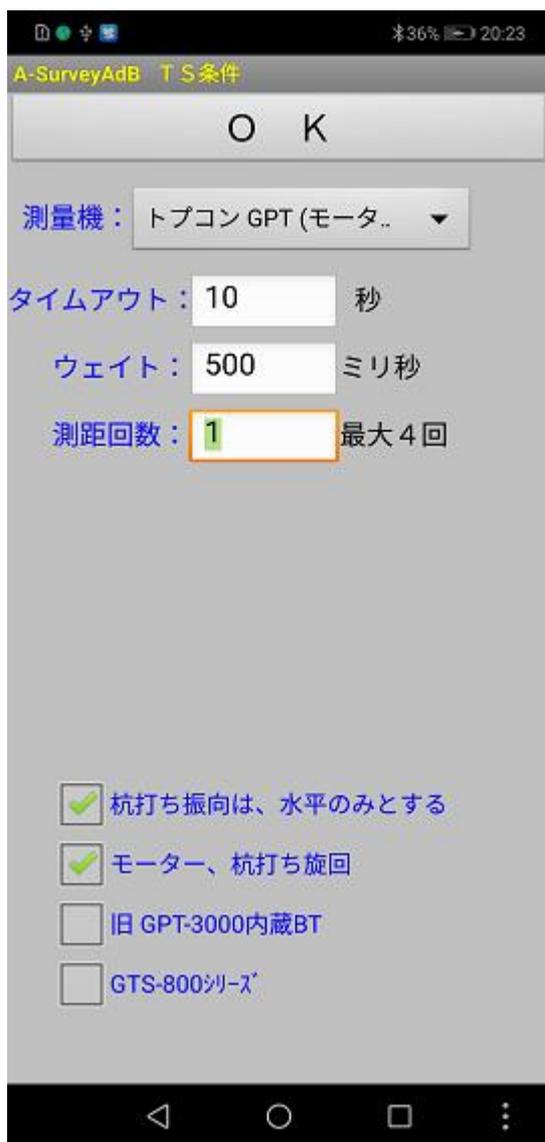


「TS 条件」トプコン

TS 側の設定で、CRLF を ON にしてください。



- <——モーター機以外は、チェックなし
モーター機は、用途により。
- <——モーター機以外は、チェックなし
- <——旧 GPT-3000 の内蔵 Bluetooth を
使用する場合。
- <——800 シリーズの場合

Ver1.5.9 追加説明。

Ver2.4.6 追加説明：**自動追尾**

[Android Tuikai.PDF](#) 対回観測オプション

Ver2.0.5 追加説明。(トプコン GPT(モーター機)は、半自動対回)

[半自動対回]は、自動視準しません。
望遠鏡の反転、旋回を行います
視準の確認を自身で望遠鏡をのぞいて、確認し調整します。
水平、鉛直に旋回しているので、正しければ、そのまま OK です。

自動対回は使わない方が多く、
この[半自動対回]を皆さん、使用されていて A-AdB の好評な機能の一つです。

「放射トラバース」などでも、自動視準しません。
自動視準は「サーチ」で行います。
なので、自動視準を使う場合は「サーチ」し
”ロックしました”の後に「測定」です。

6.1.1 条件設定

工場出荷時（標準）の設定は、選択項目欄にアンダーラインで示しています。

項目	選択項目	内 容
条件設定 1		
最小角表示	<u>通常</u> / 最小	角度の最小表示単位を選択します。
ファイン表示	<u>1mm</u> / 0.2mm	ファインモードでの距離測定 of 最小単位を選択します。
チルト	オフ / <u>1軸オン</u> / <u>2軸オン</u>	チルト補正を行うかどうかを選択します。また 1 軸補正にするか 2 軸補正にするかも選択できます。
3 軸補正	オフ / オン	機械誤差の補正機能を使用するかどうかを選択します。 ● オンにするときは、あらかじめ「7.5.1 3 軸誤差補正定数の調整」を行ってください。
電源 ON モード	角度 / 距離	電源 ON 時の測定モードを角度測定または距離測定にするかを選択します。
距離モード	<u>ファイン</u> / コース 1mm / コース 10mm	電源 ON 後、最初に距離測定にしたときの測定モードを選択します。
距離表示	水平 & 比高 / <u>斜距離</u>	電源 ON 後、最初に距離測定にしたときの距離表示を選択します。
V 角 0 位置	<u>天頂</u> / 水平	鉛直角の表示が水平 0 からか、天頂 0 からかを選択します。
測定回数	<u>連続</u> / N 回	電源 ON 後、最初に距離測定にしたときの距離測定モードを選択します。
座標表示	<u>XYH</u> / YXH	座標の表示順 (XYH または YXH) を設定します。

項目	選択項目	内 容
共通パラメーター		
記録キー出力対象	<u>RS-232C</u> / SS 無線 / Bluetooth	記録キー出力時の出力対象を選択します。
XYH 出力	<u>標準</u> / 11 桁 +SD	座標測定データの出力時の桁数を標準にするか、11 桁 +SD にするかを選択します。
出力タイプ	<u>REC-A</u> / REC-B	データの出力タイプを選択します。 REC-A：新しく測定をし直してデータを出力します。 REC-B：現在表示されているデータを出力します。
トラックステート	オフ / オン	追尾情報付加を選択します。 オフ：行わない オン：行う
記録キー（自動視準）	オフ / オン	測定データ出力の前に自動視準するかを選択します。
RS-232C		
ボーレート	<u>1200</u> / 2400 / 4800 / 9600 / 19200	通信速度を選択します。
データ長	<u>7ビット</u> / 8ビット	データ長を選択します。
パリティビット	なし / <u>偶数</u> / 奇数	パリティを選択します。
ストップビット	<u>1ビット</u> / 2ビット	ストップビットを選択します。
CR, LF	オフ / <u>オン</u>	データの出力時、データの最後にキャリッジターン (CR, LF)、ラインフィード (LF) を付加するかを選択します。
ACK モード	オフ / オン	外部機器との通信手順を設定します。 オン：通常の手順で行う。 オフ：外部機器から [ACK] 信号が省略されてもデータの再送は行わない。

タイムアウト：TS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：TS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。
APAファイルや記録簿には、全データが保存されます。