

「TS 条件」 ソキア・トプコン モーター機 (PS,FX,OS 含む)

T S 側の設定で、“チェックサム” 有りにしてください。

新機種 GT、ix での設定

・通信タイプ

S タイプ : ソキア こちらを選択

T タイプ : トプコン GTS のコマンド

S タイプ を選択して

“チェックサム” を“あり”にして
ください。

コントローラー は、“全て”

(新機種の Bluetooth は、スレーブに固定)

←SRX-X(Ver.22-21 以降)、SX , DS , DX , GT , ix

を使用している方は、ここにチェックを
付けてください。

トプコン PS は、チェック無し

これは、「振向サーチ」の4方向矢印による
旋回命令の、新旧を選択するものです。
チェックを付けると、新命令になります。

チェックを外しての使用も可能なので

旋回の動作を確認し、使い易い方で使用してください。

ゼロセット、測距モードの選択ができます。

Ver1.3.0 、**Ver1.3.8** の説明書をご覧ください。

Ver1.6.0 [振向サーチ]機能(オプション)

Ver1.7.3 ソキア (モーター機)、自動追尾対応

Ver1.7.4 ソキア (モーター機)、自動追尾、杭打ち連続測定。

Ver1.7.5 ソキア (モーター機)、追加説明。

Ver2.1.1 ソキア (モーター機)、追加説明。

Ver2.5.4 トプコン GT、ソキア ix

TS 側の BlueTooth の設定で、マスターとスレーブがある場合はこれを、スレーブにします。(GT、iX はスレーブに固定)
後は、Android のソフトから、接続です。

[BlueTooth 接続 New.pdf](#) です。

トプコン PS は、SRX と同じなので、スレーブに設定してください。

TS 側で PIN コードを設定していない場合は

A-AdB の「BlueTooth 設定」で、“**セキュリティ**” の項目で **OFF** を選択してください。

自動視準機で使用する場合は、(GT-5、DS、iX-5、DXなどの自動視準機)

サーチ方法：グローバル or RC

追尾設定：自動視準

杭打ち追尾を停止しない：OFF

にします。

自動追尾も自動視準機能も使用しないで使用する場合は、(手動視準)

サーチ方法：なし

にします。

旋回やサーチは、出来ます。

リモートキャッチャー (RC) と BlueTooth 接続する場合、

サーチ方法：RC

RC-PR3 の PIN コードは 0123 です。

RC-PR4、RC-PR5 で PIN コードを設定していない場合は

A-AdB の「BlueTooth 設定」で、“**セキュリティ**” の項目で **OFF** を選択してください。

RC-PR4、RC-PR5 の PIN コード(COM2)を設定する場合は、

メーカー (販売店) に依頼してください。

GT、ix、DXi

TS 側の設定で、「ワンマン観測」での使用はできません。

これはメーカーのソフトのモードです。

通常モードで使用してください。

DX

チェックサム：あり 、スレーブ

9. 外部機器との接続

● 設定項目と各選択肢

(＊：工場出荷時の設定)

- (1) 通信モード
RS232C ＊ / Bluetooth
- (2) チェックサム
あり / なし ＊
- (3) コントローラー
リモート / 2WAY / 全て ＊
- (4) 出力タイプ
REC-A ＊（測定をし直して出力） /
REC-B（表示中データを出力）
- (5) デリミター
ETX ＊ / ETX+CR / ETX+CR+LF
データの最後にキャリッジリターン
(CR) やラインフィード (LF) を付加する
かどうかを設定します。
- (6) モーターステート
On（旋回情報付加） / Off ＊
- (7) ACK モード
On ＊ / Off



・ (5) ～ (7) は GTS コマンドを使用する機器を接続するときに設定します。

2. 接続モードを設定する

「Bluetooth」タブを選択して「モード」を設定します。

工場出荷時は「スレーブ」しか選択できません。「マスター」は通信する機器を登録していないと、選択できません。通信する機器を登録してください。

🔗 接続モード：「9.1 Bluetooth 通信の設定」
🔗 接続モード」

GT, i X

チェックサム：あり、スレーブ

9. 外部機器との接続

本機は、データコレクターなどと接続するための接続方法として、Bluetooth無線通信とRS232C通信に対応しています。インターネットへの接続方法としては有線LANとDMZに対応しています。また、USBメモリーとUSB接続にも対応し、データの出力も可能です。通信の相手はそれぞれの機器の取扱説明書も併せてご覧ください。

- Bluetooth通信をする場合は、「4.3 Bluetooth無線通信/有線LANについて」もご覧ください。

9.1 Bluetooth通信の設定

本機はBluetooth無線通信により、データコレクターとワイヤレスで通信することができます。

接続モード

Bluetooth通信では、機器間には「マスター」「スレーブ」の関係があります。本機は「スレーブ」設定で、データコレクターと組み合わせて測定データの記録を行う場合はデータコレクターが「マスター」になります。

手順 1 Bluetooth通信のための設定をする

1. 通信設定モードに入る
設定モードで「通信」を選択します。



2. 通信モードをBluetoothに設定する
<通信設定>で「通信タイプ」を選択します。



「通信モード」を「Bluetooth」に設定します。



3. 通信タイプをTタイプに設定する

<通信設定>で「通信タイプ」を選択します。



「Tタイプ」を選択します。

- 2way コマンドを使用する機器を接続するときには「Sタイプ」を選択します。



4. Tタイプの通信条件を設定する

● 設定項目と各選択肢(*:工場出荷時の設定)

- 出力タイプ
REC-A * (測定をし直して出力) / REC-B (表示中データを出力)
デリミター
ETX * / ETX+CR / ETX+CR+LF
データの最後にキャリッジリターン (CR) やラインフィード (LF) を付加するかどうかを設定します。
- トラックステート
On (追尾情報付加) / Off *
- ACK モード
On * / Off



Bluetooth通信中に通信条件の設定を変更すると、通信は切断されます。

当社が推奨しているプログラムが搭載されているデータコレクターとBluetooth通信する場合には、工場出荷時の設定のまま使用できます。接続ができない場合は、データコレクターと本機の通信条件を確認してください。

37

9. 外部機器との接続

5. 認証のあり/なしを選択する

<通信設定>で「Bluetooth」を選択します。



認証を「あり」にすると、通信する機器間でパスワードの入力が必要になります。



6. パスキーを入力する(認証を「あり」にした場合)

通信する機器のパスワードを入力します。認証を「なし」に選択した場合でも、通信する機器で認証設定されているときは「パスワード」の設定が必要です。

- 数字16桁まで入力できます。入力すると「* * * * *」と表示されます。工場出荷時は「0123」に設定されています。



7. 設定を終了する

[Enter] を押して、設定を終了します。

続けてBluetooth通信を行います。

②「9.2 本機とBluetooth機器との通信」

手順3で「Sタイプ」を選択した場合は以下の設定項目が表示されます。

- チェックサム
あり/なし*
- デリミター
リモート/2WAY/全て*

チェックサムとは、TS から送られてくるデータに
欠落や文字化けなど、データエラーが発生していないか
チェックする機能です。
これを「**あり**」にする事で、信頼できる通信となります。
よって、A-AdB ではチェックサム「**あり**」を規定としています。

「モーター」 設定 ソフトキー	「追尾設定」が「自動視準」設定		「追尾設定」が 「なし」設定
	「サーチ方法」が 「リモートキャッチャー」 設定	「サーチ方法」が 「グローバルサーチ」 設定	
【サーチ】	プリズムを自動視準		
【測距】	引き込みをして距離と 角度を測定	プリズムを自動視準し て距離と角度を測定	距離と角度を測定
【引込】	リモートキャッチャーのリモコンに近い方向に回転をして自動視準		
【←引込】	リモートキャッチャーのリモコン側から見て反時計回り（左回り）に回転 をして自動視準		
【→引込】	リモートキャッチャーのリモコン側から見て時計回り（右回り）に回転を して自動視準		
【引込継続】	現在の測定位置を無効とし、継続して引き込み		
【追尾開始】	引き込みをして自動追 尾を開始	自動視準して自動追尾 を開始	自動追尾を開始 *1

*1: 「追尾設定」が「なし」設定時の【自動追尾】は、次の動作になります。
「リモートキャッチャー」選択時：引き込みをしてから自動追尾を開始
「グローバルサーチ」選択時：自動視準をしてから自動追尾を開始

「モーター」 設定 ソフトキー	「追尾設定」が「自動追尾」設定時		「追尾設定」が 「なし」設定
	「サーチ方法」が 「リモートキャッチャー」 設定	「サーチ方法」が 「グローバルサーチ」 設定	
【サーチ】	プリズムを自動視準して自動追尾		プリズムを自動視準
【測距】	引き込みをして測距し ながら自動追尾	プリズムを自動視準し て測距・自動追尾	距離と角度を測定
【引込】	リモートキャッチャーのリモコンに近い方向に 回転をして自動視準・自動追尾		リモートキャッチャー のリモコンの設定に 従った方向に回転をし て自動視準
【←引込】	リモートキャッチャーのリモコン側から見て反 時計回り（左回り）に回転をして自動視準・自 動追尾		リモートキャッチャー のリモコン側から見て 反時計回り（左回り） に回転をして自動視準
【→引込】	リモートキャッチャーのリモコン側から見て時 計回り（右回り）に回転をして自動視準・自動 追尾		リモートキャッチャー のリモコン側から見て 時計回り（右回り）に 回転をして自動視準
【引込継続】	現在の測定位置を無効とし、継続して引き込 み・自動追尾		現在の測定位置を無効 とし、継続して引き込 み
【追尾開始】	引き込みをして自動追 尾を開始	自動視準して自動追尾 を開始	自動追尾を開始 * 1

* 1: 「追尾設定」が「なし」設定時の【自動追尾】は、次の動作になります。
「リモートキャッチャー」選択時：引き込みをしてから自動追尾を開始
「グローバルサーチ」選択時：自動視準をしてから自動追尾を開始

タイムアウト：T S の測距に掛かる時間 + α で設定します。

指定時間内に、データを取得できない場合は

“タイムアウトエラー” と案内されます。

原因を解消し、再度測定してください。

ウェイト：T S への命令を連続で出す場合に、入力時間待つて処理します。

500 ミリ秒は、0.5 秒になります。

測距回数：距離の測定回数です。座標計算は平均が使用されます。

A P A ファイルや記録簿には、全データが保存されます。

「測距モード」から、自動追尾を開始できます。マルチボタンにもあります。





ターゲットは、TargetSRX.txt を編集し、自由に変更できます。
説明書 A-SurveyAd_211.pdf

