形用のXML</li> </ul>		
	丁張	<ul> <li>TREND-COREの「FIELD-TERRACEモデル連携」 で出力したXFD</li> <li>座標、図面を含むXFD または座標(SIMA、CSV)+DXF/DWG + 武蔵の3Dコマンド」で「TIN」を入力したXFD またはTINを含むLandXML(※3)(※4)(※5)</li> <li>座標、図面を含むXFD または座標(SIMA、CSV)+DXF/DWG(※6)</li> <li>座標(SIMA、CSV)(※7)</li> </ul>		
3D施工	点検・検査 (TIN)	<ul> <li>・ 武蔵の「3Dコマンド」で「TIN」を入力したXFD</li> <li>・ TREND-COREの「FIELD-TERRACEモデル連携」</li> </ul>		
	構造物	・TINを含むLandXML(※4)(※5) ・座標(SIMA、CSV)(※8)		
	出来形計測	<ul> <li>・ 武蔵の「線形計算」を入力したXFD</li> <li>・ 武蔵の「3次元設計データ作成」で「線形」「縦断」を入力したXFD</li> <li>・ TS出来形用のXML</li> <li>・ TREND-ONEの「路線測量で作成した路線データ(= XRF)</li> <li>・ 座標、図面を含むXFD(※6)</li> <li>・ 座標(SIMA、CSV)(※6)</li> <li>・ DXF/DWG(※6)</li> </ul>		

# 各観測で事前に取り込みが必要なデータ(その4)

各観測では、事前に下記データのいずれかを取り込んでおく必要があります。

おこなう観測		取り込みが必要なデータ
TS出来形	計測・検査	<ul> <li>・ 武蔵の「3次元設計データ作成」で「線形」「縦断」</li> <li>「横断」を入力したXFD(※9)(※10)</li> <li>・ TS出来形用のXML(※5)(※9)</li> </ul>

※3 TERRACEで簡易線形を作成します。構築形状はTINから作成します。

※4 TINを含むLandXMLは、TREND-COREの「土工モデル出力」「構造物モデル出力」で 出力できます。「土工モデル出力」の場合、汎用オブジェクトは「専用オブジェクト」に変換 する必要があります。(凸凹地盤などに変換)

※5 LandXML内に現地盤の属性がついている場合は、TERRACEで読み込めません。 対処方法については、「設計データに取り込む」の「■TINデータを取り込みます」の「取り込めるTINデータ」を参照してください。もしくはFIELD-TERRACEお客様サポートの「Q&A」の「Q: [データ管理]の[TINデータ]でLandXMLを取り込もうとすると、「取り込み可能なTIN情報がありません。」と表示されます。」を参照してください。

※6 TERRACEで簡易線形を作成します。構築形状は標準断面を使用します。

※7 TERRACEで簡易TINと簡易線形を作成します。

※8 TERRACEで簡易TINを作成します。

※9 基準点/水準点必須

※10 EX-TREND武蔵の「3次元設計データ作成」の[基本設定]で「農林水産省」で作成して いる場合は、TERRACEで読み込めません。

#### 取り込む図面の縮尺は「1つ」にすることをお勧めします

図面に複数の縮尺があると

- ・ 各縮尺上の要素の位置がずれて正しく表示されない
- ・「読み込んだ座標」や「計測した座標」が「図面」とずれる

などの症状が起きる場合があります。あらかじめEX-TREND武蔵で

- ・「属性移動」コマンドで縮尺を移動する
- ・ 不要な縮尺を削除または非表示にする

などをおこない、縮尺を「1つ」にしてからXFD出力した図面を取り込むことをお勧めします。

#### 取り込む図面のデータ量は「1万個以下」にしてください

図面のデータ量(線分や文字などの要素数)が多すぎると、図面の表示等が遅くなります。 実用上の目安として、データ量の合計が1万個以下になるよう、できるだけ不要な要素は削除 してください。

#### 以下の要素には対応していないため、表示が崩れる場合があります

・円弧を含んだハッチングと塗りつぶし

・中抜きされたハッチング

#### 測定時に使用できる路線は1つです

複数の路線データを取り込むことはできますが、測定時には、取り込んだ路線データから1つの 路線を選択して測定します。

測定中に路線を切り替えることは可能ですが、路線の「開始点」「終了点」「オフセット」などの 条件は保持されません。

# 2-2 設計データを取り込む

設計の座標データ・CADデータ・路線データ・TINデータを、個別に取り込みます。

# ■データ管理を開きます

個別の設計データは「データ管理」から取り込みます。

 ホーム画面の [データ管理]をタップ します。



# ■ 座標データを取り込みます

- [データ取込]をタップ します。
- データ取込画面の [座標データ]を選択し、 [次へ]をタップします。





 3 取込元の選択で [指定フォルダー]を選択 して[次へ]をタップします。

 4 ファイルを指定して[実行] をタップします。





CSV 形式の座標データは、以下の項目順で作成されている必要があります 点名,X座標,Y座標,Z座標,属性 ※属性が未入力または認識できない文字の場合は、「未定義」の属性になります。 ※目標点の情報と計測日時は取り込みません。



6 [戻る] をタップして データ管理に戻ります。



ſ	戻る	\$	6)⊮	を標デ·	ータ管理	E	
ľ			a,				
		点	8		X/Y	//Z座標	
		S1				8.60 23.10 11.00	00 00 ~ 00
•		S2	2			9.00 42.20 36.00	)0 )0 ~ )0
		S1	0			28.80 36.00 11.00	00 00 ~ 00
	× 交点	-  算	<b>(十</b> ) 追加	× 削除	区 TIN確認	(4) (4) (4) (4) (4) (4) (4) (4) (4) (4)	<b>夏</b> 取込

# ファイルの受け渡しにクラウドストレージを使用する場合は

取込元の選択で、「アプリ連携(クラウド)」を選択します。 [次へ]をタップ後に表示される画面で、使用するクラウド ストレージの選択や、受け渡しするファイルの選択をおこなって ください。



# ■ CADデータを取り込みます

#### 取り込む図面の縮尺は「1つ」にすることをお勧めします

図面に複数の縮尺があると

- ・各縮尺上の要素の位置がずれて正しく表示されない
- ・「読み込んだ座標」や「計測した座標」が「図面」とずれる

などの症状が起きる場合があります。あらかじめEX-TREND武蔵で

- ・「属性移動」コマンドで縮尺を移動する
- ・ 不要な縮尺を削除または非表示にする

などをおこない、縮尺を「1つ」にしてからXFD出力した図面を取り込むことをお勧めします。

#### 取り込む図面のデータ量は「1万個以下」にしてください

図面のデータ量(線分や文字などの要素数)が多すぎると、図面の表示等が遅くなります。 実用上の目安として、データ量の合計が1万個以下になるよう、できるだけ不要な要素は削除 してください。

#### 以下の要素には対応していないため、表示が崩れる場合があります

- ・円弧を含んだハッチングと塗りつぶし
- ・中抜きされたハッチング
- [データ取込]をタップ します。
- データ取込画面の
   [CADデータ]を選択し、
   [次へ]をタップします。



キャンセル <b>データ取込</b>	次へ
取り込むデータを選択してくだ	No.
CADデータ     CADデー     CADデー     CADデー     CADデー     CAD     CAD	
● 路線データ	
<ul> <li>TINデータ</li> </ul>	



#### ファイルの受け渡しにクラウドストレージを使用する場合は

取込元の選択で、「アプリ連携(クラウド)」を選択します。 [次へ]をタップ後に表示される画面で、使用するクラウド ストレージの選択や、受け渡しするファイルの選択をおこなって ください。



#### 測定時に使用できる路線は1つです

複数の路線データを取り込むことはできますが、測定時には、取り込んだ路線データから1つの 路線を選択して測定します。

測定中に路線を切り替えることは可能ですが、路線の「開始点」「終了点」「オフセット」などの 条件は保持されません。



- [データ取込]をタップ します。
- データ取込画面の [路線データ]を選択し、 [次へ]をタップします。







# ファイルの受け渡しにクラウドストレージを使用する場合は

取込元の選択で、「アプリ連携(クラウド)」を選択します。 [次へ]をタップ後に表示される画面で、使用するクラウド ストレージの選択や、受け渡しするファイルの選択をおこなって ください。



#### 取り込んだ路線データのファイル名称

#### 【XFD・TS出来形用のXML(基本設計データ)の場合】

EX-TREND武蔵 3次元設計データ作成の [設定] — [線形切替] のデータ名称が反 映されます。

平面	«		豆z 改約ゴーク管理
- 設定	線形切替     ?	×	
計算設定	作業を行うデータをリストより選択し「OK」ボタンを押してください。	-	線形名/入力方法
**:20.4 線形切替 *!ニ *cc.ズ 白敏:成	【名称変更】リストで進択されているテータの名称を変更します。 【獲写】 リストで進択されているテータを元に新規データを作成します。 【通知】 新規にデータを作成します。 (周除】) リストで進択されているデータを削除します。		● A現場路線 ● 要素法 · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·
+ POINT) 诺 平面 計算条件	データ名 新規記線		
<ul> <li>測点スタイル</li> <li>路線計算条件</li> <li>28K3 カ</li> </ul>	** 線形テータの名称変更 ? データの名称を入力してください。	×	
センター表示 縦断			
横断		_	
工種設定 出来形設定	名称変更 違加 複写 削除 OK キャンセル		

# 【XRFの場合】

TREND-ONE路線測量の [路線条件] – [条件] グループー [初期条件] の路線名 が反映されます。

図面選択 平面 測点 縦断 横断 3D

	セル・表示 ♀ ∧ 路線スタイル 測点スタイル 地	ルプ・FAQ検索 D理院9イル 地理院9イル 背景表示	1 表示	戻る ● trend-o IP法	路線データ <sup>線形名/入力</sup> ne路線	<b>管理</b> <sub>方法</sub>	~
条件	スタイル	地理院タイル			4		
* 初期条件		?	×				
路線名(N) trend-	one路線						
路線測量(C) —	IP開始No(P)	1					
● IP法	- 登録開始点番						
0 エレメント法	IP点(I)	116					
〇片押し法	中間点(M)	217					
O IA法	た巾枋占(山)	401					
〇 距離方向角法		501		$\square ~ \land$	🗐 lì	ĭ1 /☆	Ø
	石川·利品(K)	501		図面選択 平面	測点 縦	町 横断	3D

# ■ TINデータを取り込みます

- [データ取込]をタップ します。
- データ取込画面の [TINデータ]を選択し、 [次へ]をタップします。



- 3 取込元の選択で [指定フォルダー]を選択 して[次へ]をタップします。
- クァイルを指定して [実行] をタップします。

取り込める TIN データ

・TINを含んだLandXML
 ・TINを含んだXFD

# 第指定フォルダー・ アプリ連携(クラウド) CIMPHONY Plus TS出来形舗装サンプル.xml 基本設計データ.xml 橋台.xml

※LandXML内に現地盤の属性がついている場合は、TERRACEで取り込めません。 (例) TREND-POINTから出力した三角網データや、他社ソフトで作成したデータ等 【対処方法例】以下、2種類の方法があります。

- TREND-COREにLandXMLを読み込み、[書込] [モデル出力] [土工モデ ル]からLandXMLで出力する。
- ・ EX-TREND武蔵の[3D] [LandXML] で読み込み、[ファイル] [外部フ ァイルへ保存] からLandXMLで出力する。または、XFDで書き込む。



# 

# TIN データの名称を変更できます

TINデータの右側にある[v]をタップして、名称を変更することができます。



#### 取り込んだ TIN データの名称

【出力方法:EX-TREND武蔵 3次元設計データ作成の[書込み] – [LandXML]の 場合】

EX-TREND武蔵 3次元設計データ作成の [設定] — [線形切替] のデータ名称が反 映されます。



【出力方法:EX-TREND武蔵 建設CADの[3D]内[外部ファイルへ保存]の場合】 保存時に指定したファイル名が反映されます。



【出力方法: EX-TREND武蔵 建設CADの [ファイル] – [FIELD-TERRACE連携]

[XFDデータへ保存]の場合】

[3D] コマンドから作成したデータは、「3Dコマンド」になります。

戻る	TINデータ管理	
	TIN名	
<ul> <li>A現</li> </ul>	見場路線	
• 3D-	データ	~
● 3D	コマンド	~
• РО	INT路線	~
• ±:	工横断計画	
• co	RE路線	~
	十         1         1           新規作成         取込         3D	1

【出力方法:TREND-POINTの[ファイル] タブー[書込み] – [外部ファイル] – [LandXML] の場合】

[データ一覧] 上の三角網グループの名称が反映されます。



【出力方法:TREND-COREの[土工横断計画] タブー[書込] – [LandXML]の 場合】

入力したデータ内容にかかわらず、「土工横断計画」になります。

戻る	TINデータ管理			
	TIN名			
<ul><li>● A現</li></ul>	見場路線			
● 3D	データ			
• 3D	コマンド	~		
• ро	INT路線	~		
• ±:	工横断計画	~		
• co	PRE路線	~		
	计         子         A           新規作成         取込         3D			

【出力方法:TREND-COREの[書込] タブー [FC連携] – [FIELD-TERRACEモデ ル連携]の場合】

出力時に選択した「線形名(データ順で最初のもの)」が反映されます。



# 2-3 設計データを確認する

現場内の設計データ(座標データ・CADデータ・路線データ・TINデータ)を確認します。

■ 座標データを確認する

- ホーム画面の [データ管理]をタップ します。
- 2 [座標データ]をタップ します。

<b>1</b> サンフ	゚゚ル模型デ−	ータ
データ管理	設計管理	図面表示
<u></u>		0
器械設置	測設	観測
$\int \nabla $		
3D施工		
(現))設定 接続 F	<ul> <li></li></ul>	© <b>†</b> 1.000m -%



- ③ 「座標データ管理」画面で、 現場内の座標データが 確認できます。
- 確認を終えたら
   [戻る]をタップして
   データ管理に戻ります。
- 5 [ホーム] アイコンをタップ してホーム画面に戻ります。





# 手入力による座標の「追加」「編集」「削除」が可能です

「座標データ管理」画面では、手入力で座標の追加や編集、削除をおこなうことができます。

#### ■座標の追加方法

[追加]をタップします。

「点名」や「XYZ座標」等を 入力して [追加]をタップ します。

※ [図面から取得] ボタン で図面から座標を追加する こともできます、

#### ■座標の編集方法

編集する座標の右側にある [v] をタップして、 [座標を編集] をタップします。

座標を編集して [保存] をタップします。









#### ■座標の削除方法

削除する座標をタップして 左側のチェックをオンにします。

[削除] をタップします。 確認メッセージで [はい] をタップします。





※「路線で使用している座標」や「器械設置で使用している座標」は、

「<u>点名」のみ編集可能です</u>。座標値は編集できません。また<u>座標の削除もできません</u>。 ※「測設データ」「観測データ」「3D施工データ」では座標の削除はできません。

#### 「座標」と「図面」を重ねて確認できます

図面が取り込まれている場合 は、座標と図面を重ねて確認 することができます。

[座標確認] で、指定した 座標または図面の位置の 座標を確認できます。

[距離計測] で、指定した 座標または図面の位置の 2点間の距離を確認できます。



#### ※XFDでCAD図面を取り込んだ場合

[座標確認]で座標値が合わない、 [距離計測] で距離が合わない場合は、

[図面表示] — [図面確認] の [縮尺] で適切な縮尺を選択してください。

一覧に適切な縮尺がない場合は、XFDの出力元CAD(例:建設CAD)で縮尺を合わせなおしてください。

※DXF/DWGを取り込んだ場合

読み込んだ座標や計測した座標を図面と合わせたい場合は、

[図面表示] — [図面確認] の [縮尺] をタップして、2点から [座標指定] もしくは [距離指定] で縮尺を合わせてください。

#### 縮尺情報を持つ DXF/DWG も読み込み可能です

武蔵の建設CADやTREND-ONEから縮尺を保持したDXF/DWGを出力可能です。 縮尺情報を持つDXF/DWGを [図面表示] に取り込んで、 [図面確認] の [縮尺] で 縮尺・座標系を合わせることも可能です。

※回転がかかっている図面は [縮尺] で縮尺・座標系を合わせることができません。

詳細な手順については、「設計データを確認する」の「■CADデータを確認する」の「図面の縮 **尺を合わせる場合は」**を参照してください。

もしくはFIELD-TERRACEお客様サポートの「Q&A」の「Q:読み込んだDXF/DWGデータの座標値、距離が合いません。」を参照してください。

# ■路線データを確認する

- ホーム画面の
   [設計管理]をタップします。
- 2 [路線データ]をタップ します。





- 3 確認する路線をタップして 選択します。
- 4 [測点]をタップします。
- 主要点・中間点の 点名・追加距離・ 接線方向角・座標 が表示されます。

6 確認を終えたら、 [戻る]をタップして 路線データ管理に戻ります。

戻る	路線データ管理	
3	線形名/入力方法	
路線1		~
<sup>◯</sup> IP法		
路線2	2	~
IP法		
	(4)	
<u> </u>		
図面選択 平口	血 川点 縦断 横断	3D

戻る 6 測点確認	
5 '追加距離/接線方向角	X/Y/Z座標
NO,U	100.000
0.000	100.000
90° 00' 00"	5.400
N0.1	100.000
0.400	100.400
90° 00' 00"	5.400
N0.2	100.000
0.800	100.800
90° 00' 00"	5.400
N0.3	100.000
1.200	101.200
90° 00' 00"	5.400
BC.1	100.000
1.528	101.528
90° 00' 00"	5.400
N0.4	99.999
1.600	101.600
92° 06' 26"	5.400



(8) [ホーム] アイコンをタップ してホーム画面に戻ります。



#### 路線の確認機能について(その1)

路線データは、「測点」以外にも以下の確認ができます。







基本操作-49

# ■TIN データを確認する

- ホーム画面の
   [設計管理]をタップします。
- 2 [TINデータ] をタップ します。

本コマンドで確認できるのは、 路線データ(線形)に付随 しないTINデータと、 TERRACE上で作成した 簡易TINです。 簡易TINの作成については、 「3D施工」の「**簡易TINを作** 成する」を参照してください。

- 3 確認するTINデータを タップして選択します。
- 4 [確認]をタップします。
- 5 TINデータが「3Dビュー」で 表示されます。
- 確認を終えたら
   [戻る]をタップして
   戻ります。







1本指でスワイプすると回転します。 2本指でスワイプすると移動します。 ピンチアウト・ピンチインで拡大・縮小します。

# ■CADデータ(図面)を確認する

- ホーム画面の [図面表示]をタップ します。
- 2 確認するCADデータ (図面)をタップして選択 します。
- 3 [確認]をタップします。





- CADデータ(図面)が 表示されます。
- 6 確認を終えたら [戻る]をタップして 図面一覧に戻ります。
- 6 [ホーム] アイコンをタップ してホーム画面に戻ります。





#### 図面に複数の縮尺がある場合は

XFDで図面を読み込むと、図面に複数の縮尺がある場合があります。 図面確認の [縮尺] で、観測で使用する図面の縮尺を選択してください。 適切な縮尺が選択されていないと、「読み込んだ座標」や「計測した座標」が

「図面」とずれるといった症状が 起きる場合があります。 初期値は縮尺値が大きな縮尺 が選択されています。

使用できる縮尺がない場合は XFDの出力元CADで縮尺を 合わせなおしてください。 ※出力元CAD…建設CADなど



# 図面上の要素が多くて見にくい場合は

図面確認の [レイヤ] で、レイヤの表示/非表示を切り替えてください。 必要なレイヤを絞り込んだ後は [戻る] で反映されます。 ※CAD要素がないレイヤは表示されません。



#### 図面の縮尺を合わせる場合は

DXF/DWGを読み込んだ場合は縮尺を合わせることができます。

「縮尺〕をタップし2点から「座標指定」もしくは「距離指定」で縮尺を合わせてください。 ※「距離指定」では、回転がかかっている図面の縮尺を合わせることはできません。

未選択)

図面

(未選択)

原点X 原点Υ

回転角

Δ

- 1 [図面確認]の[縮尺] をタップします。
- 2 図面上で2点指定します。

- 3 画面を下にスクロールして 「座標指定」もしくは 「距離指定」を選択します。
  - 「座標指定」の場合は、 [図面] もしくは [座標] で 1点目の座標点、2点目の 座標点を選択します。

4

6

「距離指定」の場合は、 「設定距離」に2点間の距離 を入力します。

自動計算された縮尺を確認し 必要であれば縮尺を修正して ください。再計算されます。 問題なければ [OK] をタップ します。

※TERRACEで正確に縮尺を合わ せることは難しいです。 事前に建設CAD等で補正後に 取り込むことを推奨します。







# 3 器械との接続

FIELD-TERRACE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。

# 3-1 器械と接続する

■LN-150(Wi-Fi)の場合

- ホーム画面の [接続] を タップします。
- 2 [メーカー]や[機種名] などを設定します。
- 3 [接続]をタップします。





④ [Wi-Fi設定]をタップ します。

5 LN-150をタップします。





- 「パスワード」を入力して
   [接続] をタップします。
- 7 「接続済み」になったら、 端末の [戻る] をタップ します。

パスワード	
<ul> <li>パスワードを表示する</li> <li>&gt; 詳細設定項目</li> </ul>	5
キャンセル	接続

Wi-Fi
 ●
 ●
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■
 ■

- 8 接続可能なデバイスで 「LN-150」をタップします。
- 9 器械と接続されると、器械の 設定画面が表示されます。 各項目をタップして、設定を 確認してください。
- 10 設定を終えたら、[戻る] をタップします。

	1	00
そる 接続	l	展る設定
TOPCON		27-
接続するデバイスを選択		
は すべての保存済みデバイスを表示		気象データ 
接続可能なデバイス		<b>年月 19</b> 1
100_L38370		- 皖) 
ELN-150_LPreceded		ガイドライト
LN-180,L23580		サーチ
Wi-Fi 設定		



11 [戻る]をタップします。

2 器械と接続中の場合は、 [接続]のアイコンに 「〇」が表示されます。

0	
戻る 接続	
メーカー	
TOPCON	-
機種名	
LN シリーズ(杭ナヒ	.) – ()
通信方法	
Wi-Fi	<b>*</b>
方法	
自動追尾	<b>~</b>
履歴	
切断	接続





# ■LN-150 (Bluetooth)の場合

- ホーム画面の [接続] を タップします。
- 2 [メーカー]や[機種名] などを設定します。
- 3 [接続]をタップします。

- ④ [デバイスを検索] をタップ します。
- 5 使用可能なデバイスで 「LN-150」をタップします。



📃 サンプル模型データ

データ管理 設計管理

Ň

 $( \cdot )$ 

 $\square$ 

図面表示

0

観測

6

Ĩ

0

接続 自動追尾 リモコ

**規測設**定



	5 接続	
Т	OPCON -	
	接続するデバイスを選択	
LI 通	ペアリング済みデバイス すべてのペアリング済みデバイスを 表示	
C	5 k180,138290	
Í	LN-150, LN-100000	
	144110,121580	
	デバイス検索	
- 6 器械と接続されると、器械の 設定画面が表示されます。 各項目をタップして、設定を 確認してください。
- 7 設定を終えたら、[戻る] をタップします。
- 8 [戻る]をタップします。
- 8械と接続中の場合は、 [接続]のアイコンに 「〇」が表示されます。









## ■DX-200i(Bluetooth)の場合

- ホーム画面の [接続] を タップします。
- 2 [メーカー]や[機種名] などを設定します。
- 3 [接続]をタップします。

- ④ [デバイスを検索]をタップ します。



📃 サンプル模型データ

データ管理 設計管理

Ň

(

リモコ

自動追属

 $\square$ 

図面表示

0

観測

6

Ĩ,

0

接続

即制設定



接続

履四

接続

2

SOKKIA

**護種名** 

通信方法

Bluetooth

自動追尾

DX-200i シリーズ

RCを使用する

#### 次回からの接続は

ペアリング済みデバイスの一覧から選択して、 簡単に接続できます。





- 6 [ペア設定する]をタップ します。
- 7 器械と接続されると、器械の 設定画面が表示されます。 各項目をタップして、設定を 確認してください。
- 8 設定を終えたら、[戻る] をタップします。
- 9 [戻る] をタップします。
- 器械と接続中の場合は、
   [接続]のアイコンに
   「〇」が表示されます。

戻る	接続					
メーカー						
SOKKIA		•				
機種名						
DX-200i - DX-20 します	シリーズ )5immのをペアに言 すか?	安定				
ペア設 Return くださ	定コードを入力してカ キーまたはEnterキーそ い	<sup>いら</sup> を押して				
	時たと通 6 のアクセス	を許可す				
キャン	マセル ペア設定	ミする				
履歴						
切	新接	続				

	R <sup>3</sup> <sup>R<sup>3</sup></sup>	
	ターゲット	>
	気象データ	>
	観測	>
	サーチ	>
İ		









- ·自動追尾
- 自動視準

のみ選択できます。

基本操作-61

● 手動



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 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。







#### 「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-既知点 キャンセル 座標選択 タップして選択し、 [選択] 器械点 Q をタップします。 (未選択) х • 点名 Y/7座標 図面 座標 z 99.650 100.200 夏視点 5.200 (未選択) • 99.650 100.600 座標 図面 z 5.200 1.000 m 00.000 ミラー高 00.000 座標を選択 30126 5.400 00.000 結果 BC.1 101.528 後視 - 器械 誤差 - mn 5.400 99.789 EC.1 102.422 5.400 <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。



	後視点1			
(未選択) 図面 座標	Y X Y			
ミラ	一高	1.000	) m	
	測距			
	後	視点2	>	
	結果			
後視1 - 後視2 🖥	呉差		-] mm	
後視2 - 後視3 🖥	呉差		mm	
器械座標 X		,	-	
器械座標 Y			-	
* @	ā		 ^	

座標選択

点をタップ

•72



#### 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。



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。

戻る	(5	設置(科	高さ)		実行	
基準標準	5	. ● €	動計	寛		
自	動計算	(; О В	о вм с			
● 後視』 [T-1]	ສຸ1	○ 高さなし c				
從相上。			x	QC	650	
● [T-2]	π <b>∠</b>			100	0.600	
		結果				
器械標構			6.20	00 m		
ミラー高			1.00	00 m		

					6		
戻る	器柄	設置()	高	さ)	実行		
基準標高		自動計	+算	Į	•		
自動	自動計算に使用する後視点						
● 後視点1 「T-1]					99.650 100.200		
[1-1]					5.200		
然如上。					99.650		
● <sup>使倪只2</sup> [T-2]	·祝京2 -91				100.600		
(12)					5.200		
		結果					
器械標高				6.200	m		
ミラー高				1.000	m		
<b>、</b> 観測設定 :	接続	自動追尾		<ul><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li><li>()</li></ul>	<b>1</b> 00%		

# 5 測設

座標点を現地に設置します。

# 5-1 座標点を測設する

設計データの座標点にプリズムを誘導して、杭打ちをおこないます。

## ■ 設置する座標点を選択します

- ホーム画面の [測設] を タップします。
- 2 [座標]をタップします。





③ [座標]をタップして、設置 する座標点をタップします。



## ■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。

## ■ プリズムを誘導して杭打ちします



に向けてから [測距]をタップする と、自動視準して測定します。 クラウドサービス「CIMPHONY Plus」との連携中は、 [記録]時に「接続先の現場」に座標を自動送信 します。

連携方法については「遠隔検査」の「CIMPHONY Plusと連携する」を参照してください。



## 背景に CAD 図面を表示するには

図面が取り込まれている場合は、[条件]で背景に表示する図面を選択できます。 測設や観測の「平面」表示では、画面上が北(0度)になるように、図面が回転します。



#### 器械が「自動追尾」または「自動視準」の場合は、設置位置に器械を偏角できます

設置位置を指定した後 [偏角] をタップすると、 計測点方向に器械が自動回転します。



#### 器械が「手動」の場合は、設置位置までの「水平角」と「水平距離」を確認できます

設置位置を指定した後 [距離角度] をタップすると、 設置位置までの「水平角」と「水平距離」が表示されます。



#### 「GNSS 振向」で器械を携帯端末の方向へ向けることができます

ワンマンで観測する場合、リモコン画面の「GNSS振向」を タップすると、携帯端末のGPSを使用して自分の方向に 器械を振り向かせることができます。振り向き後は「サーチ」 してプリズムをロックしてください。

※モーター搭載機(TSの接続方法が「自動視準」または「自動追尾」)のみの機能です。
※ホーム画面の[メニュー] – [座標系 設定]で 座標系が設定されている必要があります。
※器械設置時は「GNSS振向」は使用できません。
※衛星の状況などにより、振り向きの精度が悪い場合があります。



5-2 CAD図面上の点を測設する

CAD図面の端点や交点の位置に誘導して、杭打ちをおこないます。

## ■ 設置する座標点を選択します

- ホーム画面の [測設] を タップします。
- 2 [座標] をタップします。





③ [図面]をタップして、 設置する端点・交点を タップします。



## ■ 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。

## ■ プリズムを誘導して杭打ちします



Plusと連携する」を参照してください。

#### 器械が「自動追尾」または「自動視準」の場合は、設置位置に器械を偏角できます

設置位置を指定した後 [偏角] をタップすると、 計測点方向に器械が自動回転します。



#### 器械が「手動」の場合は、設置位置までの「水平角」と「水平距離」を確認できます

設置位置を指定した後 [距離角度] をタップすると、 設置位置までの「水平角」と「水平距離」が表示されます。



#### 「GNSS 振向」で器械を携帯端末の方向へ向けることができます

ワンマンで観測する場合、リモコン画面の「GNSS振向」を タップすると、携帯端末のGPSを使用して自分の方向に 器械を振り向かせることができます。振り向き後は「サーチ」 してプリズムをロックしてください。

※モーター搭載機(TSの接続方法が「自動視準」または「自動追尾」)のみの機能です。
※ホーム画面の[メニュー] – [座標系 設定]で 座標系が設定されている必要があります。
※器械設置時は「GNSS振向」は使用できません。
※衛星の状況などにより、振り向きの精度が悪い場合があります。



5-3 路線の「線形」を利用した点を測設する

路線の線形のセンターの測点や幅杭の位置に誘導し、杭打ちをおこないます。

## ■ 設置する座標点を選択します

- ホーム画面の [測設] を タップします。
- 2 [路線] をタップします。



幅杭を設置する場合は、 オフセットを [あり] にして、 左右の幅と勾配を入力し ます。

施工範囲を指定する場合 は、線形の開始点・終了点 を指定することで、 指定範囲外の測点を省く ことができます。









[測設] をタップします。

4

5 [座標]をタップして、設置 する座標点をタップします。





#### 杭ピッチを指定して杭打ちする場合は

条件で [ピッチ] を選択し、杭の間隔を入力します。

●「プラス杭」の場合
 ピッチを指定します。
 オフセットはなしです。



●「側溝」などの場合 ピッチとオフセットを指定し、 オフセットした線をピッチ割 します。



「プラス杭の幅杭」の場合
 ピッチとオフセットを指定し、
 ピッチ割した線をオフセット
 します。



## ■ 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。

## ■プリズムを誘導して杭打ちします



#### 自動視準の場合は

[リモコン] で器械をプリズム方向に向けて から [測距] をタップすると、自動視準して 測定します。



- 3 画面に従い、誘導して杭打ちします。
- 4 杭打ちした座標点を記録す る場合は、[記録]をタップ します。
- 5 点名を入力し、[OK]を タップします。







#### 器械が「自動追尾」または「自動視準」の場合は、設置位置に器械を偏角できます

設置位置を指定した後 [偏角] をタップすると、 計測点方向に器械が自動回転します。



#### 器械が「手動」の場合は、設置位置までの「水平角」と「水平距離」を確認できます

設置位置を指定した後 [距離角度] をタップすると、 設置位置までの「水平角」と「水平距離」が表示されます。



#### 

#### CIMPHONY Plus に座標を自動送信する

クラウドサービス「CIMPHONY Plus」との連携中は、 [記録] 時に「接続先の現場」に座標 を自動送信します。

連携方法については「遠隔検査」の「CIMPHONY Plusと連携する」を参照してください。

#### 簡易的な線形を組み観測に使用するには(ライン測設)

事前に線形データを取り込んでいなくても、座標を2点指定して簡易的な線形を組み、測設 に使用することができます。簡易線形は1現場で共通して保持します。



#### 【横断方向(高さ)】

線形のZ座標の設定方法を選択します。[比例計算]では線形の高さを1点目と 2点目の比例計算から決定します。1点目、2点目両方のZ座標が設定されている 必要があります。[1点勾配]では1点目から2点目にかけて、入力した勾配を考 慮して高さを算出します。1点目に座標が設定されていれば使用できます。 [使用しない]は高さが設定されていない線形の場合に選択します。

#### 「GNSS 振向」で器械を携帯端末の方向へ向けることができます

ワンマンで観測する場合、リモコン画面の「GNSS振向」を タップすると、携帯端末のGPSを使用して自分の方向に 器械を振り向かせることができます。振り向き後は「サーチ」 してプリズムをロックしてください。

※モーター搭載機(TSの接続方法が「自動視準」または「自動追尾」)のみの機能です。
※ホーム画面の「メニュー] ー [座標系 設定]で 座標系が設定されている必要があります。
※器械設置時は「GNSS振向」は使用できません。
※衛星の状況などにより、振り向きの精度が悪い場合が あります。



## 5-4 路線の「測点」を利用した点を測設する

路線の「測点+単距離」または「追加距離」、「幅(オフセット)」を指定し、誘導と 杭打ちをおこないます。

## ■ 設置する座標点を選択します

- ホーム画面の [測設] を タップします。
- [路線(測点)]を タップします。





3 [測点]をタップします。

【測点】+ 【単距離】
 または【追加距離】、
 【オフセット】を入力して、
 測設位置を指定します。





5 [OK] をタップします。

6 設置する座標点をタップ します。







#### 「横断」が未入力の路線の場合は

EX-TREND武蔵の「3次元設計データ作成」で作成した路線で、「横断」が未入力の路線の場合は、「オフセット」を「あり」にすると [拡幅片勾配] が表示されます。

この時 [拡幅片勾配] を「あり」にすると、オフセットの [量] と [勾配] の表示が、 [幅員] と [勾配] の 表示に切り替わります。

[幅員]には、路線に設定されている「標準幅員」の 値が設定されます。

[勾配]には、路線に設定されている「標準片勾配」 の値が設定されます。

また [拡幅片勾配] を「あり」にした場合は、各測点に 設定されている拡幅量、前後の測点、カーブのタイプなどを 考慮して左右の位置が計算されます。



## ■ 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。

## ■ プリズムを誘導して杭打ちします



#### 自動視準の場合は

[リモコン] で器械をプリズム方向に向けて から [測距] をタップすると、自動視準して 測定します。



- 3 画面に従い、誘導して杭打ちします。
- 4 杭打ちした座標点を記録す る場合は、[記録]をタップ します。
- 5 点名を入力し、[OK]を タップします。







## 器械が「自動追尾」または「自動視準」の場合は、設置位置に器械を偏角できます

設置位置を指定した後 [偏角] をタップすると、 計測点方向に器械が自動回転します。



器械が「手動」の場合は、設置位置までの「水平角」と「水平距離」を確認できます

設置位置を指定した後 [距離角度] をタップすると、 設置位置までの「水平角」と「水平距離」が表示されます。



任意の座標点や図面上の点から、線形に垂線をおろして測設できます



#### CIMPHONY Plus に座標を自動送信する

クラウドサービス「CIMPHONY Plus」との連携中は、 [記録] 時に「接続先の現場」に座標 を自動送信します。

連携方法については「遠隔検査」の「CIMPHONY Plusと連携する」を参照してください。
### 「GNSS 振向」で器械を携帯端末の方向へ向けることができます

ワンマンで観測する場合、リモコン画面の「GNSS振向」を タップすると、携帯端末のGPSを使用して自分の方向に 器械を振り向かせることができます。振り向き後は「サーチ」 してプリズムをロックしてください。

※モーター搭載機(TSの接続方法が「自動視準」または「自動追尾」)のみの機能です。
※ホーム画面の「メニュー] ー [座標系 設定]で 座標系が設定されている必要があります。
※器械設置時は「GNSS振向」は使用できません。
※衛星の状況などにより、振り向きの精度が悪い場合が あります。



5-5 路線の横断方向上の点を測設する

路線の横断方向上の変化点の位置に誘導して、杭打ちをおこないます。

# ■ 設置する座標点を選択します

- ホーム画面の [測設] を タップします。
- [横断変化点]をタップ します。





- 利用する線形、構築形状 など条件を設定します。 施工範囲を指定する場合 は、線形の開始点・終了点 を指定することで、 指定範囲外の測点を省く ことができます。
- 4 [測設]をタップします。
- 5 断面を選択します。
- [座標]をタップして、
   設置する座標点
   (横断変化点)をタップ
   します。





# ■ プリズムをロックします(自動追尾の場合)

- a [リモコン] をタップします。
- 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。

リモコン

Â

90°00'02"

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。

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。

# ■プリズムを誘導して杭打ちします



#### 自動視準の場合は

[リモコン] で器械をプリズム方向に向けて から [測距] をタップすると、自動視準して 測定します。



- 3 画面に従い、誘導して 杭打ちします。
- 4 杭打ちした座標点を記録す る場合は、[記録]をタップ します。
- 5 点名を入力し、[OK] を タップします。







# 器械が「自動追尾」または「自動視準」の場合は、設置位置に器械を偏角できます

設置位置を指定した後 [偏角] をタップすると、 計測点方向に器械が自動回転します。



器械が「手動」の場合は、設置位置までの「水平角」と「水平距離」を確認できます

設置位置を指定した後 [距離角度] をタップすると、 設置位置までの「水平角」と「距離」が表示されます。



#### 「垂線」モードとは 「平面」にて、座標点あるいは図面上の点から線形までの 垂線の足が目標点 毎線の足を目標点としてセットすることができます。 にセットされます。 条件 測設-横断変化点 条件 測設-横断変化点 「垂線]を NO.0+0.200 NO,0 タップし、垂線 横断 誘導 誘導 平面 平面 橫断 模型 をおろす点を < 🕑 座棋 < 🖒 座標 🖒 垂線 タップします。 14 or€ĝ 414 OF)

### CIMPHONY Plus に座標を自動送信する

クラウドサービス「CIMPHONY Plus」との連携中は、 [記録] 時に「接続先の現場」に座標 を自動送信します。

連携方法については「遠隔検査」の「CIMPHONY Plusと連携する」を参照してください。

### 「GNSS 振向」で器械を携帯端末の方向へ向けることができます

ワンマンで観測する場合、リモコン画面の「GNSS振向」を タップすると、携帯端末のGPSを使用して自分の方向に 器械を振り向かせることができます。振り向き後は「サーチ」 してプリズムをロックしてください。

※モーター搭載機(TSの接続方法が「自動視準」または「自動追尾」)のみの機能です。
※ホーム画面の「メニュー] ー [座標系 設定]で 座標系が設定されている必要があります。
※器械設置時は「GNSS振向」は使用できません。
※衛星の状況などにより、振り向きの精度が悪い場合が あります。



現況を観測して、座標を記録します。

# 6-1 任意点を観測する

現況の任意の場所を観測して座標を記録します。

# ■ 放射観測を起動します

- ホーム画面の [観測] を タップします。
- 2 [放射] をタップします。









基本操作-101

### 背景に CAD 図面を表示するには

図面が取り込まれている場合は、 [条件] で背景に表示する図面を選択できます。 測設や観測の「平面」表示では、画面上が北(0度)になるように、図面が回転します。



# ■ 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。

# ■現地を観測して記録します



#### 自動視準の場合は

[リモコン] で器械をプリズム方向 に向けてから [測距] をタップする と、自動視準して測定します。

#### CIMPHONY Plus に座標を自動送信する

クラウドサービス「CIMPHONY Plus」との連携中は、 [記録] 時に「接続先の現場」に座標を自動送信 します。

連携方法については「遠隔検査」の「CIMPHONY Plusと連携する」を参照してください。

### 「GNSS 振向」で器械を携帯端末の方向へ向けることができます

ワンマンで観測する場合、リモコン画面の「GNSS振向」を タップすると、携帯端末のGPSを使用して自分の方向に 器械を振り向かせることができます。振り向き後は「サーチ」 してプリズムをロックしてください。

※モーター搭載機(TSの接続方法が「自動視準」または「自動追尾」)のみの機能です。
※ホーム画面の「メニュー] ー [座標系 設定]で 座標系が設定されている必要があります。
※器械設置時は「GNSS振向」は使用できません。
※衛星の状況などにより、振り向きの精度が悪い場合が あります。



6-2 路線上に誘導しながら観測する

路線上または路線をオフセットした線上に誘導しながら、現況を観測して座標を記録 します。

■ 路線観測を起動します

- ホーム画面の [観測] を タップします。
- 2 [路線]をタップします。





- 利用する線形の条件を 設定します。
- 【観測】をタップします。路線観測が起動します。

幅杭など、線形をオフセットした線上を観測する場合は、左または右のオフセット値を入力します。







# 背景に CAD 図面を表示するには

図面が取り込まれている場合は、[条件] で背景に表示する図面を選択できます。 測設や観測の「平面」表示では、画面上が北(0度)になるように、図面が回転します。



#### 簡易的な線形を組み観測に使用するには(ライン観測)

事前に線形データを取り込んでいなくても、座標を2点指定して簡易的な線形を組み、観測 に使用することができます。簡易線形は1現場で共通して保持します。



#### 【横断方向(高さ)】

線形のZ座標の設定方法を選択します。[比例計算]では線形の高さを1点目と 2点目の比例計算から決定します。1点目、2点目両方のZ座標が設定されている 必要があります。[1点勾配]では1点目から2点目にかけて、入力した勾配を考 慮して高さを算出します。1点目に座標が設定されていれば使用できます。 [使用しない]は高さが設定されていない線形の場合に選択します。

# ■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。

■現地を観測して記録します



#### 自動視準の場合は

[リモコン] で器械をプリズム方向 に向けてから [測距] をタップする と、自動視準して測定します。

#### CIMPHONY Plus に座標を自動送信する

クラウドサービス「CIMPHONY Plus」との連携中は、 [記録]時に「接続先の現場」に座標を自動送信 します。

連携方法については「遠隔検査」の「CIMPHONY Plusと連携する」を参照してください。

### 「GNSS 振向」で器械を携帯端末の方向へ向けることができます

ワンマンで観測する場合、リモコン画面の「GNSS振向」を タップすると、携帯端末のGPSを使用して自分の方向に 器械を振り向かせることができます。振り向き後は「サーチ」 してプリズムをロックしてください。

※モーター搭載機(TSの接続方法が「自動視準」または「自動追尾」)のみの機能です。
※ホーム画面の「メニュー] ー [座標系 設定]で 座標系が設定されている必要があります。
※器械設置時は「GNSS振向」は使用できません。
※衛星の状況などにより、振り向きの精度が悪い場合が あります。



6-3 路線の横断方向上に誘導しながら観測する

路線の横断線上に誘導しながら、現況の変化点を観測して座標を記録します。

# ■ 横断放射を起動します

- ホーム画面の [観測] を タップします。
- [横断放射]をタップ します。





>

記録

- 利用する線形の条件を 設定します。
- 【観測】をタップします。 横断放射が起動します。
- 5 観測する測点を選択 します。



構新

指定したプラス杭は、路線に登録されます。

# ■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。

# ■現地を観測して記録します



#### 断面離れとは

選択した測点の横断線との離れ距離です。 離れが「0」の時、横断線上になります。

#### 自動視準の場合は

[リモコン] で器械をプリズム方向に向けて から [測距] をタップすると、自動視準して 測定します。

### [垂線] モードとは

[平面]にて、座標点あるいは図面上の点から線形までの垂線の足を目標点としてセットすることができます。





2 観測位置に着いたら [記録] をタップします。



3 [点名]を入力し、 [OK] をタップします。 2点目以降は記録した 点が結線され、現況の形 状が確認できます。





### ノンプリズム観測で横断上の点を一括計測するには

ノンプリズム観測を活用し、横断上にピッチ割りした点を一括計測することができます。手順を 以下に記載します。

 通常観測で、左右端や センターなど2点以上を 計測(記録)して、
 [ノンプリ連続]をタップ します。
 [開始]をタップし、
 ピッチ割りの始点をタップ

2 [終了]をタップし、 ピッチ割りの終点をタップ します。

します。

[測距/測距開始]を タップし、ピッチを設定しま す。

 偏角、記録を繰り返しま す。

> 観測した点には○が付き ます。失敗点には×が付 きます。([再測]で失 敗点を指定して再測でき ます。)



### 「GNSS 振向」で器械を携帯端末の方向へ向けることができます

ワンマンで観測する場合、リモコン画面の「GNSS振向」を タップすると、携帯端末のGPSを使用して自分の方向に 器械を振り向かせることができます。振り向き後は「サーチ」 してプリズムをロックしてください。

※モーター搭載機(TSの接続方法が「自動視準」または「自動追尾」)のみの機能です。
※ホーム画面の「メニュー] ー [座標系 設定]で 座標系が設定されている必要があります。
※器械設置時は「GNSS振向」は使用できません。
※衛星の状況などにより、振り向きの精度が悪い場合が あります。



6-4 標高を観測する

トータルステーションをレベルとして使用して標高を計測します。

# ■レベル観測を起動します

- ホーム画面の [観測] を タップします。
- 2 [レベル] をタップします。





# BM点を設定し、

[測距] をタップします。

以下のようにあらかじめ器械設 置した器械点に器械高があれ ばBM標高がセットされた状態に なります。 BM点 х 99.650 T-2 • 100.600 図面 座標 5.200 BM標高 5.200 m 1.000 m ミラー高



[観測]をタップします。

4

# ■観測して記録します

[目標点]、[目標高]
 を設定します。



X,Y座標を設定する場 合は [目標点]をセット します。(リストあるいは 図面上で選択します。) [目標点] にZ座標が

「日標点」に2座標が あれば目標高にセットし ます。(目標高は自由 に変更可能。)



#### CIMPHONY Plus に座標を自動送信する

クラウドサービス「CIMPHONY Plus」との連携中は、 [記録] 時に「接続先の現場」に座標を自動送信します。ただし登録す る座標値がZ座標値しかない場合は、連携中でも座標を送信し ません。

連携方法については「遠隔検査」の「CIMPHONY Plusと連携する」を参照してください。

目標点のX,Y値と観 測したZ値(目標点 がセットされていない 場合はZ値のみ)が 記録されます。



線形や簡易線形、TIN、標準断面を利用して、施工現場の点検・検査や丁張、 出来形計測などをおこないます。

# 7-1 点検・検査(線形利用)をおこなう

計測位置と計画横断形状、線形、変化点までの離れを確認します。

### ■点検・検査を起動します

3D施工 1) ホーム画面の [3D施工] ─ サンプル模型データ ₩ をタップします。 11- $\square$ 点検·検査 丁張 標準断面 データ管理 図面表示 設計管理 0 Th 2 -「点検・検査」をタップ 0 0 点検·検査 構造物 出来形計測 (TIN) します。 1 設置 測設 観測 3D施工 P 23 **₽**∂ 1 4 観測する線形、構築形状 3 条件 点検·検査 条件 背景図面 💿 あり Ê ● なし など条件を設定します。 選択 平面 横断 3D < ┕座標 4 「点検・検査」をタップ ● 路線データから選択する 線形1 選択 します。 ●簡易線形を作成する 点検・検査が起動します。 設定 構築形状 ◉ 横断を使用する [簡易線形を作成する] 計画層 • オフ セット 離れ 切替 は、「TINデータ」または「標準 ? ● TINから作成する 線形1 選択 断面」が存在している場合に 保存 測距 記録 開始 標準断面を使用する のみ、表示されます。

基本操作-120

1

自動追尾 リモコン

(未選択)

# ■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。

# ■現在位置と横断形状・線形との離れを確認します



計測位置に移動して、 横断形状との「離れ」を 確認します。

- 3 計測位置の座標を記録 する場合は、[記録]を タップします。
- 4 [点名]を入力し、
   [OK]をタップします。





### CIMPHONY Plus に座標を自動送信する

クラウドサービス「CIMPHONY Plus」との連携中は、 [記録] 時に「接続先の現場」に座標 を自動送信します。

連携方法については「遠隔検査」の「CIMPHONY Plusと連携する」を参照してください。

# ■ 変化点までの離れを確認します



[OK] をタップします。

※ プリズム(ミラー)の移動距離や目標点までの距離により、 画面の更新頻度は適切に制御されます。



# 断面をロック(固定)して計測することもできます

断面をロックすると、ロックした断面までの離れが表示されます。

1 [測点]をタップします。 点検·検査 横断指定 NO.1+0.067 ĉ 💿 管理断面 🛛 🕕 任意補間断面 平面 3D NO.0 2 計測する断面を指定 < 占座標 します。 0.000 m 「点検・検査」をタップ します。 0.031 ? オフ セット 離れ 切替 線形右 0.172 ? 4 指定した断面で測点が 条件 点検·検査 条件 点検·検査 Δ NO,0 NO.1+0.067 Δ ロックされます。 平面 横断 3D 平面 < 与座標 始点側 > < ┕座標 5 断面までの離れが表示 されます。 6 ロックを解除する場合は、 0.46 ロックボタンをタップします。 垂直 オフ 離れ 切を オフ セット 離れ 切替

任意補完断面に計測する場合は 莆断 カーブ部分などに任意補完断面を作成して計測する NO.0 場合は、横断指定で「測点]+「単距離]または [追加距離]を入力して、測点を追加指定します。 副占 NO.0



3

6

3D

0.031 ?

?

始点側 >

横断

点検·検査

### 線形に付随する TIN データがある場合は



# 設計面の TIN データを利用して点検・検査を行うことができます

線形に横断形状が無い場合でも設計面のTINデータがあれば、TINデータから横断形状を 抽出して、点検・検査を行うことができます。



### 標準断面を使用して点検・検査を行うことができます

横断形状に「標準断面」を使用して、点検・検査を行うことも可能です。

 条件の「構築形状」で、 条件 戻る 「標準断面を使用する」を 構築形状 戻る 背景図面 💿 あり ● なし 選択して、使用する 1[01\_平面図] 選択 標準断面を選択します。 ◎ しない 線形 ● する ● 路線データから選択する 選択 2 「設定」をタップして、 簡易線形を作成する 戻る 構築形状 設定 標準断面の「ピッチ割」を 構築形状 設定します。 ● しない 横断を使用する 💿 する 「しない」:標準断面を ● TINから作成する 選択 ピッチ幅 始点と終点のみに配置 ◎ 標準断面を使用する 20.000 m します。 構築形状1 設定 「する|:標準断面を配置 する間隔を設定します。 3 計測をおこなうと、 点検·検査 条件 点検·検査 条件 横断面6+10.000 ĥ 横断面6+10.000 Ê 標準断面から横断形状 橫断 3D 平面 橫断 平面 3D が作成され、標準断面から ŝŝ < ┕ 座標 始点側 > の離れが確認できます。 0.41 オフ セット 離れ 切替 オフ セット 離れ 切替 8.45 8.45 11192.308 24732.027 11192.308 保存 24732.027 記録 測距 保存 停止 記録 停止 記録 10 603 18 583

※標準断面が作成されていないと、「標準断面を使用する」は選択できません。 作成方法については、「3D施工」の「**標準断面を作成する**」を参照してください。

#### 簡易的な線形を組み観測に使用するには

事前に線形データを取り込んでいなくても、座標を2点指定して簡易的な線形を組み、観測 に使用することができます。簡易線形は現場内で共通で保持されます。



#### 【縦断方向(高さ)】

線形のZ座標の設定方法を選択します。[比例計算]では線形の高さを1点目と 2点目の比例計算から決定します。1点目、2点目両方のZ座標が設定されている 必要があります。[1点勾配]では1点目から2点目にかけて、入力した勾配を考 慮して高さを算出します。1点目に座標が設定されていれば使用できます。 [使用しない]は高さが設定されていない線形の場合に選択します。

### 「GNSS 振向」で器械を携帯端末の方向へ向けることができます

ワンマンで観測する場合、リモコン画面の「GNSS振向」を タップすると、携帯端末のGPSを使用して自分の方向に 器械を振り向かせることができます。振り向き後は「サーチ」 してプリズムをロックしてください。

※モーター搭載機(TSの接続方法が「自動視準」または「自動追尾」)のみの機能です。
※ホーム画面の「メニュー] ー [座標系 設定]で 座標系が設定されている必要があります。
※器械設置時は「GNSS振向」は使用できません。
※衛星の状況などにより、振り向きの精度が悪い場合が あります。



# 7-2 点検・検査(線形なし・TIN利用)をおこなう

TIN(設計面)を利用して、計測位置と設計面までの離れを確認します。

# ■ 点検・検査 (TIN) を起動します

- ホーム画面の[3D施工]
   をタップします。
- [点検・検査(TIN)]
   をタップします。





- 3 観測する「TIN」の選択 など、条件を設定します。
- 【点検・検査(TIN)】
   をタップします。
   点検・検査(TIN)が
   起動します。




# ■ 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。

### 自動視準の場合は

[リモコン] で器械を プリズム方向に向けてから [測距] をタップすると、 自動視準して測定します。



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。

# ■現在位置と TIN(設計面)との離れを確認します

1 計測位置に移動して、現在位置(赤丸)や標高を確認します。 必要に応じて、「3D] 「平面] 「レベル] を切り替えて確認します。



- する場合は、[記録]を タップします。
- 4 「点名」を入力し、 「OK] をタップします。



#### CIMPHONY Plus に座標を自動送信する

クラウドサービス「CIMPHONY Plus」との連携中は、「記録]時に「接続先の現場」に座標 を自動送信します。

連携方法については「遠隔検査」の「CIMPHONY Plusと連携する」を参照してください。

## 「GNSS 振向」で器械を携帯端末の方向へ向けることができます

ワンマンで観測する場合、リモコン画面の「GNSS振向」を タップすると、携帯端末のGPSを使用して自分の方向に 器械を振り向かせることができます。振り向き後は「サーチ」 してプリズムをロックしてください。

※モーター搭載機(TSの接続方法が「自動視準」または「自動追尾」)のみの機能です。
※ホーム画面の「メニュー] ー [座標系 設定]で 座標系が設定されている必要があります。
※器械設置時は「GNSS振向」は使用できません。
※衛星の状況などにより、振り向きの精度が悪い場合が あります。



# 7-3 丁張を設置する

線形の管理断面や任意断面に、水平離れ・垂直離れ・鉛直離れを確認しながら、 丁張を設置します。

## ■丁張を起動します

- ホーム画面の[3D施工]
   をタップします。
- 2 [丁張] をタップします。





 観測する線形、構築形状 など条件を設定します。

[簡易線形を作成する] は、「TINデータ」または「標準 断面」が存在している場合に のみ、表示されます。

【丁張】をタップします。
 て張が起動します。





# ■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。

# ■ 丁張を設置する横断と法面を選択します



## 測点を固定していない場合は

プリズム(ミラー)の移動距離や目標点までの距離により、画面の更新頻度が適切に制御 されます。

### 任意補完断面に設置する場合は

カーブ部分などに任意補完断面を作成して丁張を設置する 場合は、横断指定で [測点] + [単距離] または [追加距離] を入力して、測点を追加指定します。



「管理断面」と「任意補完断面」では、横断方向角が異なります

・管理断面の場合 → 横断指定方向

・任意補完断面の場合 → 直交方向固定





## [垂線] モードとは

[平面]で、座標点または図面上の点から線形に下ろした垂線の足を、目標点にセットする ことができます。



## ■ 丁張を設置する位置まで移動します

 現在位置が赤丸で表示 されます。

> [断面離れ] や [平面] などを確認しながら、丁張を 設置する位置まで移動しま す。





#### 自動視準の場合は

[リモコン] で器械をミラー(プリズム)方 向に向けてからサーチし、[測距] で測定 します。

## ■ 基準杭と方向杭を設置します

0

[断面離れ] や [水平離れ] などを確認し、基準杭と方向杭を設置します。





基本操作-138

基準杭の杭頭にミラー(プリズム)を置きます。 杭頭の[標高]を確認し、水平貫を設置する位置にマークします。



2 同様に方向杭の杭頭にミラー(プリズム)を置き、杭頭の[標高]を確認して、 水平貫を設置する位置にマークします。







4 同様に2本目の水平貫を設置します。



## ■ 斜め貫を設置します

1 上の水平貫にミラー(プリズム)を置き、「水平離れ」が「0」になる位置にマークします。





2 同様に下の水平貫にミラー(プリズム)を置き、「水平離れ」が「0」になる位置に マークします。





3 マークに合わせて斜め貫を設置します。



# ■確認します

1 測点の [固定] をタップして解除します。

2 ミラー(プリズム)を斜め貫上で動かし、 [垂直離れ] が「0」であることを確認します。



3 法長を確認します。

丁張に測点、標高、法長などの情報を記入して 設置完了です。



## 線形に付随する TIN データがある場合は



## 設計面の TIN データを利用して丁張を行うこともできます

線形に横断形状が無い場合でも設計面のTINデータがあれば、TINデータから横断形状を 抽出して、丁張を行うことができます。



### 標準断面を使用して丁張を行うことができます

横断形状に「標準断面」を使用して、丁張を行うことも可能です。

- 条件の「構築形状」で、
   「標準断面を使用する」を
   選択して、使用する
   標準断面を選択します。
- 2 [設定] をタップして、
  標準断面の「ピッチ割」を
  設定します。
  「しない」:標準断面を
  始点と終点のみに配置
  します。
  「する」:標準断面を配置
  する間隔を設定します。
- 3 計測をおこなうと、 標準断面から横断形状 が作成され、標準断面から の離れが確認できます。





※標準断面が作成されていないと、「標準断面を使用する」は選択できません。 作成方法については、「3D施工」の「標準断面を作成する」を参照してください。

### 簡易的な線形を組み観測に使用するには

事前に線形データを取り込んでいなくても、座標を2点指定して簡易的な線形を組み、観測 に使用することができます。簡易線形は現場内で共通で保持されます。



#### 【縦断方向(高さ)】

線形のZ座標の設定方法を選択します。[比例計算]では線形の高さを1点目と 2点目の比例計算から決定します。1点目、2点目両方のZ座標が設定されている 必要があります。[1点勾配]では1点目から2点目にかけて、入力した勾配を考 慮して高さを算出します。1点目に座標が設定されていれば使用できます。 [使用しない]は高さが設定されていない線形の場合に選択します。

## 「GNSS 振向」で器械を携帯端末の方向へ向けることができます

ワンマンで観測する場合、リモコン画面の「GNSS振向」を タップすると、携帯端末のGPSを使用して自分の方向に 器械を振り向かせることができます。振り向き後は「サーチ」 してプリズムをロックしてください。

※モーター搭載機(TSの接続方法が「自動視準」または「自動追尾」)のみの機能です。
※ホーム画面の「メニュー] ー [座標系 設定]で 座標系が設定されている必要があります。
※器械設置時は「GNSS振向」は使用できません。
※衛星の状況などにより、振り向きの精度が悪い場合が あります。



7-4 構造物モデル計測をおこなう

TIN(構造物)を利用して、構造物の角を計測します。

## ■構造物を起動します

- ホーム画面の[3D施工]
   をタップします。
- 2 [構造物]をタップします。





- 3 観測する「TIN」の選択 など、条件を設定します。
- 【構造物】をタップします。 構造物が起動します。





# ■ プリズムをロックします(自動追尾の場合)

- a [リモコン] をタップします。
- 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。

90°00'02"

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。

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。

■計測点を指定します(直接指定)

[頂点]をタップします。
 画面を回転・拡大します。





計測点(構造物の角)
 をタップします。
 計測点に
 「青丸」が表示されます。



「3Dビュー」は、 1本指でスワイプすると 回転します。 2本指でスワイプすると 移動します。 ピンチアウト・ピンチイン で拡大・縮小します。

# ■計測点を指定します(標高指定)

アンロック状態 
にします。



基本操作-150

オフセット

測距

ミラーのZ値が断面の標 高に反映されます。

₩

保存 記録 -8.326

1.553

④ [断面]をタップします。 構造物を水平断面で切断 した形状が表示されます。

5 [頂点]をタップします。





画面を拡大して、
 計測する点(構造物の角)
 をタップします。
 計測点に
 「青丸」が表示されます。

[3D] に戻り、
 計測点を確認します。

水平断面と構造物の 交点に、計測点が入力 されます。





# ■計測点を指定します(標高指定+オフセット)

条件

< 🕑 頂点

2

- 標高指定で水平断面を 入力し、計測点を指定 します。
   ※手順は「計測点を指定します (標高指定)」を参照してください。
- 2 [オフセット] をタップします。
- 3 オフセットの向きと オフセット値を入力して、 [OK]をタップします。
- 計測点がオフセットします。
   標高をタップします。
- 5 [目標点高を標高に セットする]をタップします。 水平断面の標高に オフセット値が追加されます。
- ⑥ [OK] をタップします。 水平断面がオフセットした 位置に移動します。



構诰物

誘導 平面 3D 断面

16 862

5.630

標高差 上 5.630

₽



			(6)				
キャンセル	, 標	高	ОК				
標高		6.63					
最高標高		10.631					
最低標高		-0.001					
5 標	高	6.630					
	目標点標高を標高にセットする						
1	2	~					
	Z	3	$\langle X \rangle$				
4	2 5	3 6	∱ ₿				
4 7	2 5 8	3 6 9	① ①				

「断面」をタップします。 構造物を水平断面で切断 した形状が表示されます。

8 [頂点]をタップします。





- 画面を拡大して、
   計測する点(構造物の角)
   をタップします。
   計測点に
   「青丸」が表示されます。
- [3D] に戻り、
   計測点を確認します。

オフセットした位置に移動した 水平断面と構造物の交点に、 計測点が入力されます。





## 「座標」を計測点にすることもできます

[平面]では、「座標」を計測点に指定できます。



# ■ 計測点を計測して記録します

[3D] [平面] [誘導]
 を切り替えて、現在位置
 (赤丸)を確認します。

#### 自動視準の場合は

[リモコン] で器械をプリズム 方向に向けてから [測距] を タップすると、自動視準して測 定します。



- 3 計測点の座標を記録する 場合は、[記録]をタップ します。
- 【点名】を入力し、
   [OK]をタップします。



構造物

誘導 平面

-5.20

2.30

1 0.000

3D

断面

ŧ

現在位置が「赤丸」

で表示されます。

条件

< 🕑 頂点

オフセット

偏角

信山

±

条件

誘導 平面

KBM-1(橋台

< 🖒 座標

7 (6800

構造物

0.000

3D 断面

5.473 標高美 上

7 400

2.300

-8.855 a.ooz 記録

0.000

@1

• KB

2 300



### CIMPHONY Plus に座標を自動送信する

クラウドサービス「CIMPHONY Plus」との連携中は、 [記録] 時に「接続先の現場」に座標を自動送信します。 連携方法については「遠隔検査」の「CIMPHONY Plusと連 携する」を参照してください。



器械が「自動追尾」または「自動視準」の場合は、計測点に器械を偏角できます

計測点を指定した後「偏角」をタップすると、 計測点方向に器械が自動回転します。



355°08'09"

17.799 m

器械が「手動」の場合は、計測点までの「水平角」と「水平距離」を確認できます

計測点を指定した後 「距離角度」をタップすると、 計測点までの「水平角」と 「水平距離」が表示されます。



## 「GNSS 振向」で器械を携帯端末の方向へ向けることができます

ワンマンで観測する場合、リモコン画面の「GNSS振向」を タップすると、携帯端末のGPSを使用して自分の方向に 器械を振り向かせることができます。振り向き後は「サーチ」 してプリズムをロックしてください。

※モーター搭載機(TSの接続方法が「自動視準」または「自動追尾」)のみの機能です。
※ホーム画面の「メニュー] ー [座標系 設定]で 座標系が設定されている必要があります。
※器械設置時は「GNSS振向」は使用できません。
※衛星の状況などにより、振り向きの精度が悪い場合が あります。



# 7-5 標準断面を作成する

3D施工(「点検・検査」「丁張」「出来形計測」)で使用可能な標準断面の、 構築形状の入力と出来形項目の設定をおこないます。 ※「点検・検査」「丁張」の場合は、出来形項目の設定は不要です。 ※「出来形計測」の場合は、出来形項目の設定が必要です。

## ■ 標準断面を起動します

- ホーム画面の[3D施工]
   をタップします。
- [標準断面]をタップ します。





- 作成する構築形状の [名称]
   [縦断との高低差]
   [中心との離れ]
   を入力します。
- ④ [追加]をタップします。 標準断面が起動します。





## ■標準断面の構築形状を入力します

ここでは例として、右図のような断面形状の構築形状を入力する手順を解説します。



- まず左断面の形状を入力 します。
   [断面形状]と[左]が オンになっていることを確認し ます。
- 2 [追加]をタップします。





③ [モード]をタップします。

④ [勾配+距離]を選択します。





5	[勾配] に「-1.5%」 [距離] に「3m」 を入力します。 [確定] をタップします。	,	<b>戻る</b> モー <b>5</b> 勾配 距離	標準 気配 +  キャン1	断面 距離 -1.50	▼ 3.000 m 確定
			1	2	3	$\langle X \rangle$
			4	5	6	Ŷ
			7	8	9	$\Rightarrow$
			+/-	0		閉
7	[勾配]の[%]を タップして、[1:N]に 切り替えます。	<ul> <li>縦断との高低差 0.000</li> <li>中心との離れ 0.000</li> <li>⑤ 左 右 ⊙ 左→右 複写</li> </ul>	<b>※</b> ● <b>○</b> 左 右	断との高低法 心との離れ €	€ 0.000 0.000 左・	0 0 0

[勾配] に「-1」
 [距離] に「5m」
 を入力します。

9 [確定]をタップします。



勾配 + 距離

キャンセル

距離

7

•



勾配 + 距離

キャンセル

•

m

10 同様の手順で、左側の残りの形状を入力します。



を断面の形状の入力は完了です。 CAD画面に形状が表示されます。



④ 今回は右断面も同じ形状のため、左断面を右断面に複写します。

[左⇔右 複写] をタップします。

 (5) 左断面の形状が右断面に 複写されます。

> 以上で形状の入力は 完了です。

















### 構築形状の変化点の入力方法について

[追加] [挿入] [削除] [編集] で、 構築形状の変化点を入力します。

追加:選択中の左断面または右断面の末尾に 変化点を追加します。

**挿入:**挿入位置の変化点を指定して、 変化点を途中に追加します。

**削除:**削除する変化点を指定して、 変化点を削除します。

編集:編集する変化点を選択後、変化点の 距離や勾配を修正して、位置を移動します。

※変化点の数は、左右それぞれに最大20点です。

変化点の入力モードは3種類あります

距離+高低差:前点からの水平距離と高低差で入力します。

勾配+距離:勾配と前点からの水平距離で入力します。

勾配+高低差:勾配と前点からの高低差で入力します。

※距離と高低差は「m」固定です。勾配は「%」と「1:N」から選択します。

戻る	標準断面		戻る	標準断面		戻る	標準断面	
モード	距離 + 高低差	•	モード	勾配 + 距離	•	モード	勾配 + 高低差	-
距離		m	勾配		%	勾配		1:N
高低差		m	距離		m	高低差		m
	キャンセル	確定		キャンセル	確定		キャンセル	確定

# 左断面と右断面の切り替えは

[左] [右] をタップして、左断面と右断面を 切り替えます。







## 構築形状の追加・削除・編集・複写について

標準断面の名称部分をタップすると、構築形状の追加・削除・編集・複写が行えます。



追加:構築形状を追加します。 削除:選択中の構築形状を削除します。 編集:選択中の構築形状を編集します。 複写:選択中の構築形状を複写します。 ※追加、編集、複写時には、構築形状の [名称] [縦断との離れ] [中心との離れ] を設定します。(右図) ※出来形項目は複写されません。





## ■出来形項目を設定します

「出来形計測」で使用する測定項目を 設定します。

ここでは例として、右図のような出来形 項目を設定する手順を解説します。



 [出来形項目]をタップ します。





•

2 [追加]をタップします。

- 【出来形項目】をタップ
   して、[基準高]を選択します。
- 4 基準高を設定する変化点 をタップします。




- 5 基準高(▼)が設定 されます。
- 6 同様に基準高を設定する 変化点をタップして設定 します。





- 【出来形項目】をタップ して、[幅]を選択します。
- 8 幅を設定する変化点を、 2点タップします。





9 幅(W)が設定されます。

出来形項目の設定を終えた
 ら、[戻る]をタップします。





#### 設定可能な出来形項目

#### ●基準高

変化点を1点指定。「▼」と表示。



#### ●幅

同じ構築形状の変化点を2点指定。 「W」と表示。



#### ●法長

同じ構築形状の変化点を2点指定。 「法」と表示。



#### ●深さ

同じ構築形状、または異なる構築形状 の変化点を2点指定。「D」と表示。



#### ●厚さ

異なる構築形状の変化点を2点指定。 「t」と表示。



#### ●延長

変化点を1点指定。「延長」と表示。



#### 設定した出来形項目を削除する場合は

[削除]をタップしてから、削除する出来形項目をタップします。 すべて削除する場合は、右下に表示される [全削除]をタップします。



## 7-6 出来形計測をおこなう

線形または簡易線形と、標準断面を利用して出来形計測をおこないます。

#### 出来形計測をおこなう前に「標準断面」を作成しておいてください

出来形計測では、出来形項目を設定した標準断面を使用します。 標準断面の作成方法については、「3D施工」の「標準断面を作成する」を参照してください。

#### 出来形計測データ(XML)について

「データ管理」の「データ出力」-「出来形計測」で出力する出来形計測データ(XML)は、 EX-TREND武蔵の「出来形管理」の「TS出来形(情報化施工)」で読み込んで、帳票の 作成などに利用することができます。

#### 「TS 出来形計測」と「出来形計測」の相違点(その1)

●現場設定

TS出来形計測:現場作成時に、「TS出来形管理」を「する」に設定することが必要。 (※現場作成後は変更不可)

出来形計測:現場作成時に、「TS出来形管理」は「する」「しない」のどちらでも可。

●器械設置

TS出来形計測:基本設計データXMLで取り込んだ基準点や水準点のみ使用可。 出来形計測:すべての座標が使用可。

#### ●後方交会

TS出来形計測: 夾角は30°~150°以内。 出来形計測: 夾角の制限なし。

●記録時の選択断面との離れ TS出来形計測:断面とミラー位置が10cm以上離れている場合は記録不可。 出来形計測:断面とミラー位置が10cm以上離れていても記録可。(警告あり)

●器械とミラー位置の距離チェック TS出来形計測:TSの等級によって定められた距離を超えていると記録不可。 出来形計測:距離の制限なし。

「TS 出来形計測」と「出来形計測」の相違点(その2)

- ●3D表示 TS出来形計測:3D形状の確認不可。 出来形計測:3D形状の確認可。
- ●計測可能な路線データ TS出来形計測:基本設計データXMLで取り込んだ線形のみ観測可。 出来形計測:縦断情報がある線形(簡易線形含む)であれば観測可。
- ●断面名への観測済みマークの表示 TS出来形計測:未観測の断面には「未」、観測済み断面には「済」が表示。 出来形計測:観測済みマークの表示無し。

#### ●任意断面の計測

TS出来形計測:管理断面に設定されていない断面を計測した場合は、全て出来形 管理対象外点として記録。 出来形管理:累加距離がピッチ割された距離以外でも、管理断面として記録。

●出力データ

TS出来形計測:「データ管理」の「データ出力」-「基本設計データ」で、基本設計データ (XML)を出力。

出来形計測:「データ管理」の「データ出力」-「出来形計測」で、出来形計測データ (XML)を出力。

## ■ 出来形計測を起動します

- ホーム画面の[3D施工]
   をタップします。
- [出来形計測]をタップ します。





[線形] で、出来形計測
 で使用する線形を選択します。



【標準断面:構築形状】
 で、使用する標準断面の
 構築形状を選択します。

5 [標準断面:構築形状]の[設定]をタップします。





- 6 [ピッチ割] で「する」を 選択します。
- 「ピッチ幅」に、計測する 横断面のピッチ幅を入力しま す。
- 8 [保存]をタップします。
- [計測種別]を設定します。
- (1) [出来形計測]をタップ します。

戻る	())))	形状	<b>8</b> 保存
ピッチ割 ● し ● す	.ない る		
ピッチ幅			20.000 m
1	2	3	$\langle X  $
4	5	6	$\langle D$
7	8	9	$\Rightarrow$
	0		閉



◎ 現場代理人	n
○ 品質証明員	J
○ 監督職員	
○ 検査職員	
現場代理人	•
現場代埋入	

- 出来形計測が起動します。 計測する「横断面」を選択します。
- (2 [座標]をタップして、
  計測する「出来形計測点」
  をタップして指定します。





#### 簡易的な線形を組み観測に使用するには

事前に線形データを取り込んでいなくても、座標を2点指定して簡易的な線形を組み、観測 に使用することができます。簡易線形は現場内で共通で保持されます。



#### 【縦断方向(高さ)】

線形のZ座標の設定方法を選択します。[比例計算]では線形の高さを1点目と 2点目の比例計算から決定します。1点目、2点目両方のZ座標が設定されている 必要があります。[1点勾配]では1点目から2点目にかけて、入力した勾配を考 慮して高さを算出します。1点目に座標が設定されていれば使用できます。 [使用しない]は高さが設定されていない線形の場合に選択します。

#### 標準断面のピッチ割について

標準断面をピッチ割すると、線形の始点から指定したピッチ幅で、横断面が配置されます。 ピッチ割を指定しないと、横断面は線形の始点と終点のみに配置されます。

#### 計測する横断面について

- ・画面上部に計測する横断面の名称が表示されます。
- ・ 横断面名の左右に表示される [<] [>] をタップすると、 前の横断面、次の横断面に移動します。



・任意断面を計測する場合は、横断面名をタップして表示 される「横断指定」で [横断] + [単距離] または [追加距離]を入力して、任意断面の位置を指定 します。

## 本書は「TS モード」の画面で解説します

本書は「TS モード」の画面で解説します。

「GNSS モード」の場合は、 [測位開始] ボタンを押すと GNSS による測位が開始されます。





### ■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。

## ■プリズムを誘導して計測します



#### 自動視準の場合は

[リモコン] で器械をプリズム方向に向けて から [測距] をタップすると、自動視準して 測定します。





記録を終えたら、次の出来形計測点や横断面を指定して、出来形計測を続けます。



#### 「測定項目」が確認できます

[測定項目]をタップして確認したい測定項目をタップすると、測定項目の「設計値」が 確認できます。計測済みの場合は、「実測値」と「差」も確認できます。



#### 確認可能な測定項目

項目	表示丸め	表示場所
基準高	桁設定の「Z座標」	横断
幅	桁設定の「距離」	横断
法長	桁設定の「距離」	横断
深さ	桁設定の「距離」	横断
厚さ	桁設定の「距離」	横断
延長	桁設定の「距離」	平面

#### CIMPHONY Plus に座標を自動送信する

クラウドサービス「CIMPHONY Plus」との連携中は、 [保存記録] 時に「接続先の現場」に 座標を自動送信します。

連携方法については「遠隔検査」の「CIMPHONY Plusと連携する」を参照してください。

#### 器械が「自動追尾」または「自動視準」の場合は、計測点に器械を偏角できます

設置位置を指定した後 [偏角] をタップすると、 計測点方向に器械が偏角します。



#### 器械が「手動」の場合は、計測点までの「水平角」と「水平距離」を確認できます

計測点を指定した後 [距離角度] をタップすると、 計測点までの「水平角」と「距離」が表示されます。



#### [垂線] モードとは

[平面]で、座標点または図面上の点から線形までの垂線の足を、横断面にセットすることができます。



#### 「GNSS 振向」で器械を携帯端末の方向へ向けることができます

ワンマンで観測する場合、リモコン画面の「GNSS振向」を タップすると、携帯端末のGPSを使用して自分の方向に 器械を振り向かせることができます。振り向き後は「サーチ」 してプリズムをロックしてください。

※モーター搭載機(TSの接続方法が「自動視準」または「自動追尾」)のみの機能です。
※ホーム画面の【メニュー】 – 【座標系 設定】で 座標系が設定されている必要があります。
※器械設置時は「GNSS振向」は使用できません。
※衛星の状況などにより、振り向きの精度が悪い場合が あります。



## 7-7 簡易TINを作成する

取り込んだ座標や観測で取得した座標を利用して、3D施工(「点検・検査」 「点検・検査(TIN)」「丁張」「構造物」)で使用可能な簡易TINを作成します。

#### ■ TIN データ管理を開きます

- ホーム画面の [設計管理]をタップ します。
- [TINデータ]をタップ します。







取得した座標が、表示されます。

座標の点名とZ座標が表示 されます。







■ 簡易 TIN を自動作成します

利用する座標を囲んで簡易TINを自動作成する方法を解説します。

0 簡易TIN 条件 簡易TIN [自動] をタップします。 条件 1 平面 3D 3D 平面 2 画面をなぞって、簡易TINで •<sup>T2</sup>Z:0.000•<sup>KH-3</sup>Z:0.000 • T2 Z: 0.000• KH-3 Z: 0.000 利用する座標を囲みます。 • T1 Z:0.000 KH-2 Z:0.050 •T1 •Z:0.000 KH-2 Z:0.050 座標が選択されます。 •KH-1 Z:0.000 KH-1 Z:0.000 KH-5 Z:-0.100 ●KH-5 Z:-0.100 ●KH-4 Z:-0.0 ●KH-4 Z:-0.0 •KH-7 Z:0.000 KH-7 Z:0.000 2

> 平面積(m 斜面積(m

- 不要な点、または追加する 点がある場合は、 タップして選択/選択解除 します。
- 4 [確定]をタップします。





座標タップ:選択/解除 <u>平面積(㎡)</u>

斗面積(m



■ 簡易 TIN を個別作成します

座標を3点指定して簡易TINを作成する方法を解説します。



- 4 続けて座標をタップすると、 連続したTINが作成されま す。
- 5 作成を終えたら、[完了] をタップします。



簡易TIN

5

•<sup>T2</sup>Z:0.000•<sup>KH-3</sup>Z:0.000

●KH-4 Z:-0.0

•KH-5 Z:-0.100

KH-6 Z:0.000

P面積(㎡) 13414.444

13414.446

平面

■ TIN の稜線を入れ替えます

TINの稜線を入れ替えます。

1 [入替]をタップします。

 入れ替える稜線を タップします。









■不要な TIN を削除します

簡易TINの不要なTINを削除します。



基本操作-185

平面積(㎡) 17824.926 斜面積(㎡) 17824.928 ■ 簡易 TIN の頂点の高さを変更します

簡易TINの頂点の高さを変更して、設計面を作成します。





 ④ 頂点の標高が表示され ます。





[差分] に頂点の高さの
 変更距離を入力します。

6 [変更]をタップします。





#### 頂点の標高が変更され ます。

選択した点は選択状態の ままなので、微調整する 場合は、再度差分を入力 して変更します。

別の点の高さを変更したい 場合は、変更する点を タップします。







#### 標高段彩

標高の高低を色で表示します。





#### 座標

座標位置を表示します。





#### 表示設定

透過表示、エッジ表示、 ワイヤーフレーム表示、 投影法を設定できます。









#### 平面ビューでの CAD 操作における注意点

座標を内包する矩形があまりにも大きい場合(矩形の1辺が100kmを超える場合)にCAD 編集がうまくいかない場合があります。そういった場合には、座標フィルタリングを使用し座標が 収まる領域を狭めるなどの対処を行ってください。

# 8 記録データの出力

記録したデータの確認と出力をおこないます。

出力したデータファイルが、Windowsのエクスプローラーで表示されない場合は

以下の操作をお試しください。

- ・エクスプローラーで「最新の情報に更新」をおこなう。(F5キー押下)
- ・USBケーブルを一旦抜いて差し直す。
- ・端末(スマートフォン)を再起動する。

## 8-1 記録したデータを確認する

測設・観測・3D施工で記録したデータ(座標)を確認します。

- ホーム画面の
   「データ管理]をタップします。
- 2 [測設データ]
   [観測データ]
   [3D施工データ]
   の各ボタンをタップして、記録
   したデータを確認します。





[測設テータ]		
戻る	測設データ管理	
۹		
点名	X/Y/Z座標	
	99.902	
SZ-端点	99.997 ~	
	5.400	
	99.502	

100.802 5.158

SR-NO.2R

[観測データ]

戻る <b>観測</b> ・	データ管理
۹	
点名	X/Y/Z座標
	99.360
KO-No.2-1	100.799 🗸
	4.993
	99.585
KO-No.2-2	100.804 🗸
	5.202
	99.667
KO-No.2-3	100.795 🗸
	E 004

[3D施エデータ]		
戻る <b>3D施工データ管理</b>		
Q		
点名	X/Y/Z座標	
ST-NO. 2+0.005-1	99.606 100.805 ~ 4.993	
ST-NO. 1+0.004-1	99.911 100.404 ~ 5.401	
ST-NO. 0+0.398-1	99.926 100.398 ~	

#### TIN の頂点と計測した座標の距離を確認する場合は

[データ管理] -

[座標データ]の[TIN確認] をタップします。

[距離計測] をタップして、 計測する2点(頂点または 座標)を選択します。

[頂点] ボタンがオンの時は 頂点がタップできます。

[座標] ボタンがオンの時は 座標がタップできます。

タップした2点が赤色で表示 され、距離が確認できます。

> [選択座標非表示]で 表示が不要な座標を非表 示にしておくこともできます。

> 1点目、2点目の座標値 と、水平距離、斜長、鉛直 距離が確認できます。



データ管理

ЗD施工

23.062

-27.376 215.000 4.972

-27.558 215.000 4.824

座標をタップ

5

取り

 $\odot$ 

座標データ

|設データ|観測デ-

KBM-3(砂 防)

■ KBM-4(砂 防)

と点計算 追加

巨離計測

3

<u>квм-5 (स</u>





● 橋台

● 樋門

砂防堰堤

8-2 座標データ(SIMA)を出力する

現場データ内の座標データを、SIMA形式で出力します。



データ出力で [座標 (CSV)] または [座標 (CSV:末尾コンマ付)] を選択して [次へ]をタップします。出力されるのは、以下の項目です。

・座標(CSV)・・・点名,X座標,Y座標,Z座標,属性,計測日時,目標点名,目標X座標,
 目標Y座標,目標Z座標,差(水平距離),差(鉛直距離),差(斜距離)

・座標(CSV:末尾コンマ付)・・・点名,X座標,Y座標,Z座標,

※座標値の丸めは [現場共通設定] - [桁設定] の「X/Y座標」「Z座標」の丸めを使用 します。([座標(SIMA)も同様。)

※差は単位mmで出力します。

5 端末内のフォルダーに出力 する場合は、

> [指定フォルダー]を選択 して[次へ]をタップします。

6 ファイル名を指定して [実行]をタップします。

> Import\_Exportフォルダー に座標データが出力されま す。



#### 座標データを選択して出力する場合は

[指定] を選択して [次へ] をタップします。

出力する座標データの属性の チェックをオンにして [次へ] を タップします。



## アプリ共有(クラウドストレージやメールなど)に出力する場合は

[アプリ共有]を選択して [次へ]をタップします。

ファイル名を指定して [実行]をタップします。

出力先(共有先)のアプリを 指定すると座標データが出力 されます。



## 8-3 横断現況データ(SIMA)を出力する

現場データ内の横断データを、横断SIMA形式で出力します。 出力されるのは、 [観測] – [横断放射] で観測した横断データです。

- ホーム画面の [データ管理]をタップ します。
- 2 [データ出力]をタップ します。





- 【横断現況(SIMA)]
   を選択して[次へ]を
   タップします。
- 4 端末内のフォルダーに出力 する場合は、
   「指定フォルダー」を選択

して[次へ]をタップします。



Import\_Exportフォルダー に横断現況データが出力さ れます。







## 8-4 出来形計測データ(XML)を出力する

現場データ内の出来形計測データを、XML形式で出力します。 出力されるのは、[3D施工] – [出来形計測] で観測した出来形計測データ です。

- ホーム画面の [データ管理]をタップ します。
- 2 [データ出力]をタップ します。





- 3 [出来形計測]を選択して[次へ]をタップします。
- ④ 端末内のフォルダーに出力 する場合は、

[指定フォルダー]を選択 して [次へ]をタップします。





5 ファイル名を指定して [実行]をタップします。

> Import\_Exportフォルダー に出来形計測データが出力 されます。



## 8-5 簡易TINデータ(LandXML)を出力する

タ管理

0

器械設置

 $\Gamma$ 

3D施工

現場データ内の簡易TINデータを、LandXML形式で出力します。 出力されるのは、 [設計管理] – [TINデータ] で作成した簡易TINデータです。

サンプル模型データ

設計管理

測設

 $\square$ 

図面表示

0

観測

- ホーム画面の [データ管理]をタップ します。
- ② [データ出力]をタップ します。

- ③ [簡易TIN(LandXML)] を選択して[次へ]をタップ します。
- 4 出力する簡易TINを選択して [次へ] をタップします。
- 5 端末内のフォルダーに出力 する場合は、

[指定フォルダー]を選択 して[次へ]をタップします。

うアイル名を指定して[実行]をタップします。

Import\_Exportフォルダー に簡易TINデータが出力さ れます。





データ管理

 $\odot$ 

座標データ

-タ取り

測設テ



## 8-6 現場データ(FTZ、FTZS)を出力する

#### FIELD-TERRACEオリジナルの現場データ(FTZ、FTZSファイル)を出力します。

#### FTZ、FTZS ファイルを他プログラムで読み込むことはできません

FTZ、FTZSファイルは、他のスマートフォンのFIELD-TERRACEとの現場データの受け渡しな どに使用します。EX-TREND武蔵など他プログラムで読み込むことはできません。







# <u>GNSS</u>

# GNSS

## 1 観測前の準備 … GNSS-2

- 1-1 接続確認済み GNSS 機器 ……GNSS-2
- 1-2 座標系の設定 ······GNSS-5
- 1-3 GNSS モードへの 切り替え.....GNSS-6
- 2 GNSS 機器との 接続 … GNSS-7
- 2-1 機器設定 ······GNSS-7
- 2-2 基準局の初期化 (RTK のみ) ······GNSS-10
- 2-3 移動局の初期化
   (RTK・RTK(既設基準局使用)
   ・NW型 RTK/VRS)・・・・・GNSS-14
- 2-4 受信ステータスの確認 ·····GNSS-17
- 2-5 衛星情報の確認 ……GNSS-19
- 2-6 アンテナ高の入力 ······GNSS-20
- 3 観測設定 ······ GNSS-23
- 3-1 観測設定をおこなう …… GNSS-23
- 3-2 ローカライゼーションをおこなう……GNSS-25

4	測設GNSS-28
4-1	座標点を測設する・・・・・・・GNSS-28
4-2	CAD 図面上の点を
	測設するGNSS-30
4-3	路線の「線形」を
	利用した点を測設する …・GNSS-31
4-4	路線の「測点」を
	利用した点を測設する …・GNSS-33
4-5	路線の横断方向上の点を
	測設するGNSS-35
5	観測GNSS-37
5-1	任意点を観測する・・・・・・・GNSS-37
5-2	路線上に
	誘導しながら観測するGNSS-39
5-3	路線の横断方向上に
	誘導しながら観測する・・・・GNSS-41
6	3D 施工 GNSS-43
6-1	点検·検査(線形利用)
	をおこなうGNSS-43
6-2	点検・検査(線形なし・TIN 利用)
	をおこなう GNSS-45
6-3	丁張を設置するGNSS-47
6-4	構造物モデル計測
	をおこなうGNSS-49
6-5	標準断面を作成するGNSS-51
6-6	出来形計測をおこなうGNSS-53

6-7 簡易 TIN を作成する……GNSS-56

# 観測前の準備

## 1-1 接続確認済みGNSS機器

観測方法	メーカー	機器名
RTK	TOPCON	HiPer SR
RTK(既設基準局使用)		HiPer HR (※1)
		HiPer HR(無線)(※1)
		HiPer VR
		HiPer VR(無線)
		HiPer V(無線)
		HiPer CR
	SOKKIA	GSX2
		GCX3
		GRX3
		GRX3(無線)
		GRX2(無線)
NW型RTK/VRS	TOPCON	HiPer SR
		HiPer HR (※1)
		HiPer VR
		HiPer V
		HiPer CR
	SOKKIA	GSX2
		GCX3
		GRX3
		GRX2
汎用NMEA	_	-
端末位置情報	_	-

※1「TILT(傾き)機能」は使用できません。

#### 「RTK」と「RTK(既設基準局使用)」の違いについて

「RTK」とは、基準局を基準点上に新規で設置する観測方法です。

「RTK(既設基準局使用)」とは、既に設置されている基準局を使用する観測方法です。

「HiPer HR」「HiPer VR」「GRX3」の無線機能について

無線機能(内蔵セルラーを使用したネットワーク接続)は「RTK」でのみ使用できます。 「NW型RTK/VRS」では使用できません。

#### 「GRX2」の VRS、RTK 接続ができない場合は

NVRAMクリアしても改善しない場合は、「GRX2」の設定のBluetoothマルチチャンネルの 設定が有効になっている可能性があります。

マルチチャンネルを無効にする手続きに関しては、購入した販売店に相談してください。

#### 「HiPer V」「GRX2」を「RTK」「RTK(既設基準局使用)」で使用する場合は

「DIGITAL ALINCO」の無線内蔵機種のみ接続可能です。 裏側のシールを見て、「DIGITAL ALINCO」の表記があるか確認してください。 表記が無い機種は接続できません。

#### 「NW 型 RTK/VRS」の場合は、インターネット接続が必要です

NW型RTK/VRSでは補正情報取得のためインターネット接続が必要になります。

#### 「汎用 NMEA」での接続について

接続確認済み機器以外でも、汎用のNMEA(GGA)フォーマットを出力するようにセットアップされた機器を接続して観測をおこなうことができます。

この時セットアップに関しては機器側で行うものとし、FIELD-TERRACEはNMEAフォーマットの受信のみとなります。

また「衛星情報(天空図)」を表示するため、NMEA(GSV)フォーマットも同時に出力で きる機器である必要があります。
#### 「端末位置情報」での接続について

FIELD-TERRACEをインストールした携帯端末の位置情報を利用して観測をおこないます。

### アクセスポイント(APN)の設定について

GNSS(NW型RTK/VRS)測位のためSIMカードを端末に挿入したあと、アクセスポイント (APN)を設定する必要があります。アクセスポイント(APN)の設定方法は携帯電話会 社により異なりますので、以下リンクをご参照ください。

NTTドコモ: https://www.nttdocomo.co.jp/support/for\_simfree/apn.html ソフトバンク: https://www.softbank.jp/mobile/support/usim/portout\_procedure/ au: https://www.au.com/support/service/mobile/procedure/sim/auic/

# 1-2 座標系の設定

- ホーム画面の [メニュー] をタップします。
- [現場座標系 設定]を タップします。

データ管理	設計管理	図面表示
<u>Q</u>		<u>0</u>
器械設置	測設	観測
$\Gamma$		
3D施工		



- 3 現場の座標系をタップして 選択します。
- 【ホーム】アイコンをタップ して戻ります。

<b>f</b>	現場座標系	
	座標系名	
● 第1系	長崎 鹿児島(北緯32度~27度で東 経128度18分~130度の区域、奄美 群島は東経130度13分まで)	
● 第2系	福岡 佐賀 熊本 大分 宮崎 鹿児島(1系の区域以外)	
● 第3系	山口 島根 広島	
● 第4系	香川 愛媛 徳島 高知	
3 第 5 系	兵庫 鳥取 岡山	
◎ 第6系	京都 大阪 福井 滋賀 三重 奈良 和歌山	
● 第7系	石川 富山 岐阜 愛知	

4		現場座標系
L		広博でタ
		座标术石
	● 第1	長崎 鹿児島(北緯32度〜27度で東 経128度18分〜130度の区域、奄美 群島は東経130度13分まで)
	● 第2	系 福岡 佐賀 熊本 大分 宮崎 鹿児島(1系の区域以外)
	● 第3	🗙 山口 島根 広島
	● 第4	<mark>系</mark> 香川 愛媛 徳島 高知
	● 第 5 ;	<b>系</b> 兵庫 鳥取 岡山
	◎ 第6	系 京都 大阪 福井 滋賀 三重 奈良 和歌山
	● 第7	<b>兵</b> 石川 富山 岐阜 愛知

# 1-3 GNSSモードへの切り替え

- 🚺 ホーム画面の [メニュー] をタップします。
- ② [TS→GNSS切り替え] をタップします。

<b>)</b> 一 サンプル模型データ				
		$\square$		
データ管理	設計管理	図面表示		
<u>Q</u>	, K	<u>0</u>		
器械設置	測設	観測		
<b>广</b> 、 3D施工				
(現)) 観測設定 接続	<ul> <li></li></ul>	© <b>‡</b> [] 1.000m -%		



3 GNSSモードに切り替わり ます。

えます。



TS モードに戻す場合は 現場 新規作成 ナンプル模型データ ホーム画面の [メニュー] – 現場 切り替え  $\square$ [GNSS→TS切り替え] を 現 2 解系 設定 タップして、TSモードに切り替 データ管理 図面表示 GNSS → TS 切り替え 設計管理 9 |@ 現場 個別設定 現場 共通設定

# 2 GNSS 機器との接続

FIELD-TERRACEとGNSS機器を接続します。 GNSS機器は電源を入れ、接続可能な状態にしておいてください。

# 2-1 機器設定

観測方法・使用機器の設定をおこないます。

- ホーム画面の [機器設定]
   をタップします。
- 【観測方法】
   【メーカー】
   【機種名】
   などを設定します。
- 3 [利用開始]をタップ します。





### 観測方法により設定項目が変わります

戻る 機器設定 戻る 機器設定 ● [ RTK | 「RTK(既設基準局使用)| 観測方法 RTK 観測方法 RTK (既設基準局使用) の場合は、基準局と移動局を 基準局 基準局 TOPCON TOPCON 設定します。 機種名 HiPer SR 機種名 HiPer SR 移動局 移動局 ※「利用開始」をタップしても、 TOPCON TOPCON ここではまだ接続されません。 機種名 HiPer SR 機種名 HiPer SR 利用開始 利用開始

- ●「NW型RTK/VRS」の場合は、移動局のみ 設定します。
- ※ [利用開始] をタップしても、ここではまだ接続 されません。



●「汎用NMEA」の場合は、接続する機器に合わせて [アンテナオフセット] (受信機底面から受信の中心までの高さ)を設定します。





[利用開始] をタップすると、Bluetooth接続が開始されます。





GNSS機器と接続されると、 ホーム画面に戻ります。





#### 機器と切断する場合は

GNSS機器との接続中は、すべての項目が変更不可になります。

機器設定画面で [利用終了] をタップすると、機器と 切断され変更可能になります。



観測を終了するときは、必ず「利用終了」をタップしてから接続機器の電源を落として ください

利用終了しないで接続機器の電源を落としてしまうと、正常に終了できない場合があります。

2-2 基準局の初期化 (RTKのみ)

基準局の設定・初期化をおこないます。(RTKの場合のみ)

- ホーム画面の [GNSS] を タップします。
- 2 [基準局]をタップします。





- 【図面】または【座標】 をタップして、基準局の位置 を選択します。
- ④ [アンテナ高]を入力 します。
- 5 [初期化]をタップします。





#### 無線タイプの場合は

HiPer HR (無線)、HiPer VR (無線)、HiPer V (無線) GRX3 (無線)、GRX2 (無線) の場合は、RTKの受信機間通信を無線でおこなう場合の 「無線チャンネル」と「ユーザーコード」が設定できます。

TOPCON HiPe	r VR RTK[無線]
(未選択)	✓ X
図面 座村	Y 漂 Z
アンラ	テナ高 1.000 m
無線チャンネル	/ 1
ユーザーコード	с <u>О</u>

- 6 [デバイス検索]をタップ します。
- 使用可能なデバイスで、
   基準局のGNSS機器を タップします。

戻る 基 <b>準局</b>	
TOPCON HiPer SR RTK[BT]	
〒 接続するデバイスを選択	99.6 <b>50</b>
ペアリング済みデバイス	00
The second of the second	5.200
The statement	ר <mark>ן 000</mark>
10-17-00 10-00 11	
LANTING LINESDOCTO	
GT-1001-UQ002741	
10.01 00.01 01 01 01 01 01 01 01 01 01 01 01 01 0	
6	
デバイス検索	



8 GNSS機器とBluetooth 接続され、初期化がおこな われます。 初期化が完了すると、接続 は切断されます。





#### その他の設定項目

高度角マスク:採用する衛星の高度角(0度~90度)を設定します。指定した数値 (仰角)以下の衛星からのGNSS情報は採用しません。

QZSSデータを使用:準天頂衛星を使用するかどうかを設定します。

# アンテナ高について(その1)

アンテナ高には、標高位置からGNSS受信機底面までの高さ(下図赤線箇所)を入力 します。機種ごとの「アンテナオフセット」(受信機底面から受信の中心までの高さ)は自動 で付加されますので、ここで入力する必要はありません。



# アンテナ高について(その2)

アンテナ高には、標高位置からGNSS受信機底面までの高さ(下図赤線箇所)を入力 します。機種ごとの「アンテナオフセット」(受信機底面から受信の中心までの高さ)は自動 で付加されますので、ここで入力する必要はありません。



# 2-3 移動局の初期化 (RTK·RTK(既設基準局使用)·NW型RTK/VRS)

移動局の設定・初期化をおこないます。

(RTK・RTK(既設基準局使用)・NW型RTK/VRSの場合)

- ホーム画面の [GNSS] を タップします。
- 2 [移動局]をタップします。





- 各項目を設定します。
   設定項目は観測方法によって異なります。
   (右図はRTKの場合)
- 4 [初期化]をタップします。





- 5 [デバイス検索]をタップ します。
- 使用可能なデバイスで、
   移動局のGNSS機器を
   タップします。





 GNSS機器とBluetooth 接続され、初期化がおこな われます。
 初期化完了後、
 Bluetooth接続は維持さ れます。



### 移動局を再初期化する場合は

高度角マスクや出力間隔などを変更して 移動局を再初期化する場合は、Bluetooth 接続が維持されているため、デバイスの検索を おこなうことなく、初期化が実行されます。



#### 移動局の設定項目

#### ● 「RTK」の場合

高度角マスク:採用する衛星の高度角(0度~90度) を設定します。指定した数値(仰角)以下の衛星からの GNSS情報は採用しません。

出力間隔:位置情報を受信する間隔を設定します。

#### ●「RTK(既設基準局使用)」「Bluetooth」の場合

基準局Bluetooth名称: 既存基準局とする受信機の Bluetoothを設定します。 [検索] でBluetoothを検索 して、名称に表示します。 高度角マスク・出力間隔: ト記 [RTK]参照

#### ●「RTK(既設基準局使用)」「無線」の場合

無線チャンネル:既存基準局で設定されている無線の
 チャンネルを設定します。(1~30)
 ユーザーコード:既存基準局で設定されているユーザーコードを設定します。(0~511)
 高度角マスク・出力間隔:上記「RTK」参照

#### ●「NW型RTK/VRS」の場合

配信元:補正情報の配信元を選択します。
 (ジェノバ、日本テラサット、NTTドコモ、ソフトバンク、
 日本GPSデータサービスに対応)
 ログインID、パスワード:補正情報の配信元にログイン
 するためのIDとパスワードを設定します。
 マウントポイント:使用するマウントポイントを設定します。
 接続確認:配信元との接続確認を行います。
 高度角マスク・出力間隔:上記[RTK1参照









2-4 受信ステータスの確認

受信ステータスを確認します。

- 1 画面下の受信ステータスの アイコンをタップします。
- ② 受信が開始され、経度・ 緯度や受信の品質などが 表示されます。
- 3 確認を終えたら [戻る] を タップして戻ります。



### 品質について

品質には、現在の衛星データ受信ステータスが表示されます。 ※の状態の場合に観測してください。 ?:測位不可能 P.P:ポイントポジショニング(単独測位) Float:RTKフロート(精度悪) DGPS:DGPS測位(※)

- RTK:RTK測位(※)
- Fixed:RTKフィックス(精度良)(※)
- -:「端末位置情報」の場合(固定)(※)

N	MFA / GGA
品質	Fixed
审主 <u>妖</u> 緯度	33° 54' 54" 9216
経度	130° 59' 06" 6889
楕円体高	28.11 m
	TPS / NP
HDOP	0.13
VDOP	0.31
HRMS	0.919
VRMS	0.216

# 受信ステータスのアイコンには「受信状況」や「品質」が表示されます

**赤▼:**受信機から測位データ(「端末位置情報」は位置情報) を受信すると赤く表示されます。(受信していない時は灰色) 「端末位置情報」のアイコンの下には、「水平精度」の数値が表示 されます。(Location Accuracy)



**?** 🔽

Fixed

(端末位置情報)

水色▼:NW型RTK/VRS時のみ表示されます。 インターネット(Ntrip)から補正データを受信すると水色になります。 (受信していない時は灰色)

GNSS の観測方法により、品質確認に表示される項目は異なります

#### DOP値とは

測位精度の目安。一般的に数値が3.0より小さいことが目安。

#### RMS値とは

測位精度の目安(単位:m)。数値の半径内に、63~68%の確率で存在。

#### 水平精度/垂直精度とは

測位精度の目安(単位:m)。例えば水平精度の場合は、緯度と経度の位置が、水平 精度の半径内に、68%の確率で存在。(※垂直精度は、Android8.0以降のみ表示)

[RTK·VRS]

#### 【汎用NMEA】

【端末位置情報】

5	品質確認	戻る	品質確認	戻る	品質確認
N	IMEA / GGA	N	IMEA / GGA	•	位置情報
品質	Fixed	品質	Fixed	品質	
衛星数	11	衛星数	10	緯度	36° 06' 53" 1158
緯度	33° 54' 54" 9216	緯度	36° 34' 38" 4329	経度	136° 16' 18" 6344
経度	130° 59' 06" 6889	経度	139° 17' 36" 1941	楕円体高	69.60 m
楕円体高	28.11 m	楕円体高	40.20 m	水平精度	7.879 m
		in the second		垂直精度	1.379 m
	TPS / NP	• N	MEA / GSA		
HDOP	0.13	PDOP	6.68		
VDOP	0.31	HDOP	7.51		
HRMS	0.919	VDOP	8.75		
VRMS	0.216				
		N	NMEA / GST		
		緯度RMS	0.081		
		経度RMS	0.709		
		高度RMS	0.348		

# 2-5 衛星情報の確認

衛星情報を確認します。

- 画面下の衛星情報の アイコンをタップします。
- 2 衛星一覧が表示されます。



戻る	5		2 星帽	報	
		衛星	一覧	天空図	
	番号	1447月	万位判	C/No比	種類
	17	13	169	38	GPS
		35	48	38	GPS
•	5	46	282	47	GPS
•	6	58	102	37	GPS
•	195	56	186	42	GPS
•	19	28	176	39	GPS
•	13	18	201	37	GPS
		20	99	30	GPS
	193	84	183	45	GPS
•	2	67	330	47	GPS
-	30	16	130	34	GPS
		nttps:,	//www.	jenoba.	ip/

- 3 [天空図] をタップすると 天空図に切り替わります。
- ④ 確認を終えたら [戻る] を タップして戻ります。





2-6 アンテナ高の入力

移動局のアンテナ高を入力します。

- 1 画面下のアンテナ情報の アイコンをタップします。
- 2 [アンテナ高]を入力 します。





 $\square$ 

図面表示

9

観測

(心) 通常

1.000m

観測





# アンテナ高について(その1)

アンテナ高には、標高位置からGNSS受信機底面までの高さ(下図赤線箇所)を入力 します。機種ごとの「アンテナオフセット」(受信機底面から受信の中心までの高さ)は自動 で付加されますので、ここで入力する必要はありません。



# アンテナ高について(その2)

アンテナ高には、標高位置からGNSS受信機底面までの高さ(下図赤線箇所)を入力 します。機種ごとの「アンテナオフセット」(受信機底面から受信の中心までの高さ)は自動 で付加されますので、ここで入力する必要はありません。



GNSSの観測に関する設定をおこないます。

# 3-1 観測設定をおこなう

観測に関する設定をおこないます。

- 画面下の観測設定の アイコンをタップします。
- 2 各項目を設定します。
- 3 設定を終えたら [戻る] を タップして戻ります。



#### 観測設定の項目

#### ●観測法

通常観測:通常の観測(1セットの観測)の場合に 選択します。

**単点観測:**単点観測(2セット観測し、2セット目の値を 点検値として使用する観測)の場合に選択します。

●エポック数:1セット当たりの観測数を設定します。 Fixedのみ使用する:測位の精度が「Fixed」の測定値 のみ使用するかどうかを設定します。 (「端末位置情報」の場合は無効)

●セット内較差 許容範囲:点検時に許容する誤差値を 設定します。(「単点観測」時のみ有効) 戻る観測設定観測法通常観測(1セット)<br/>(2セット)エボック数10 回<br/>(2 Fixed時のみ採用する)セット間軟差第容範囲<br/>20 mmズバ座標20 mm2座標20 mm



# 3-2 ローカライゼーションをおこなう

現場座標で観測する場合は、ローカライゼーションで座標補正をおこないます。 座標補正には2点以上の座標値が必要です。 Z値がない座標は、補正では使用できません。

- ホーム画面の [GNSS] を タップします。
- 2 [ローカライゼーション]を タップします。





- 3 ローカライゼーションする場合 は、 [座標補正] で「する」 を選択します。
- 【図面】または [座標] をタップして、補正で使用 する座標(1点目)を 選択します。





- 5 [アンテナ高]を入力 します。
- 6 [測位] をタップします。





- 7 測位が完了したら、 [2点目]をタップします。
- 補正で使用する座標 (2点目)を選択して、
   1点目と同様に [測位] します。





### 3点以上で座標補正する場合は

[3点目]をタップして、同様の手順で3点目を測位します。 4点目以降も、同様の手順で測位します。



- 9 座標の測位を終えたら、 [次へ]をタップします。
- 測位した座標の中から、
   補正で使用する座標を
   選択します。
- 🚺 [実行]をタップします。





ローカライズが完了すると、
 ホーム画面に戻ります。

📃 サンプル模型データ				
		[]		
データ管理	設計管理	図面表示		
*		() <u></u>		
GNSS	測設	観測		
<b>广</b> 、 3D施工				
機器設定 Fixed	• 🍂 (   衛星 1.	( <mark>人))</mark> 通常 000m 観測		



座標点を現地に設置します。

# 4-1 座標点を測設する

設計データの座標点に誘導して、杭打ちをおこないます。

- ホーム画面の [測設] を タップします。
- 2 [座標]をタップします。



③ [座標]をタップして、設置 する座標点をタップします。



[測位開始]をタップする と、GNSSによる測位が開始 されます。

現在位置が「赤丸」で表示 されます。





#### 以降の手順は

4

測設位置に誘導して、杭打ちと座標点の記録をおこないます。

詳しくは「測設」の「**座標点を測設する**」を参照してください。

### GNSS の誘導画面の表示について

現在位置と設置位置まで距離によって、誘導画面は以下のように切り替わります。



4-2 CAD図面上の点を測設する

CAD図面の端点や交点の位置に誘導して、杭打ちをおこないます。



4-3 路線の「線形」を利用した点を測設する

線形のセンター測点や幅杭の位置に誘導し、杭打ちをおこないます。

- ホーム画面の [測設] を タップします。
- 2 [路線]をタップします。





【条件1】 【条件2】で
 利用する線形の条件を
 設定します。

幅杭を設置する場合は、 オフセットを [あり] にして、 左右の幅と勾配を入力 します。





[測設]をタップします。

**A** 

「座標」をタップして、
 設置する座標点をタップします。





[測位開始]をタップする
 と、GNSSによる測位が開始
 されます。

現在位置が「赤丸」で表示 されます。





#### 以降の手順は

測設位置に誘導して、杭打ちと座標点の記録をおこないます。

詳しくは「測設」の「路線の線形を利用した点を測設する」を参照してください。

# 4-4 路線の「測点」を利用した点を測設する

路線の任意の測点からの「単距離」と「幅(オフセット)」を指定し、誘導と杭打ちを おこないます。

- ホーム画面の [測設] を タップします。
- [路線(測点)]を タップします。





3 [測点]をタップします。

【測点】+【単距離】
 または【追加距離】、
 【オフセット】を入力して、
 測設位置を指定します。





5 [OK] をタップします。

[座標]をタップして、
 設置する座標点をタップします。





 [測位開始]をタップする
 と、GNSSによる測位が開始 されます。

> 現在位置が「赤丸」で表示 されます。



#### 以降の手順は

測設位置に誘導して、杭打ちと座標点の記録をおこないます。

詳しくは「測設」の「路線の測点を利用した点を測設する」を参照してください。

4-5 路線の横断方向上の点を測設する

路線の横断方向上の変化点の位置に誘導して、杭打ちをおこないます。

- ホーム画面の [測設] を タップします。
- [横断変化点]をタップ します。





- 3 利用する線形、構築形状 など条件を設定します。
- 4 [測設]をタップします。
- 5 断面を選択します。
- [座標]をタップして、
   設置する座標点
   (横断変化点)をタップします。





「測位開始」をタップする と、GNSSによる測位が開始 されます。

> 現在位置が「赤丸」で表示 されます。





#### 以降の手順は

測設位置に誘導して、杭打ちと座標点の記録をおこないます。

詳しくは「測設」の「路線の横断方向上の点を測設する」を参照してください。

### [垂線] モードとは

[平面]にて、座標点あるいは図面上の点から線形までの垂線の足を目標点としてセットすることができます。



現況を観測して、座標を記録します。

# 5-1 任意点を観測する

現況の任意の場所を観測して座標を記録します。

- ホーム画面の [観測] を タップします。
- 2 [座標]をタップします。





3 座標観測が起動します。



④ [測位開始]をタップする と、GNSSによる測位が開始 されます。

> 現在位置が「赤丸」で表示 されます。





### 以降の手順は

任意点の座標の記録をおこないます。

詳しくは「観測」の「任意点を観測する」を参照してください。

5-2 路線上に誘導しながら観測する

路線上または路線をオフセットした線上に誘導しながら、現況を観測して座標を記録 します。

- ホーム画面の [観測] を タップします。
- 2 [路線]をタップします。





- 利用する線形の条件を 設定します。
- 【観測】をタップします。 路線観測が起動します。

幅杭など線形をオフセットした線上を観測する場合は、左または右のオフセット値を入力します。






5 [測位開始]をタップする と、GNSSによる測位が開始 されます。

> 現在位置が「赤丸」で表示 されます。





#### 以降の手順は

路線上に誘導して、現況の座標の記録をおこないます。

詳しくは「観測」の「路線上に誘導しながら観測する」を参照してください。

5-3 路線の横断方向上に誘導しながら観測する

路線の横断線上に誘導しながら、現況の変化点を観測して座標を記録します。



#### GNSS-41

[測位開始] をタップする
 と、GNSSによる測位が開始
 されます。

現在位置が「赤丸」で表示 されます。



#### 以降の手順は

[断面離れ]の値を確認しながら横断線上に誘導し、現況の変化点の座標の記録を おこないます。

詳しくは「観測」の「路線の横断方向上に誘導しながら観測する」を参照してください。



線形や簡易線形、TIN、標準断面を利用して、施工現場の点検・検査や丁張、 出来形計測などをおこないます。

## 6-1 点検・検査(線形利用)をおこなう

計測位置と計画横断形状、線形、変化点までの離れを確認します。

- ホーム画面の[3D施工]
   をタップします。
- [点検・検査] をタップ します。





- 3 観測する線形、構築形状 など条件を設定します。
- ④ [点検・検査]をタップ します。 点検・検査が起動します。





GNSS-43

 [測位開始]をタップする
 と、GNSSによる測位が開始 されます。

> 現在位置が「赤丸」で表示 されます。



#### 以降の手順は

計測位置に移動して、横断形状との「垂直離れ」「線形離れ」、変化点までの「離れ」などを 確認し、計測位置の座標の記録をおこないます。

詳しくは「3D施工」の「点検・検査(線形利用)をおこなう」を参照してください。

## 6-2 点検・検査(線形なし・TIN利用)をおこなう

TIN(設計面)を利用して、計測位置と設計面までの離れを確認します。

## ■ 点検・検査 (TIN) を起動します

- ホーム画面の[3D施工]
   をタップします。
- [点検・検査(TIN)]
   をタップします。





- 3 観測する「TIN」の選択 など、条件を設定します。
- 【点検・検査(TIN)】
   をタップします。
   点検・検査(TIN)が
   起動します。





 [測位開始]をタップする
 と、GNSSによる測位が開始 されます。

> 現在位置が「赤丸」で表示 されます。



#### 以降の手順は

計測位置に移動して、計測位置と設計面までの「離れ」を確認し、計測位置の座標の記録 をおこないます。

詳しくは「3D施工」の「点検・検査(線形なし・TIN利用)をおこなう」を参照してください。

6-3 丁張を設置する

線形の管理断面や任意断面に、水平離れ・垂直離れ・鉛直離れを確認しながら、 丁張を設置します。

- ホーム画面の[3D施工]
   をタップします。
- 2 [丁張] をタップします。





- 観測する線形、構築形状 など条件を設定します。
- ④ [丁張]をタップします。 丁張が起動します。





 [測位開始]をタップする
 と、GNSSによる測位が開始 されます。

> 現在位置が「赤丸」で表示 されます。



### 以降の手順は

丁張を設置する断面と法面を指定して設置位置に移動し、「断面離れ」「水平離れ」 「標高」「垂直離れ」「法長」などを確認しながら丁張を設置します。 詳しくは「3D施工」の「**丁張を設置する**」を参照してください。 6-4 構造物モデル計測をおこなう

TIN(構造物)を利用して、構造物の角を計測します。

## ■構造物を起動します

- ホーム画面の[3D施工]
   をタップします。
- 2 [構造物]をタップします。





- 3 観測する「TIN」の選択 など、条件を設定します。
- 【構造物】をタップします。 構造物が起動します。





 [測位開始]をタップする
 と、GNSSによる測位が開始 されます。

> 現在位置が「赤丸」で表示 されます。



#### 以降の手順は

構造物の角を指定して設置位置に移動し、TIN(設計面)との離れや座標を確認し、 計測位置の座標の記録をおこないます。

詳しくは「3D施工」の「構造物モデル計測をおこなう」を参照してください。

## 6-5 標準断面を作成する

3D施工(「点検・検査」「丁張」「出来形計測」)で使用可能な標準断面の、 構築形状の入力と出来形項目の設定をおこないます。 ※「点検・検査」「丁張」の場合は、出来形項目の設定は不要です。 ※「出来形計測」の場合は、出来形項目の設定が必要です。

## ■ 標準断面を起動します

- ホーム画面の[3D施工]
   をタップします。
- [標準断面]をタップ します。





- 作成する構築形状の [名称]
   [縦断との高低差]
   [中心との離れ]
   を入力します。
- ④ [追加]をタップします。 標準断面が起動します。





GNSS-51

### 以降の手順は

左断面と右断面の形状を入力して、標準断面を作成します。 詳しくは「3D施工」の「標準断面を作成する」を参照してください。

## 6-6 出来形計測をおこなう

線形または簡易線形と、標準断面を利用して出来形計測をおこないます。

## 出来形計測をおこなう前に「標準断面」を作成しておいてください

出来形計測では、出来形項目を設定した標準断面を使用します。 標準断面の作成方法については、「3D施工」の「標準断面を作成する」を参照してください。

## ■出来形計測を起動します

- ホーム画面の[3D施工]
   をタップします。
- 2 [出来形計測] をタップ します。





 [線形] で、出来形計測 で使用する線形を選択しま す。

4 「標準断面:構築形状] で、使用する標準断面の 構築形状を選択します。

戻る	条件	出来形計測
背景図面	◎ あり	● なし 選択
線形 ● 路線う 路線2 ● 簡易線 未設定	データから選択 泉形を作成する	する 選択 設定
標準断面 構築形状	:構築形状 1	▼ 設定
<b>計測種別</b> 現場代理	人 人	Ť



6 「標準断面:構築形状」の「設定」をタップします。



10

● なし

選択

選択

設定

▼ 設定

(;)**R** 

•

条件

- 6 [ピッチ割] で「する」を 戻る 選択します。 🕜 [ピッチ幅]に、計測する
  - 横断面のピッチ幅を入力しま す。
- 8 [保存]をタップします。
- 9 [計測種別]を設定しま す。
- [出来形計測]をタップ します。



8

#### GNSS-54

- 1 出来形計測が起動します。 計測する「横断面」を選択します。
- 「座標」をタップして、
  計測する「出来形計測点」
  をタップして指定します。





[1] (測位開始]をタップする と、GNSSによる測位が開始 されます。

> 現在位置が「赤丸」で表示 されます。





#### 以降の手順は

出来形計測点に誘導して、出来形を計測します。 詳しくは「3D施工」の「出来形計測をおこなう」を参照してください。

## 6-7 簡易TINを作成する

取り込んだ座標や観測で取得した座標を利用して、3D施工(「点検・検査」 「点検・検査(TIN)」「丁張」「構造物」)で使用可能な簡易TINを作成します。

## ■ TIN データ管理を開きます

- ホーム画面の [設計管理]をタップ します。
- 2 [TINデータ] をタップ します。





③ [新規作成] をタップ します。 簡易TINが起動します。

> 取り込んだ座標や観測で 取得した座標が、表示されます。



#### 以降の手順は

座標を選択して、簡易TINを作成します。 詳しくは「3D施工」の「簡易TINを作成する」を参照してください。





遠隔検査

# (CIMPHONYPlus 連携)

## 遠隔検査 (CIMPHONY Plus 連携)

1	観測前の準備 ・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・ 遠隔検査-2
1-1	CIMPHONY Plus で遠隔検査の準備をする・・・・・・・・ 遠隔検査-2
1-2	FIELD-TERRACE で遠隔検査の準備をする・・・・・・・・ 遠隔検査-4
2	器械(TS)・GNSS 機器の準備 ・・・・ 遠隔検査-6
2-1	器械(TS)と接続して器械を設置する・・・・・・・・・・ 遠隔検査-6
2-2	GNSS 機器と接続する 遠隔検査-8
3	遠隔検査を行う
3-1	CIMPHONY Plusと連携する遠隔検査-10
3-1 3-2	CIMPHONY Plusと連携する
3-1 3-2 3-3	CIMPHONY Plus と連携する
3-1 3-2 3-3 3-4	CIMPHONY Plus と連携する
3-1 3-2 3-3 3-4 3-5	CIMPHONY Plus と連携する
3-1 3-2 3-3 3-4 3-5 <b>4</b>	CIMPHONY Plus と連携する       遠隔検査-10         遠隔検査を開始する       遠隔検査-13         CIMPHONY Plus で検査点を指示する       遠隔検査-17         FIELD-TERRACE で検査点を計測する       遠隔検査-20         CIMPHONY Plus で検査結果を確認する       遠隔検査-22 <b>遠隔検査の終了 遠隔検査-26</b>

4-2 CIMPHONY Plus で遠隔検査を終了する …………遠隔検査-27

## ※遠隔検査を行うには、CIMPHONY Plus Professional プランの契約が必要です。

## 1 観測前の準備

## 1-1 CIMPHONY Plus で遠隔検査の準備をする

CIMPHONY Plus で遠隔検査の準備をします。

各操作の手順について詳しくは、CIMPHONY Plus のマニュアル 「17.作成者 – 遠隔検査」を参照してください。

※遠隔検査を行うには、CIMPHONY Plus Professional プランの契約が必要です。

## ■ TREND-POINT の出来形ヒートマップデータを登録します

TREND-POINT の「出来形ヒートマップデータ」(fph ファイル)を CIMPHONY Plus に登録して検査データを作成します。





## ■ 検査情報を設定します

CIMPHONY Plus の [出来形▼] – [検査情報] で、遠隔検査を行うための 基本情報や実施者を設定します。



## 1-2 FIELD-TERRACEで遠隔検査の準備をする

FIELD-TERRACEで遠隔検査の準備をします。

### ■ 遠隔検査をおこなう現場を開きます

FIELD-TERRACEで遠隔検査をおこなう現場を開きます。



■ 観測に必要なデータを取り込みます

観測に必要なデータ(器械点設置用の座標、図面など)を取り込みます。

- ホーム画面の [データ管理]をタップ します。
- 2 [データ取込]をタップ します。





- <u>座標を取り込む</u>場合は、 データ取込画面の [座標データ]を選択 して取り込みます。
- <u>図面を取り込む</u>場合は、 データ取込画面の [CADデータ]を選択 して取り込みます。





## 座標や図面の取り込み方法について詳しくは

「観測前の準備」の「設計データを取り込む」を参照してください。

器械(TS)・GNSS 機器の準備

遠隔検査で使用する器械(TS・GNSS 機器)を準備します。

## 2-1 器械(TS)と接続して器械を設置する

遠隔検査で「TS」を使用する場合の準備について解説します。

## ■器械と接続する

2

FIELD-TERRACE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。

1 ホーム画面の「接続」を 接続 ── 遠隔検査サンプル現場 タップして、器械と接続 SOKKIA  $\mathbb{M}$ します。 鞭名 データ管理 設計管理 図面表示 DX-200i シリーズ RCを使用する 0 0 X 2 [メーカー] や [機種名] 通信方法 観測 Bluetooth などを設定します。 自動追尾 3 「接続」をタップして器械と 3 接続 接続します。 6

## 器械(TS)との接続方法について詳しくは 「TS設定」を参照してください。

遠隔検査では、無線 LAN(Wi-Fi)接続した器械(TS)を使用することはできま せん

遠隔検査をおこなう場合は、インターネット接続が必要です。

器械との接続に無線LAN(Wi-Fi)を使用するとインターネット接続ができないため、遠隔検 査では使用できません。

器械と接続する時は、「Bluetooth」で接続してください。

### ■器械を設置する

現場の既知点上または任意点に器械を設置します。

- ホーム画面の [器械設置]をタップ します。
- <u>既知点上に器械を据える</u>場
   合は、[既知点]をタップして、後視点を測距します。

<u>任意点に器械を据える</u>場合 は、[後方交会]をタップし まて、後視点を2点以上測 距します。





## 器械(TS)の設置方法について詳しくは 「器械設置」を参照してください。

## 2-2 GNSS機器と接続する

遠隔検査で「GNSS 機器」を使用する場合の準備について解説します。

## ■ GNSS モードに切り替える

FIELD-TERRACEの初期状態は「TSモード」です。 GNSS機器を使用する場合は、「GNSSモード」に切り替えます。

- ホーム画面の [メニュー] をタップします。
- ② [TS→GNSS切り替え] をタップします

支援 支援 気気 支援				
		[]		
データ管理	設計管理	図面表示		
<u>Q</u>		0 ;;;		
器械設置	測設	観測		
♪ 3D施工				
◆ ● 観測設定 接続	<ul> <li></li></ul>	© <b>‡</b> [] 1.000m -%		



- 3 現場座標系の画面が表示 された場合は、現場の座標 系を選択して、[ホーム] アイコンをタップします。
- ④「GNSSモード」に切り替わり ます。





## ■ GNSS 機器と接続する

FIELD-TERRACEとGNSS機器を接続します。 GNSS機器は電源を入れ、接続可能な状態にしておいてください。

- ホーム画面の [機器設定]
   をタップします。
- 【観測方法】
   【メーカー】
   【機種名】
   などを設定します。
- [利用開始] をタップして GNSS機器と接続します。



GNSS 機器との接続方法・初期化・観測設定・ローカライゼーション などについて詳しくは

「GNSS」の「観測前の準備」、「GNSS機器との接続」、「観測設定」を参照してください。

## 3 遠隔検査を行う

CIMPHONY Plus と連携して、遠隔検査を行います。 (※インターネット接続環境が必要です。)

## 3-1 CIMPHONY Plus と連携する

遠隔検査前に、FIELD-TERRACE の現場と CIMPHONY Plus の現場を連携し ておきます。

- ホーム画面の [メニュー] を タップします。
- [CIMPHONY Plus連携] をタップします。
- ③ 以前に CIMPHONY Plus と連携したことがある場合 は、「接続中の現場名〜」と いうメッセージが表示されま す。

接続中の現場と違う現場に 接続する場合は [はい]を タップします。

接続中の現場にそのまま接 続する場合は [いいえ] を、違うアカウントに変更する 場合は [ログアウト] をタッ プします。

本書では、 [ログアウト] を タップします。









4 CIMPHONY Plus の 「メールアドレス」と 「パスワード」、または 「FC アカウント」 で [ログイン] します。

 CIMPHONY Plus 内の 現場が一覧表示されます。

> 遠隔検査する現場を選択 して [ホーム] アイコンを タップします。





FIELD-TERRACEの現場
 と CIMPHONY Plusの
 現場が連携されます。

連携されるとホーム画面に [遠隔検査]のコマンドが 表示されます。



本書は「TS モード」の画面で解説します 1  $\mathbb{M}$ 本書は「TS モード」の画面で解説します。 データ管理 設計管理 図面表示 ∎ |⊚ 「GNSS モード」の場合も同様に、 ĸ CIMPHONY Plus と連携すると GNSS 測設 観測 [遠隔検査] のコマンドが表示されます。 **?**] I 遠隔検査 3D施工 遠隔検査

#### 接続先の現場を変更する場合は

接続先を CIMPHONY Plus の別の現場に変更する場合は、再度ホーム画面の [メニュ - ] から [CIMPHONY Plus 連携] をタップして、接続する現場を選択し直します。



#### CIMPHONY Plus へ計測座標を自動送信できます

遠隔検査の現場に関わらず、CIMPHONY Plusと連携することで、FIELD-TERRACEで計 測した座標が「接続先の現場」に自動送信されます。観測して [記録] するタイミングで送信 されます。

送信した座標は CIMPHONY Plus の「共通ファイル」: [座標] – [座標管理] および 「出来形データ」: [出来形] – [日々管理] – [計測点一覧] に登録されます。

<対応コマンド>

- ・[測設]: [座標] [路線] [路線(測点)] [横断変化点]
- ・ [観測] : [放射] [路線] [横断放射] [レベル]
- ・[3D 施工] : [点検・検査] [点検・検査(TIN)] [構造物] [出来形計測]
- ・[TS 出来形] : [計測・検査]

※ [観測] – [レベル] は、X,Y 座標が存在する目標点がセットされている場合のみ送信 します。

※ [3D 施工] – [丁張] は対応していません。

※ [遠隔検査] の結果は、CIMPHONY Plus の「出来形データ」: [出来形] – [検 査] – [遠隔検査] および [検査結果一覧] に連携します。 [座標管理] や [計測点 一覧] には取り込まれません。

## 3-2 遠隔検査を開始する

CIMPHONY Plus と FIELD-TERRACE で遠隔検査を開始します。

## ■ CIMPHONY Plus で遠隔検査を開始します

CIMPHONY Plus で [出来形▼] – [遠隔検査] をクリックします。



2 「検査情報」が表示されます。 [検査開始] をクリックします。

検査情報			×
CIMPHONY Plus と FIELD-TERRACE でヒー 実施者に CIMPHONY Plus での検査点指定者	- トマップ検査を行います。 診と FIELD-TERRACE での現地計測	者を設定してください。	
基本情報		実施者	■実施者にメール
検査名 サンプル九頭竜現場出来形1		氏名	会社名
主催者 社員A		. 社員A	福井コンピュータスマート (株)
検査日時 2021/01/13 14:45		<b>2</b> 社員B	福井コンピュータ(株)
<b>備考</b>			
検査データ			
ファイル名	フォルダー名		
サンプル九頭竜現場出来形1.fph	連携/TREND-POINT/出 来形ヒートマップ		0
			検査開始



CIMPHONY Plus の遠隔検査の準備は完了です。





♀ <sub>6</sub> 検査点一覧 <sup>(3)</sup> × 検査終了					
	No	点名		検査状況 ↓↑	判定↓↑
検査開始	1	1	1613	未検査	5-1
検査開始	2	2		未検査	
検査開始	3	3		未検査	
検査開始	4	4		未検査	
検査開始	5	5		未検査	
検査開始	6	6		未検査	
☑ 編集 ⑪ 削除					

## ■ FIELD-TERRACE で遠隔検査を開始します

- ホーム画面の [遠隔検査]
   をタップします。
- 連携した CIMPHONY Plus の現場内の「検査情報」が 表示されます。

遠隔検査する「検査情報」 を選択して [選択] をタップ します。





 FIELD-TERRACE で 遠隔検査が開始されます。

> [閉じる] をタップして、 CIMPHONY Plus からの 指示を待ちます。





本書は「TSモード」の画面で解説します 本書は「TSモード」の画面で解説します。

「GNSS モード」の場合は、 [測位開始] ボタンを押すと GNSS による測位が開始されます。



#### 背景に CAD 図面を表示するには

図面が取り込まれている場合は、[条件]で背景に表示する図面を選択できます。 このとき画面上が北(0度)になるように、図面が回転します。



## 検査を行う「検査情報」を変更する場合は

[条件] で検査を行う「検査情報」を変更できます。



## 3-3 CIMPHONY Plus で検査点を指示する

CIMPHONY Plus で検査点を指示して、FIELD-TERRACE に送信します。

CIMPHONY Plus の「検査点一覧」で、検査する点を選択して [検査開始] を クリックします。

	♀ <sub>66</sub> 検査点一覧 💡				× 検査終了	
Ġ		No	点名	1t	検査状況 ↓↑	判定↓↑
Ì	検査開始	1	1		未検査	
	検査開始	2	2		未検査	
	検査開始	3	3		未検査	
	検査開始	4	4		未検査	
	検査開始	5	5		未検査	
	検査開始	6	6		未検査	
					ľ	編集 💼 削除

2 [はい]をクリックすると、選択した検査点の座標値が FIELD-TERRACE に送信 されます。



3 「検査中」と表示され、FIELD-TERRACE からの検査結果待機中になります。



#### 遠隔検査を取り消す場合は

検査点を誤送信した場合や、他の検査点に変更する場合などの時は、 [検査取消]をクリックして検査の指示を取り消すことができます。

◆ 検査中     ◆		FIELD-TERRACE には 「検査指示が取り消されました」 と表示されます。
FIELD-TERRACE力将	うの検査結果待機中	
項目	検査点	
点名	1	
標高差	0.000	4730
規格値	±0.150	偏角 設計 実測
規格値比 (%)	0	
検査取消		
### ヒートマップ上の任意の点(グリッド)を指示して検査する場合は

TREND-POINT で指定した検査点以外に、CIMPHONY Plus でヒートマップ上のグリッドを 指定して遠隔検査することができます。



1 ヒートマップで検査点(グリッド)をクリックします。

# 3-4 FIELD-TERRACE で検査点を計測する

CIMPHONY Plus から送信された検査点を、FIELD-TERRACE で受信して 計測します。

- FIELD-TERRACE で 検査点を受信すると、 検査点名が表示され、 検査点が「水色」で表示 されます。
- プリズム (ミラー) を測距 すると、現在位置が「赤丸」 で表示されます。









4 検査点の近くまで移動したら、 [平面] に切り替えて グリッド内に移動します。

グリッド内を計測したら、 [送信]をタップします。





6 [OK] をタップします。

CIMPHONY Plus に 検査点の計測結果が 送信されます。

キャンセル	記録	6 ок
点名		
1		
x		
11	183.706	
Y		
24	726.165	
z		
	23.564	
記録時に	確認画面を	表示しない

### 遠隔検査時、自己位置を CIMPHONY Plus に自動送信します

CIMPHONY Plus 側では、ミラー位置や GNSS 受信機の位置 が表示されます。

現在位置は5秒間隔で CIMPHONY Plus に送信されます。

端末側でログインしているCIMPHONY Plusの ユーザー名で表示されます。



# 3-5 CIMPHONY Plus で検査結果を確認する

FIELD-TERRACE から送信された計測結果を、CIMPHONY Plus で受信して 確認します。

● FIELD-TERRACEの計測結果を受信すると、「確認中」の画面に切り替わります。 「検査結果」や「判定」などを確認します。

● 確認中 😮		N	
判定			判定
検査点	<sub>項目</sub> U	検査結果	
1	点名	1	検査結果
24726.164	X座標	24726.165	
11183.706	Y座標	11183.706	
23.675	Z座標	23.564	
23.675	設計高	23.675	
0.000	標高差	-0.111 🗸	
±0.150	規格値	±0.150	
0	規格値比 (%)	-74	
再検査		検査OK	

2 検査OKなら [検査OK] をクリックします。 再検査の場合は [再検査]をクリックします。

検査点	項目	検査結果
1	点名	1
24726.164	X座標	24726.165
11183.706	Y座標	11183.706
23.675	Z座標	23.564
23.675	設計高	23.675
0.000	標高差	-0.111 🗸
±0.150	規格値	±0.150
0	規格(2)(%)	-74
再検査		検査OK

### ■「検査 OK」の場合は

 FIELD-TERRACE に 「検査結果判定:合格」 と表示されます。

> [閉じる]をタップして、 次の検査点の指示を待ち ます。



2 CIMPHONY Plus の「検査点一覧」で、次の検査点を選択して [検査開始] を クリックします。

同様の手順で、FIELD-TERRACE で次の検査点を遠隔検査します。

	🝖 検査点	i一覧 🖁				★ 検査終了
		No	点名	↓†	検査状況 🗍 🏠	判定↓↑
e	検査開始	1	1		検査済	0
Ì	検査開始	2	2		未検査	
	検査開始	3	3		未検査	
	検査開始	4	4		未検査	
	検査開始	5	5		未検査	
	検査開始	6	6		未検査	
					ľ	編集 🛈 削除

### ■「再検査」の場合は

1 「再検査」の場合は、FIELD-TERRACE に再検査依頼を送信します。





[閉じる] をタップして画面 を閉じた後、同様の手順で グリッド内を再検査します。





### ヒートマップ上の任意の点(グリッド)を検査した場合は

CIMPHONY Plusのヒートマップ上のグリッドを指定して遠隔検査した場合、「検査点一覧」 に指定したグリッドの検査点が追加されます。



	、見 No		14本117日   1	▲ 快直終」
	NU		19月11116 ↓	11AC 4
検査開始	1	1	検査済	0
検査開始	2	2	未検査	
検査開始	3	3	未検査	
検査開始	4	4	未検査	
検査開始	5	5	未検査	
検査開始	6	6	未検査	_
検査開始	7	7	検査済	0
			「検査点 指定した 検査点;	豆一覧」に こグリッドの が追加

# 4 遠隔検査の終了

遠隔検査を終了します。

# 4-1 FIELD-TERRACE で遠隔検査を終了する

- FIELD-TERRACE で [終了]をタップします。
- 2 遠隔検査が終了します。





# 4-2 CIMPHONY Plus で遠隔検査を終了する

● CIMPHONY Plus の「検査点一覧」で、「検査終了」をクリックします。

<b>冬</b> 6 検査点	一覧 💡			×検査終了
	No	点名	検査状況 ↓↑	判定 11
検査開始	1	1	検査済	0
検査開始	2	2	検査済	0
検査開始	3	3	検査済	0
検査開始	4	4	検査済	0
検査開始	5	5	検査済	0
検査開始	6	6	検査済	0
			ľ	編集 向 削除

2 遠隔検査が終了します。

[出来形▼] - [検査結果一覧]をクリックして、検査結果一覧を確認します。



<b>9</b> 67									×終了
No	点名 ↓↑	X座標	Y座標	Z座標	設計面標高	標高較差	規格値	規格値比 (%)	判定 ↓↑
1	1	24726.165	11183.706	23.564	23.675	-0.111	±0.150	74	0
2		24746.223	11179.092	23.562	23.673	-0.111	±0.150	74	0
3	3	24765.427	11174.700	23.563	23.675	-0.112	±0.150	75	0
4	4	24784.584	11170.320	23.567	23.678	-0.111	±0.150	74	0
5		24804.899	11165.628	23.674	23.681	-0.007	±0.150		0
6	6	24824.386	11161.121	23.589	23.683	-0.094	±0.150	-63	0
4								📑 座標SIMA	む 口コピー

遠隔検査-27





# <u>TS 出来形</u>

# TS 出来形

1	観測前の準備 ·····・ TS 出来形-2
1-1	現場を作成して基本設計データを取り込む TS 出来形-2
2	器械(TS)・GNSS 機器の準備 … TS 出来形-6
2-1	器械(TS)と接続して器械を設置する TS 出来形-6
2-2	GNSS 機器と接続するTS 出来形-9
3	TS 出来形 TS 出来形-11
<b>3</b> 3-1	<b>TS 出来形 TS 出来形-11</b> TS 出来形計測をおこなう TS 出来形-11
<b>3</b> 3-1 <b>4</b>	TS 出来形       TS 出来形計測をおこなう         TS 出来形計測をおこなう       TS 出来形-11         記録データの出力       TS 出来形-18
<b>3</b> 3-1 <b>4</b> 4-1	TS 出来形       TS 出来形-11         TS 出来形計測をおこなう       TS 出来形-11         記録データの出力       TS 出来形-18         記録したデータを確認する       TS 出来形-18

# 1 観測前の準備

TS出来形の現場を作成し、基本設計データを取り込みます。

# 1-1 現場を作成して基本設計データを取り込む

### ■現場を新規作成します

- 1 ホーム画面の [メニュー] をタップします。
- 2 <u>現場を新規作成</u>する場合は、[現場 新規作成]をタップして、TS出来形をお こなう現場を作成します。
- 3 現場が作成済みの場合は、 [現場 切り替え] をタップして、TS出来形をおこなう現場に切り替えます。





### TS 出来形の現場を作成する方法

●「現場 新規作成」の場合 現場の作成時に [TS出来形管理] を「する」に設定して ください。(右図) ※この設定は後で変更することはできません。

●「XFDファイルを取り込んで現場を新規作成する」の場合

XFDファイルの取り込み時に、右図のメッセージが表示されます。

「する」をタップして現場を作成してください。

XFDファイル内に「基本設計データ」がある場合は、同時に 取り込まれます。このとき

- ·工種(道路/河川)
- ·省庁(国土交通省/農林水産省)

も、基本設計データから自動で設定されます。

### TS 出来形の現場の特徴

- ・「TS出来形管理計測」が可能となります。
- ・ 接続するTSの「等級」が設定可能になります。 (等級の設定ができない機種もあります)
- ・TS出来形計測時の器械設置に制限がかかります。 (既知点設置、後方交会法で観測する測点や TSと測点の距離など)
- ・ TS出来形を「する」「しない」を設定できるのは、現場作成時のみです。 後から変更することはできません。





■基本設計データを取り込みます

TS出来形に必要な基本設計データを取り込みます。

- ホーム画面の [データ管理]をタップ します。
- (2) [データ取込]をタップします。



データ取込画面の [路線データ(基本設計データ)] を選択して、基本設計データを取り込みます。

取り込む基本設計データ

- TS出来形用のXML
- 基本設計データを 含んだXFD

キャンセル <b>データ取込</b>	次へ
取り込むデータを選択してくだ	n.
● 座標データ	
◎ 路線データ(基本設計データ	(ל
● TINデータ	

路線データ(基本設計データ)の取り込み方法について詳しくは 「観測前の準備」の「設計データを取り込む」を参照してください。

### 基本設計データの扱いの注意点

- ・取り込み可能なのは、基本設計データXMLの「バージョン4.1」のみです。
- ・基準点/水準点が含まれている必要があります。
- ・「国土交通省」と「農林水産省」に対応しています。 取り込んだ基本設計データの省庁は、現場設定に 表示されます。
- ・現場設定の「工種」の設定と異なる基本設計データは、 取り込むことができません。
- ・「データ管理」の「路線データ」から取り込む場合は、 現場設定の「TS出来形管理」が「する」に設定されている 必要があります。

キャンセル 現場設定 保存
現場名
模型データTS出来形
作成者
32文字以内
工種
<ul> <li>道路</li> <li>河川</li> </ul>
TS出来形管理(国土交通省)
◉ する 🛛 🔍 しない
*設定は後から変更できません。

- ・「土工編」か「舗装編」かは、取り込み時に工種から自動判断されます。
- ・基本設計データを「再取り込み」する場合は、計測データを保持するかを選択します。 再取り込みする基本設計データのバージョンが同じなら、計測データを保持して取り込み ます。
- ・異なる省庁の基本設計データの再取り込みはできません。 国土交通省→農林水産省→×、農林水産省→国土交通省→×

器械(TS)・GNSS 機器の準備

TS 出来形で使用する器械(TS・GNSS 機器)を準備します。

### 2-1 器械(TS)と接続して器械を設置する

TS 出来形で「TS」を使用する場合の準備について解説します。

### ■器械と接続する

2

FIELD-TERRACE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。

1 ホーム画面の「接続」を 接続 ─ 模型データTS出来形 タップして、器械と接続 TOPCON  $\mathbb{M}$ します。 種名 データ管理 設計管理 図面表示 LN シリーズ(杭ナビ) 0 0 **甬信方法** X 2 「メーカー」や [機種名] Wi-Fi 観測 などを設定します。 白動追尾 履歴 3 3 「接続」をタップして器械と 接続 接続します。 6

# 器械(TS)との接続方法について詳しくは 「TS設定」や「器械との接続」を参照してください。

### TS の等級について

TS出来形管理では、計測結果に観測したTSの等級が必要となります。 FIELD-TERRACEでは、接続した機種により自動的に等級をセットします。

機種	等級
LN-150、LN-100	3
DS-200i	2(1・2等級)
GT	1.2
OS-200	1.2
GM-100	2 または 3 (1・2等級/3等級)
DX-200i	2(1・2等級)
iX	1.2
FX-200	1.2
iM-100	2 または 3 (1・2等級/3等級)
Nivo-Z	2
Nivo-F	2
FOCUS35	2
FOCUS50	2
	機種 LN-150、LN-100 DS-200i GT OS-200 GM-100 DX-200i iX FX-200i iX FX-200 iM-100 Nivo-Z Nivo-F FOCUS35 FOCUS50

### ■ 器械を設置する

現場の既知点上または任意点に器械を設置します。

2 <u>既知点上に器械を据える</u>場 合は、[既知点]をタップし て、後視点を測距します。

> <u>任意点に器械を据える</u>場合 は、[後方交会]をタップし まて、後視点を2点以上測 距します。





#### 器械設置時の注意点

既知点・後方交会法:指定する点は、基本設計データに存在する工事基準点 (基準点または水準点)でなければいけません。 また、観測機器の等級により、TSと測点が一定値より離れていると警告メッセージが 表示されます。(1・2等級:150m/3等級:100m)

既知点:後視点として指定した工事基準点に高さ(Z座標)が存在する場合のみ、 TSと後視点との距離チェックをおこないます。

後方交会法: 2 点以上を視準して器械位置を算出するが夾角が30°~150°内に 収まらない場合は、警告メッセージが表示されます。

#### TS 出来形-8

ホーム画面の [器械設置]をタップ します。

2-2 GNSS機器と接続する

TS 出来形で「GNSS 機器」を使用する場合の準備について解説します。

### ■ GNSS モードに切り替える

FIELD-TERRACEの初期状態は「TSモード」です。 GNSS機器を使用する場合は、「GNSSモード」に切り替えます。

- ホーム画面の [メニュー] をタップします。
- ② [TS→GNSS切り替え] をタップします





- 3 現場座標系の画面が表示 された場合は、現場の座標 系を選択して [ホーム] ア イコンをタップします。
- ④「GNSSモード」に切り替わり ます。





TS 出来形-9

### ■GNSS 機器と接続する

FIELD-TERRACEとGNSS機器を接続します。 GNSS機器は電源を入れ、接続可能な状態にしておいてください。

- ホーム画面の [機器設定]
   をタップします。
- 【観測方法】
   【メーカー】
   【機種名】
   などを設定します。
- [利用開始] をタップして GNSS機器と接続します。



GNSS 機器との接続方法・初期化・観測設定・ローカライゼーション などについて詳しくは 「GNSS」の「観測前の準備」や「GNSS機器との接続」、「観測設定」 を参照してください。

### GNSS 機器使用時の注意点

基準局・ローカライゼーションに指定する点は、基本設計データに存在する工事基準点 (基準点または水準点)でなければいけません。

# 3 TS 出来形

TS出来形計測では、受注者は「出来形計測・記録」を、発注者は「出来形の 立合・記録」をおこないます。ここでは受注者のTS出来形計測で解説します。

─ 模型データTS出来形

データ管理 設計管理

1

Ö

器械設置

3D施工

接 自動追

-×

TS出来刑

 $\square$ 

図面表示

0

観測

# 3-1 TS出来形計測をおこなう

### ■出来形計測点を指定します

- ホーム画面の [TS出来形] を タップします。
- [計測・検査] をタップ します。

3 出来形計測する「線形」、 「構築形状」、「計測種別」 などを設定します。

> 施工範囲を指定する場合 は、線形の開始点・終了点 を指定することで、 指定範囲外の測点を省く ことができます。

● [計測・検査]をタップ します。



(	
	◎ 現場代理人
	○ 品質証明員
	○ 監督職員
	○ 検査職員
	現場代理人
ι-	





5 計測・検査が起動します。 計測する「断面」を選択します。

「座標」をタップして、
 計測する「出来形計測点」
 をタップして指定します。





### 計測する断面について

- ・画面上部に計測する断面の名称が表示されます。
- ・断面名の左右に表示される[<] [>] をタップすると、 前の管理断面、次の管理断面に移動します。
- 管理断面名の前には「未」「済」が表示されます。
   未計測の出来形計測点がある場合:「未」
   出来形計測点がすべて計測済みの場合:「済」

・任意断面を計測する場合は、断面名をタップして表示 される「横断指定」で[測点] + [単距離] または [追加距離] を入力して、任意断面の位置を指定 します。

任意断面には「未」「済」は表示されません。





### 本書は「TS モード」の画面で解説します

本書は「TS モード」の画面で解説します。

「GNSS モード」の場合は、 [測位開始] ボタンを押すと GNSS による測位が開始されます。



### ■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。

### TS 出来形-13

### ■ プリズムを誘導して計測します



#### 自動視準の場合は

[リモコン] で器械をプリズム方向に向けて から [測距] をタップすると、自動視準して 測定します。



TS 出来形-14



- 【記録】をタップして、 計測点の座標を記録 します。
- 5 点名を入力し、 [OK]をタップします。



記録を終えたら、次の出来形計測点や断面を指定して、出来形計測を続けます。



TS 出来形-15

### 「測定項目」が確認できます

[測定項目]をタップして確認したい測定項目をタップすると、測定項目の「設計値」が 確認できます。計測済みの場合は、「実測値」「差」も確認できます。



### 確認可能な測定項目

項目	表示丸め	表示場所
法長	桁設定の「距離」	横断
幅	桁設定の「距離」	横断
延長	桁設定の「距離」	平面
基準高	桁設定の「Z座標」	横断
厚さ	桁設定の「距離」	横断
深さ	桁設定の「距離」	横断
断面積	桁設定の「距離」	横断
面積	桁設定の「距離」	平面

### 器械が「自動追尾」または「自動視準」の場合は、設置位置に器械を偏角できます

設置位置を指定した後 [偏角] をタップすると、 計測点方向に器械が自動回転します。



### 器械が「手動」の場合は、設置位置までの「水平角」と「水平距離」を確認できます

設置位置を指定した後 [距離角度] をタップすると、 設置位置までの「水平角」と「距離」が表示されます。



### [垂線] モードとは

[平面]にて、座標点あるいは図面上の点から線形までの垂線の足を目標点としてセットすることができます。



TS 出来形-17

# 4 記録データの出力

記録したデータの確認と基本設計データ(XML)の出力をおこないます。

**出力したデータファイルが、Windows のエクスプローラーで表示されない場合は** 以下の操作をお試しください。 ・エクスプローラーで「最新の情報に更新」をおこなう。(F5キー押下)

- ・USBケーブルを一旦抜いて差し直す。
- ・端末(スマートフォン)を再起動する。

# 4-1 記録したデータを確認する

TS出来形で記録したデータを確認します。

- ホーム画面の [データ管理]をタップ します。
- 2 [TS出来形データ] をタップして、記録したデータ を確認します。







TS 出来形-18

# 4-2 基本設計データ(XML)を出力する

現場データ内の基本設計データを出力します。

出力されるのは、[TS出来形] – [計測・検査] で計測した基本設計データです。

- ホーム画面の [データ管理]をタップ します。
- 2 [データ出力]をタップ します。





 [基本設計データ]を 選択して、
 [次へ]をタップします。

キャンセル <b>データ出力</b> 次へ
出力するデータを選択してください
● 座標(SIMA)
● 座標(CSV)
● 座標(CSV:末尾コンマ付)
3 断現況(SIMA)
<ul> <li>基本設計データ</li> </ul>
● 出来形計測
● 簡易TIN(LandXML)





5 ファイル名を指定して 「実行」をタップします。

> Import\_Exportフォルダー に基本設計データ (\*.xml) が出力されます。



### TS 出来形で出力するのは「基本設計データ」です

・基本設計データ:「TS出来形]-「計測・検査]で計測した基本設計データ(XML) ・出来形計測:「3D施丁]-「出来形計測]で計測したオリジナルデータ(XML) ですので、注意してください。

### アプリ共有(クラウドストレージやメールなど)に出力する場合は

[アプリ共有]を選択して [次へ]をタップします。

ファイル名を指定して [実行]をタップします。

出力先(共有先)のアプリを 指定すると座標データが出力 されます。











1	交点計算	····· 交点計算-2
1-1	4 点交点	交点計算-2
1-2	2 点内角	交点計算-7
1-3	3 点垂直	交点計算-14
1-4	延長点オフセット・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・	交点計算-19
1-5	直線の平行移動・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・	交点計算-24



交点計算で求めた座標値を、座標データに登録します。

## 1-1 4点交点

1点目と2点目を結んだ線と、3点目と4点目を結んだ線の交点を求めます。

### ■交点計算を開く

- ホーム画面の
   「データ管理」を タップします。
- 2 [座標データ]をタップ します。





3 [交点計算]をタップ します。

交点計算が開きます。

戻る <b>座標データ管理</b>	
<u>Υ</u> <u>α</u>	
点名	X/Y/Z座標
bs1	23.900 4.700 ~ 0.000
🔲 a1	20.600 10.900 ~ 0.000
🔲 a2	16.500 13.000 ~ 0.000
a3	15.900 15.100 ~ 0.000
× 交点計算 追加	



交点計算-2

### ■4 点交点を開く

- [4点交点]をタップ します。
  - 4点交点が開きます。

1	交点計算	
3 2		
4点交点	2点内角	3点垂直
L 2	1	
●1 延長点 オフセット	直線の 平行移動	
	1 15 15 245	



### ■交点計算をおこなう

- ② [座標]をタップして、オン にし、1点目の座標点を タップします。

1点目に、点名が表示されます。









- 4 2点目を指定します。 [2点] がオンになっている ことを確認します。 オンになっていない場合は、 タップしてオンにします。
- 5 [座標] がオンになっている ことを確認して、2点目の 座標点をタップします。





6 2点目に、点名が表示され ます。



7 同様に、3点目と4点目を 指定します。



交点計算-4

■計算結果を確認して登録する

画面を上にスクロールして、
 計算結果を確認します。





 2 登録する交点の点名を 入力します。

3 [登録] をタップします。

交点の座標が登録され ます。





### 交点の Ζ 座標について

4点交点の場合、Z座標は計算されません。

### 登録される座標の属性は

座標の属性は「その他」で登録されます。


# 1-2 2点内角

「2点と内角」と「距離」、または「1点と方向角」と「距離」を指定して、交点を求めま す。

# ■交点計算を開く

- ホーム画面の [データ管理]を タップします。
- 2 [座標データ]をタップ します。

1 サンプル模型データ		
		[]
データ管理	設計管理	図面表示
<u></u>		0 ;;;
器械設置	測設	観測
♪ 3D施工		
な 朝測設定 接続 「	<ul> <li></li></ul>	© <b>‡</b> [₽ 1.000m -%



3 [交点計算]をタップ します。

交点計算が開きます。

戻る	座標データ管理
<u> </u>	
点名	X/Y/Z座標
🔲 bs1	23.900 4.700 ~ 0.000
🔲 a1	20.600 10.900 ~ 0.000
🔲 a2	16.500 13.000 ~ 0.000
■ a3	15.900 15.100 ∽ 0.000
	16.700
<ul> <li>交点計算</li> </ul>	



# ■2 点内角を開く

 [2点内角]をタップ します。

2点内角が開きます。





# ■交点計算をおこなう(2 点+内角)

- 1 [2点+内角]を選択 します。
- 2 1点目を指定します。 [1点]がオンになっている ことを確認します。 オンになっていない場合は、 タップしてオンにします。
- ③ [座標]をタップして、オン にし、1点目の座標点を タップします。









- 2点目を指定します。

   [2点]がオンになっている
   ことを確認します。
   オンになっていない場合は、
   タップしてオンにします。
- ⑤ [座標]がオンになっている ことを確認して、2点目の 座標点をタップします。



2点目に、点名が表示されます。





- [内角] に、1点目から
   2点目の方向を0度とした
   時計回りの角度を入力
   します。
- 9 [距離] に、1点目からの距離を入力します。



#### 距離の方向について

入力した内角の方向と180度逆の方向に交点を求める場合は、距離を「-」で入力します。

画面を上にスクロールして、
 計算結果を確認します。





 2 登録する交点の点名を 入力します。

3 [登録] をタップします。

交点の座標が登録され ます。





## 交点の Z 座標について

2点+内角の場合、1点目のZ座標が交点のZ座標になります。

## 登録される座標の属性は

座標の属性は「その他」で登録されます。

# ■交点計算をおこなう(1点+方向角)

戻る

- [1点+方向角]を選択 します。
- 2 1点目を指定します。 [1点]がオンになっている ことを確認します。 オンになっていない場合は、 タップしてオンにします。
- ③ [座標]をタップして、オン にし、1点目の座標点を タップします。
- 4 1点目に、点名が表示されます。
- [方向角] に、画面上を
   0度として、時計回りの角度
   を入力します。
- [距離] に、1点目からの
   距離を入力します。



## 距離の方向について

入力した方向角と180度逆の方向に交点を求める場合は、距離を「-」で入力します。

# 距離

2点内角

◎ 1点+方向角

座標

度.分利

< 🖒 座標 🖒 図面

● 2点+内角

1点





画面を上にスクロールして、
 計算結果を確認します。





 2 登録する交点の点名を 入力します。

3 [登録] をタップします。

交点の座標が登録され ます。





## 交点の Z 座標について

1点+方向角の場合、1点目のZ座標が交点のZ座標になります。

## 登録される座標の属性は

座標の属性は「その他」で登録されます。



1-3 3点垂直

1点目と2点目を結んだ直線上に、3点目から垂線を下ろして、交点を求めます。

## ■交点計算を開く

- ホーム画面の [データ管理]を タップします。
- 2 [座標データ]をタップ します。





 [交点計算]をタップ します。

交点計算が開きます。

戻る	座標デ	ータ管理	2	
<u> </u>				
点名		X/Y	//Z座標	
🔲 bs1			23.90 4.70 0.00	)0 )0 ~ )0
📃 a1			20.60 10.90 0.00	)0 )0 ~ )0
🔲 a2			16.50 13.00 0.00	)0 )0 ~ )0
🔲 a3			15.90 15.10 0.00	)0 )0 ~ )0
3	A (f	A	16.70	00
交点計算 道	勐 削除	TIN確認	確認	取込



## ■3 点垂直を開く

 [3点垂直]をタップ します。

3点垂直が開きます。





## ■交点計算をおこなう

- ② [座標]をタップして、オン にし、1点目の座標点を タップします。

1点目に、点名が表示されます。









5 [座標] がオンになっている ことを確認して、2点目の 座標点をタップします。







計算結果

点名 64文字以内 X

3点垂直

• at

座標

座標

座標

登録

5

1点 a1

2点

3点

7 同様に、3点目を指定します。



画面を上にスクロールして、
 計算結果を確認します。





 2 登録する交点の点名を 入力します。

3 [登録] をタップします。

交点の座標が登録され ます。





## 交点の Z 座標について

3点垂直の場合、1点目と2点目のZ座標から比例計算で算出した値が、 交点のZ座標になります。

## 登録される座標の属性は

座標の属性は「その他」で登録されます。



# 1-4 延長点オフセット

1点目と2点目を結んだ直線上に、1点目または2点目からの距離を指定して、交点 を求めます。

# ■交点計算を開く

- ホーム画面の [データ管理]を タップします。
- 2 [座標データ]をタップ します。

1 サンプル模型データ		
		[]
データ管理	設計管理	図面表示
<u></u>		O ®
器械設置	測設	観測
<b>广</b> 、 3D施工		
な で ま 続 の		© <b>‡</b> [₽ 1.000m -%



 【交点計算】をタップ します。

交点計算が開きます。

戻る	座標データ管理
Υ <u>α</u>	
点名	X/Y/Z座標
🔲 bs1	23.900 4.700 ~ 0.000
🔲 a1	20.600 10.900 ~ 0.000
🔲 a2	16.500 13.000 ~ 0.000
■ a3	15.900 15.100 ~ 0.000
$\underline{\mathbf{S}}$	16.700
くした。 交点計算 追加	



# ■延長点オフセットを開く

 [延長点オフセット]を タップします。

> 延長点オフセットが 開きます。





## ■交点計算をおこなう

- ② [座標]をタップして、オン にし、1点目の座標点を タップします。

ます。

3 1点目に、点名が表示され









- 5 [座標] がオンになっている ことを確認して、2点目の 座標点をタップします。
- 6 2点目に、点名が表示され ます。







- ⑦ 距離の基準となる点を [1点目] または [2点目] から選択します。
- [距離] に、基準点からの距離を入力します。





画面を上にスクロールして、
 計算結果を確認します。





 2 登録する交点の点名を 入力します。

3 [登録] をタップします。

交点の座標が登録され ます。





#### 交点の Z 座標について

延長点オフセットの場合、1点目と2点目のZ座標から比例計算で算出した値が、 交点のZ座標になります。

## 登録される座標の属性は

座標の属性は「その他」で登録されます。



# 1-5 直線の平行移動

1点目と2点目を結んだ直線(線分)を平行移動して、交点(線分の端点)を求めます。

# ■交点計算を開く

- ホーム画面の [データ管理]を タップします。
- 2 [座標データ]をタップ します。

1 サンプル模型データ		
		[]
データ管理	設計管理	図面表示
<u></u>		0 ;;;
器械設置	測設	観測
♪ 3D施工		
な 朝測設定 接続 「	<ul> <li></li></ul>	© <b>‡</b> [₽ 1.000m -%



3 [交点計算]をタップ します。

交点計算が開きます。

戻る	座標データ管理
Υ <u>α</u>	
点名	X/Y/Z座標
🔲 bs1	23.900 4.700 ~ 0.000
🔲 a1	20.600 10.900 ~ 0.000
🔲 a2	16.500 13.000 ~ 0.000
■ a3	15.900 15.100 ~ 0.000
$\underline{\mathbf{S}}$	16.700
くした。 交点計算 追加	



# ■直線の平行移動を開く

 [直線の平行移動]を タップします。

> 直線の平行移動が 開きます。





## ■交点計算をおこなう

- 1点目を指定します。

   「オンになっている ことを確認します。 オンになっていない場合は、 タップしてオンにします。
- ② [座標]をタップして、オン にし、1点目の座標点を タップします。







 1点目に、点名が表示され ます。

- 2点目を指定します。

   [2点]がオンになっている
   ことを確認します。
   オンになっていない場合は、
   タップしてオンにします。
- 5 [座標] がオンになっている ことを確認して、2点目の 座標点をタップします。





- 2点目に、点名が表示されます。
- [距離]に直線(線分)
   を平行移動する距離を入力します。



#### 距離の方向について

1点目から2点目に向かって右方向に交点を求める場合は距離を「+」で、 左方向に交点を求める場合は距離を「-」で入力します。

- 画面を上にスクロールします。
- ② [座標1]をタップして、 1点目の計算結果を確認し ます。





- [座標2] をタップして、
   2点目の計算結果を確認します。
- 登録する交点の点名を
   入力します。
- 5 [登録]をタップします。

交点(座標1と座標2)が 2点登録されます。





## 交点の Ζ 座標について

直線の平行移動の場合、1点目のZ座標が座標1のZ座標に、 2点目のZ座標が座標2のZ座標になります。

## 登録される座標の属性は

座標の属性は「その他」で登録されます。

