測量計算・電子野帳（TS）

A-SurveyAd

Android

エース プロジェクト

2022/12

Ver4.1.3 で追加、修正された機能を説明します。

・マルチボタンに、マルチコマンドを追加
・GeoCOM パワーサーチを別コマンドに変更

１、マルチボタンに、マルチコマンドを追加

要望がありましたので、マルチボタンに機能を追加しました。
MultiBton.txt　を　OS が 4.4 以下の場合は、MicroSD の
Jp.Asurvey　フォルダにコピーです。
4.4 以上の場合は、Android 機本体の ASurvey 測量フォルダに
コピーです。

MultiBton.txt に、下記の３個が追加されています。
75,マルチ 1/コマンド 1
76,マルチ 2/コマンド 2
77,マルチ 3/コマンド 3
マルチ 1～3 の名称は、自由に変更してください。
このマルチボタンは、「放射トラバース」のみで使用できます。

要望は、良く使う手順をマルチボタンで実現したいというものです。
ユーザの方は、ライカの GeoCOM ユーザで
例えば

マルチ１ボタンに
　360 度プリズムを指定
　自動追尾を開始
　FAST を指定

この３個の処理を、実行するというものです。

マルチ 2 ボタンに
　自動追尾を停止、マニュアル視準
　シート
これも、マルチボタンで実行。

こうする事で、操作が１ボタンで出来ますね。
マルチ１とマルチ２を配置しておけば、２つの設定を切り替えて作業できます。
これが要望でした。
マルチ３まで使用できます。

マルチコマンドの構成

マルチという名称のフォルダがあります。

その構造は

マルチ

-----GeoCOM　　：ライカ GeoCOM(モーター機)

-----ソキアトプコン　　：ソキア・トプコン(モーター機)

-----トプコン　　：トプコン GPT(モーター機)

-----ライカ　　：ライカ TPS(GSI8)

-----ライカモータ　　：ライカ（モーター機）

の５個のフォルダがあります。

「TS 条件」が上記の５種類の設定の場合に使用できます。

この５個のフォルダに、３個のファイルがあります。

Multi_1.txt　　：75,マルチ 1/コマンド 1

Multi_2.txt　　：76,マルチ 2/コマンド 2

Multi_3.txt　　：77,マルチ 3/コマンド 3

この３個のファイルの内容は、同じ構成です。

GeoCOM フォルダの Multi_1.txt は下記になっています。

0,27,ライカ GeoCOM　　：ヘッダー　27＝GeoCOM　数値以外はコメント

1,18,360　　：ターゲット　18＝測距モードでの番号、後はコメント

2,1,自動追尾　　：自動モード指定

3,6,FAST　　：測距モード　6＝測距モードでの番号

ヘッダーの　数値は固定値です。

変更しないでください。

27　：ライカ GeoCOM（モーター機）

25　：ソキア・トプコン(モーター機)

17　：トプコン GPT(モーター機)

3　：ライカ TPS(GSI8)

6　：ライカ（モーター機）

1,　ターゲットの指定

2,　自動モードの指定

3,　測距モードの指定

に固定です。

1,18,360　　：ターゲット　18＝測距モードでの番号、後はコメント
2,1,自動追尾　　：自動モード指定
3,6,FAST　　：測距モード　6＝測距モードでの番号

とある様に、３個のコマンドを実行できます。３個だけです。

下記は、初期値の測距モードリストです。
先頭は 0 から始まります。
0～11 までは固定ですね。
15 以降は、TPS1200Pr.txt　の内容になりますので、ユーザの設定で変わります。

1,18　とありますので、ミニ 360 30.0mm を指定です。
3,6,　とありますので、FAST 指定です。

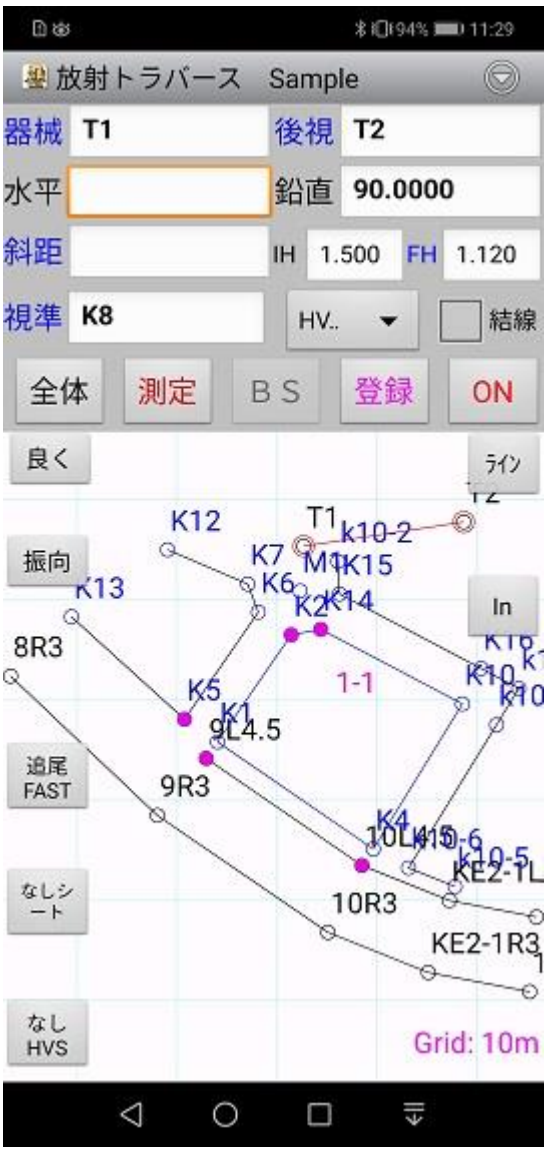
ライカの場合、測距モードには追尾の指定がありません。
TS 条件や、振向サーチで指定します。
そこで、ライカの場合のみ特別の設定です。
2,1
の　1=自動追尾
　　2=自動視準
　　0＝なし
とします。
これを実行すると、「TS 条件」（放射トラ）の設定も変更されます。
「振向サーチ」も同様に変更されます。

Multi_2.txt をみてみると
0,27,ライカ GeoCOM
1,-1,
2,0,なし
3,5,シート
となっています。
ターゲットの指定は、-1 でしないです。
自動モードは、0 で“なし”です。
測距モードは、5 でシートです。

Multi_3.txt をみてみると
0,27,ライカ GeoCOM
1,16,0mm 34.4mm
2,0,なし
3,3,HVS

となっています。
ターゲットの指定は、16 です。
自動モードは、0 で“なし”です。
測距モードは、3 で HVS 通常です。

ターゲットや、測距モード、自動モードを
指定しない場合は、-1 です。



３個のマルチコマンドボタンを配置しています。
それぞれ、内容が判るように名称を変更しています。

ソキアトプコン　フォルダのファイルを見てみます。
TS 条件は、ソキア・トプコン(モーター機)です。
Multi_1.txt
0,25,ソキア・トプコン
1,18,360
2,10,追尾開始
3,3,精密

先頭は 0 から始まります。
0～12 までは固定です。
12 以降は、TargetSRX.txt　の内容になりますので、ユーザの設定で変わります。

1,18　　：360°　-7mm　径 34mm
2,10　　：追尾開始
3,3　　：精密
測距モードにある指示を、順番に実行です。

Multi_3.txt を見てみると
0,25,ソキア・トプコン
1,13　　：プリズム 0mm 径 58mm
2,12　　：追尾停止
3,3　　：精密

ターゲットを、0mm
追尾を停止
測距モードを、精密

この 3 個の処理を行います。

トプコン　トプコン GPT(モーター機)
Multi_1.txt

0,17,トプコン
1,-1,
2,11,追尾開始
3,4,コース

測距モードは全て固定です。

1,-1	ターゲット指定なし
2,11	追尾開始
3,4	測距モード　コース

Multi_2.txt
0,17,トプコン
1,-1,
2,12,追尾停止
3,3,ファイン

1,-1	ターゲット指定なし
2,12	追尾停止
3,5	ファイン

ライカ　　ライカ TPS(GSI8)

Multi_1.txt

0,3,ライカ
1,8,標準
2,-1,
3,3,HVS

6 以降は、LicaTarget.txt　の内容になりますので、ユーザの設定で変わります。

1,8	ターゲット	標準
2,-1	指定しない	
3,3	測距モード	HVS

ライカモーター　　ライカ（モーター機）

Multi_1.txt
　0,6,ライカ
　1,14,360
　2,1,自動追尾
　3,6,FAST

10 以降は、LicaTarget.txt　の内容になりますので、ユーザの設定で変わります。

1,14　　ターゲット　360°
2,1　　自動追尾
3,6　　測距モード　FAST

ライカの場合、測距モードには追尾の指定がありません。
TS 条件や、振向サーチで指定します。
そこで、ライカの場合のみ特別の設定です。
2,1
の　1=自動追尾
　　2=自動視準
　　0＝なし
とします。
これを実行すると、「TS 条件」（放射トラ）の設定も変更されます。
「振向サーチ」も変更されます。

Multi_2.txt
0,6,ライカ
1,-1,
2,0,なし
3,5,シート

1,-1　　ターゲット指定なし,
2,0　　なし
3,5　　測距モード　シート

Multi_3.txt
0,6,ライカ
1,13,GMP111
2,0,なし
3,3,HVS

1,13　　プリズム　GMP111
2,0　　なし
3,3　　測距モード　HVS

Multi_〇.txt の内容を、自由に変更しマルチコマンドとして
使用してください。
マルチボタンの名称を、配置時に判り易い名称に変更してください。
必ず、テストをしてから使用してください。

設定のファイルは 「マルチ」 フォルダです。
フォルダ毎 OS が 4.4 以下の場合は、MicroSD の
Jp.Asurvey フォルダにコピーです。

4.4 以上の場合は、Android 機本体の ASurvey 測量フォルダに
自動でコピーされます。
容易に変更できるように、今回のファイルは ASurvey 測量フォルダに
しました。

2、GeoCOM パワーサーチを別コマンドに変更

「TS 条件」の「ライカ GeoCOM(モーター機)」で

□パワーサーチ　OP　　にチェック
□パワーサーチ範囲は上記を使用　チェック無し
この設定で、「サーチ」を実行した場合のコマンドを変更しました。
右回りでサーチします。

TS の LOCK 機能を使用する場合も、上記設定です。