



Trimble Access™

一般測量



バージョン 2017.10
改訂 A
2017 年 3 月

法的情報

Trimble Inc.

www.trimble.com

著作権と商標

© 2009-2017 年, Trimble Navigation Limited. 著作権所有。

Trimble、地球儀と三角形のロゴ、Autolock、CenterPoint、 FOCUS、 Geodimeter、 GPS Pathfinder、 GPS Total Station、 OmniSTAR、 RealWorks、 Spectra Precision、 Terramodel、 Tracklight、 およびxFillは、米国登録商標特許庁に、そしてその他の国々で登録されたTrimble Inc. の登録商標です。

Access、 FastStatic、 FineLockGX、 RoadLink、 TerraFlex、 Trimble Business Center、 Trimble Geomatics Office、 Trimble Link、 Trimble RTX Trimble Survey Controller、 Trimble Total Control、 TRIMMARK、 VISION、 VRS、 VRS Now、 VXおよびZephyrは、 Trimble Inc. の商標です。

Microsoft、 ActiveSync、 Excel、 Internet Explorer、 Windows、 Windows Mobile、 Windows VistaおよびWordは、米国および/またはその他諸国におけるMicrosoft Corporationの登録商標または商標です。

Bluetooth という言葉のマークやロゴは、Bluetooth SIG, Inc. が所有しており、Trimble Inc. は許可を受けてそれを使用しています。

Wi-FiはWi-Fi Allianceの登録商標です。

その他の商標はそれぞれの所有者に帰属します。

本ソフトウェアの一部はIndependent JPEG Group の製品に基づいており、RSA Data Security, IncのMD5 Message-Digest Algorithmを使用しています。

目次

1	はじめに	12
	はじめに	12
2	一般操作	15
	一般測量画面	15
	ステータス バー	15
	ステータスライン	19
	一般測量ボタン	20
	ショートカット	23
	コントローラ	26
	Trimble TSC3コントローラ	27
	Trimbleタブレット	31
	Trimble CUコントローラ	35
	Trimble Geo7Xコントローラ概要	41
	Trimble GeoXRコントローラ概要	45
	Trimble Slate コントローラ	48
	Trimble S3コントローラ概要	51
	Trimble C5トータルステーション	53
	Trimble M3トータルステーション	55
	コントローラのキーボード機能	57
	P4TモバイルBluetoothプリンタからの印刷	62
	四象限方位の入力	63
	計算機	63
	トラブルシューティング	64
3	ジョブ操作	71
	ジョブ メニュー	71
	ジョブの管理	71
	ファイル管理	74
	ジョブ修復 ウィザード	78
	ジョブのプロパティ のレビューまたは編集をする	78
	ジョブに保存されたデータのレビュー	79
	ポイントマネージャ内でのデータ管理	84
	座標表示	92
	ステーションとオフセット	94
	QCグラフ	94
	ポイントの保存	96
	マップの表示	98
	AccessVision	105

マップ内に表示するデータの選択	106
現在のジョブへのファイルの関連付け	107
データファイルをマップレイヤとして追加する	109
頻出タスクに対するマップの使用	114
表面と土量	119
定義された条件を使用して点を選択する	120
単位	123
日付と時刻	126
座標計算設定	126
CADツールバー	132
オフセットライン	137
交点の計算	137
特徴ライブラリの使用	138
追加設定	143
メディアファイル	146
画像上の描画	149
カメラを使用して画像をキャプチャする	150
スナップショットへの注釈	155
メディアファイルをリンクする	155
ジョブ間のコピー	161
固定 および カスタム フォーマットファイルのインポートまたはエクスポート	162
外部装置間のASCII データの送受信	162
固定形式のファイルをインポートおよびエクスポートする	168
カスタムフォーマットファイルのエクスポート	171
カスタムフォーマットファイルのインポート	175
ジョブファイルを異なる場所にコピーする	177
ジョブファイルを異なる場所からコピーする	178
4 キー入力	179
キー入力 メニュー	179
ポイントのキー入力	179
キー入力ライン	180
円弧のキー入力	181
線形のキー入力	186
キー入力メモ	189
5 座標計算	190
座標計算メニュー	190
豪t算	191
ポイント計算	192
面積計算	198

土量の計算	200
距離の計算	202
方位計算	203
平均の演算	206
円弧解	208
正三角形解	214
ライン分割	215
拷弧分割	217
変換	220
トラバース	225
テープ距離	227
計算機	228
ポップアップリストの選択肢	230
6 測量 - 一般測量	231
Measuring and staking out	231
接続するには	232
コードの測定	232
7 一般測量 - 設置	239
従来式の測量 — はじめに	239
従来 of 測量スタイルの設定を行なう	239
従来型機器の設定	240
従来型機器の種類	243
地形ポイント設定を設定する	249
従来型機器への自動接続	249
ロボティック測定 of 準備を行う	250
ステーション設置 — 概要	252
ステーション設置	255
ステーション設置プラス	258
「ステーション設置プラス」または「交会法」での角観測	262
ステーション標高	265
交会法	266
参照ライン	270
ステーション of スキャン	272
ステーション設置プラス、交会法、角観測オプション	273
従来型機器 of 補正	275
ターゲット情報	277
プリズム定数	279
GDM CU プログラム	280
高度な測地系サポート	283
測量を開始する	284

測量終了	284
8 一般測量 - 測定	285
一般測量でポイントの測定	285
一般測量で地形ポイントの測定	287
正・反でポイントの測定	288
連続地形測量 - 一般測量	291
角度と距離	293
観測平均化	294
角度オフセット、水平角度オフセット、および鉛直角度オフセット	294
距離オフセット	295
平面上のポイントを測定する	297
3D軸の測定	298
2重プリズムオフセット	300
円形オブジェクト	301
角観測	302
遠隔対象	306
SX10スキャニングトータルステーションを使用してスキャンする	307
SX10スキャニングトータルステーションを使用してパノラマをキャプチャする	311
VX または S Series トータルステーションでスキャンを行う	313
VX または S Series トータルステーションでパノラマをキャプチャする	318
VX または S Series トータルステーションで表面のスキャンを行う	320
チェック地形とチェック後視ポイント	323
高速フィックス	324
9 測量 - キャリブレーション	325
キャリブレーション	325
サイト キャリブレーションのために測量スタイルを設定	327
マニュアルキャリブレーション	328
自動キャリブレーション	329
10 GNSS測量 - 設置	332
GNSS測量 — はじめに	332
測量スタイルの設定	332
移動局と基準局のオプション	334
データリンクオプション	342
測定方法オプション	342
PP初期化時間	345
GNSS受信機への自動接続	346
移動局受信機用に機器をセットアップ	347
アンテナ高の測定	348

アンテナ.iniファイル	352
基準局受信機のセットアップ	353
単一の無線周波数で複数の基準局を操作	359
広域RTK測量	361
RTKオンデマンド	362
RTX補正サービス	363
衛星ベースの補強システム (SBAS)	367
OmniSTARディファレンシャル補正情報サービス	368
移動局測量の開始	371
初期化	373
ダイヤルイン接続を使用してリアルタイム測量を開始	377
モバイルインターネット接続を使用してリアルタイム測量を開始	378
基準局をリダイヤル	379
移動局測量の終了	379
11 GNSS測量 - 測定	381
補正されたポイントをGNSS測量で測定	381
地形ポイント	384
補正されたポイント	385
チルトセンサと磁力計内蔵GNSS受信機の使用	387
観測した基準点	391
ラピッドポイント	392
FastStatic ポイント	393
連続地形測量 - GNSS	395
高速フィックス	397
チェックポイント	398
レーザー測距儀でポイントを測定する	398
12 測量 - 統合	400
統合測量	400
統合測量移動局標尺	403
13 一般測量 - 撮影	405
Trimble V10イメージング移動局	405
機器セットアップ	405
高さ測定方法	408
一般測量によるポイントの測定時のパノラマ撮影	413
GNSS測量によるポイントの測定時のパノラマ撮影	414
HDRイメージング	415
ポイントへのパノラマの添付	416
V10フォトステーションの撮影範囲	416
V10カメラキャリブレーションチェック	418

V10 eBubbleオプション	418
V10磁力計のキャリブレーション	419
14 測量 - 杭打ち	421
杭打ち - 概要	421
杭打ち表示モードの設定	422
杭打ち作業中のグラフィック表示の使用	425
杭打ち - オプション	426
杭打ちしたポイントの詳細	427
ポイントの杭打ち	431
ラインの杭打ち	439
円弧の杭打ち	443
線形の杭打ち	446
Staking out to the alignment	452
ストリング上にステーションを杭打ちする	453
線型からサイドスロープを杭打ちする	454
線形からのスキューオフセット地点でステーションを杭打ちする	456
ヒンジ導出方法	459
横断面表示	459
工事オフセットの指定	459
サイドスロープの指定	461
キャッチポイント	462
キャッチポイント杭打ちデルタ	463
デジタル地勢モデル (DTM)	464
高度までのくい打ち	466
15 測量の設定	467
設定メニュー	467
測量スタイル	468
測量の種類	469
レーザ測距儀のための測量スタイルの設定	469
エコーサウンダー	473
NMEA出力	477
重複ポイントの許容値	478
特徴ライブラリ	481
無線機データリンクの設定	488
セルラー式モデム - 概要	490
インターネットデータリンクの設定	491
ダイヤルインデータリンクの設定	492
GNSSコンタクト	493
ダイヤルインデータリンクのためのGNSSコンタクトの作成	494
インターネットデータリンクのためのGNSSコンタクトの作成	495

インターネットに接続	502
Bluetooth	507
Wi-Fi	514
コンパス	515
コントローラ間でファイルを転送する	516
言語	517
サウンド イベント	517
テンプレート	518
補助GPS	519
16 機器	520
従来型機器メニュー	520
ポイントへナビゲート	521
ステーション設置詳細	522
電子レベル	522
EDM設定	524
レーザーポインター	526
回転	528
ジョイスティック	529
ターゲット照明	530
Tracklight	531
機器の設定	531
機器調整	535
Survey ベーシック	541
機器の機能	543
ターゲットの捕捉	545
ターゲット制御	550
Autolock	551
GPS 検索	557
中断されたターゲット観測	561
ビデオ	561
カメラオプション	568
データ出力	571
無線機設定	574
AT360 eBubbleオプション	576
接続	577
バッテリステータス	578
17 機器	579
機器メニュー	579
サポート対象のGNSS受信機	579
GNSS機器メニュー	579

GNSS 機器機能	580
衛星	582
受信機ファイル	584
位置	585
受信機ステータス	586
受信機設定	587
GNSS eBubbleオプション	588
磁力計のキャリブレーション	590
ポイントヘナビゲート	591
RTKネットワークステータス	592
バッテリーステータス	593
18 座標系	594
座標系	594
座標系データベースのカスタマイズ	595
縮尺係数のみ	597
投影	597
地表座標系	598
プロジェクト高度	598
投影なし / 測地なし	599
RTCMの送信	599
SnakeGrid	601
水平調整	601
垂直調整	601
座標系	602
Trimbleジオイドモデル - WGS-84ジオイドモデル対ローカル楕円体に基づくジオイドモデル	611
「オプション」ソフトキー	612
投影グリッド	614
シフトグリッド	614
19 データベース検索ルール	616
ダイナミックデータベース	616
検索ルール	617
検索ルールの例外	619
リンクファイルとその検索ルール	620
データベースで最適ポイントを見つける	620
重複ポイントと上書き	621
基準点クラスをポイントに割り当てる	622
20 一般測量 ソフトウェアが実行する計算	624
GNSSポジションに適用する変換	624

目次

楕円体計算	631
一般測量機の計算	631
通常の観測で記録される標準エラー	638
面積の計算	638
用語集	640

始めに

始めに

一般測量ソフトウェアは、光学およびGNSSセンサを使用した普通の測量作業向けの一般的な測量アプリケーションです。

一般測量ソフトウェアの基本的な使い方に関するヘルプは、次を参照してください。

[一般測量画面](#)

[コントローラ](#)

[トラブルシューティング](#)

一般測量ソフトウェアメニュー

Trimble Access メニューから一般測量 をタップします：

- [ジョブ](#)の管理
- データの [キー入力](#)
- [測量計算](#) 機能を実行する
- ポイントを [測定](#) する
- 点、線分、円弧、線形、DTMを[くい打ち](#)する
- [機器](#) を管理する

ジョブ メニュー

このメニューを使用して、ジョブの表示や管理、またはオフィスコンピューターや外部装置とデータ転送を行うことができます。

詳しくは、[ジョブ操作](#)を参照してください。

キー入力 メニュー

[キー入力メニュー](#)を使用し、キーパッドから一般測量ソフトウェアにデータを入力できます。

座標計算メニュー

[座標計算メニュー](#)を使用し、座標計算機能を実行することができます。メニュー オプションを使用することで、距離や方位、ポイント位置を様々な方法で計算できます。

1 始めに

計算によっては、投影を定義したり、縮尺係数のみの座標系を選択しなければなりません。

楕円体やグリッド、地表距離を表示するには、[座標計算の設定](#) スクリーンの「距離」フィールドを変更します。

「投影ない / 測地なし」座標系で座標計算を行うには、「距離」フィールドを「グリッド」に設定します。一般測量ソフトウェアが標準的なデカルト座標を計算します。入力したグリッド距離が地表の距離だった場合は、新たに計算されたグリッド座標は地表座標になります。

メモ - 「距離」フィールドが「地表」または「楕円体」に設定されている場合は、一般測量ソフトウェアは楕円体上での計算を試みます。この時点では関係が全く確立されていないため、座標を計算することはできません。

測定メニュー

測定メニューを使用し、ポイントやコード、連続地形ポイントを測定したり、サイトキャリブレーションを実行したりできます。

その他の詳細情報:

- 従来機器を使用した測定については、[一般測量でポイントの測定](#) を参照してください。
- GNSS機器を使用した測定については、[補正されたポイントをGNSS測量で測定](#) を参照してください。

杭打ちメニュー

[くい打ちメニュー](#)を使用し、ポイント、線、円弧、線形（ポリライン）、またはデジタル地形モデル（DTM）をくい打ちします。

機器メニュー

このメニューから、Trimbleコントローラに接続された機器に関する情報や、設定に使用された情報を見つけることができます。利用可能なオプションは、接続中の機器によって異なります。

さらに詳しい情報は、以下の詳しい手順や図をご参照下さい。

[従来型機器メニュー](#)

[GNSS機器メニュー](#)

さらに詳しい情報

このファイルの内容は、アプリケーションと共にコントローラ上にインストールされています。

このヘルプより詳しい情報やその更新に関しては、*Trimble Access*リリースノートTrimble Accessを参照してください。<http://apps.trimbleaccess.com/help>から、*Trimble Access*リリースノートの最新PDFファイルや、各Trimble Accessアプリケーションのヘルプファイルをダウンロードできます。

1 始めに

ヒント - Trimble AccessアプリケーションヘルプのPDFファイル間のリンクを正常に機能させるには、お使いのコンピュータ上の同一フォルダにPDFファイルをダウンロードし、ファイル名を変更しないようにします。

このアプリケーションを他のアプリケーションと使用するには、[他のアプリケーションとの相互作用](#) を参照してください。

(missing or bad snippet)

一般操作

一般測量画面

一般測量 スクリーン上のボタンやアイコンの説明は、以下を参照してください：

ステータス バー

ステータスライン



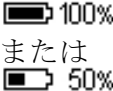
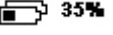
一般測量ボタン

ステータス バー

ステータスバーは、一般測量 スクリーンの右上にあります。コントローラに接続された機器によって、表示されるアイコンが決まります。

下の表がステータスバーのアイコンを説明します。

メモ - アイコンが、無線やプリズムなど特定モデルのものに似ていることがありますが、これらは共通アイコンで、無線機モデルやプリズムタイプが変わったとしても変更されることはありません。



アイコン	アイコンの意味
	コントローラは外部電源に接続されており、それから電力を得ています。
	コントローラは外部電源に接続されており、内蔵バッテリーを充電しています。
	電力残量が100%または50%です。このアイコンが上部にあるときは、コントローラバッテリーを指しています。アイコンがコントローラバッテリーよりも下にあるときは、外付けデバイスの電力残量を指しています。 Trimble C5 または M3 トータルステーションの場合、上のバッテリーアイコンは左側のバッテリーの状態を指し、下のバッテリーアイコンは右側のバッテリーの状態を指しています。
	このアイコンが表示されるのは、複数デバイスまたは複数バッテリーの搭載された1つのデバイスがコントローラに接続されたときです。「スタック」前面に表示されるパーセント率とバッテリーアイコンは、電力残量の最も少ない接続済みバッテリーの電力残量を示します。アイコンをタップすると、バッテリーステータス画面に表示される接続済み全デバイス内のバッテリー電力残量に関する情報を確認できます。

アイコン	アイコンの意味
	Trimble R10受信機を使用中
	Trimble R8s受信機を使用中
	Trimble V10イメージング移動局が使用されています。HDRイメージングが起動しているときは、HDRがアイコンの右に表示されます。
	Trimble R7受信機を使用中
	Trimble R9s または NetR9 Geospatial受信機を使用中
	Trimble R8受信機を使用中
	Trimble R2受信機を使用中
	5800受信機を使用中
	5700 GPS受信機を使用中
	Spectra Precision SP60受信機を使用中。
	Spectra Precision SP80受信機を使用中。
	外部アンテナを使用中。アンテナ高はアイコンの右側に示されます。
	Trimble SX10 スキャナーを使用中
	Trimble VX Spatial Station または Trimble S Series トータルステーションを使用中
	Trimble C5トータルステーションを使用中
	Trimble M3トータルステーションを使用中
	Spectra Precision® FOCUS® 35またはFOCUS 30トータルステーションを使用中です。
	Trimble 5600トータルステーションまたはTrimbleトータルステーションを使用中です。
 1.254	ステーションセットアップが終了すると、機器高が、該当する従来型機器のアイコンの右側に示されます。





アイコン	アイコンの意味
	一般測量機器はプリズムから戻ってくるEDM信号を受信しています。
	一般測量機器はターゲット(プリズム)にロックされました。
	一般測量機器はターゲット(プリズム)にロックされ、観測しています。
	高速標準(FSTD)モードにある一般測量機器は、高速標準計測が行なわれている間に角度を平均します。
	標準(STD)モードにある一般測量機器は、標準距離計測が行なわれている間に角度を平均します。
	捕捉(TRK)モードにある一般測量機器は、絶えず距離を計測し、ステータスリンクでそれを更新します。(TRKは通常杭打ちと連続地形で使用されます。)
	レーザーポインタがオンです。(DRモードのみ)
	高出力レーザーポインターがオンになりました。
	ロボティック機器からの無線信号の受信は停止しました。
	コンペンセータが無効になっています。
	自動接続が無効になっています。アイコンをタップし、自動接続を再開します。アイコンをもう一度タップし、「自動接続オプション」画面を表示させます。
	プリズムはロボティック機器にロックされています。プリズム定数(ミリメートル)とターゲットの高さはアイコンの右に表示されます。「1」はターゲット1が使用中であることを意味します。
	機器がDirect Reflexモードになったことを示すために、ターゲットアイコンは、DRアイコンに変わります。
	ターゲットアイコンは、一般測量機器のAutolockがオンになったけれどもまだターゲットにロックしていないことを示すために回転します。
	FineLockが有効になりました。
	長距離FineLockが有効になりました
	GPS 検索が使用できます。
	中断されたターゲット観測が有効になっています。

アイコン アイコンの意味	
	
	静止ポイントが計測されます。
	無線信号が受信されました。
	無線信号が受信されなくなりました。
	セルラー式モデムの信号を受信しています。
	セルラー式モデムの接続が切断されたか、補正情報の受信を停止しています。
	無線信号を受信しています。xFill®は必要に応じてRTKを提供する準備ができています。
	無線信号が受信されなくなりました。xFillがRTKの継続を有効にします。
	SBAS/OmniSTAR®信号を受信中です。
	RTX衛星信号が受信され、RTX位置情報が生成されています。
	RTX衛星からデータが受信されていますが、RTX位置情報を生成することはできません。
	RTX測量が稼働していますが、RTX衛星からデータが受信されていません。
	連続ポイントが計測されています。
	測量が実行されていない場合には、捕捉されている衛星数はアイコンの右に表示されます。測量が実行されている場合には、解に含まれる衛星数がアイコンの右に表示されます。
	リアルタイム測量が実行中。基準局データはネットワーク接続から移動局に送信されています。
	ネットワーク接続からのリアルタイム基準局データ送信は一時停止しています。基準局データ送信は、必要が生じたときに自動的に再開します。
	リアルタイム測量が実行中で、かつネットワーク接続から基準局データが受信中だが、受信機からの解はその基準局データをまだ使用していません。
	ネットワーク接続からの基準局データを使用するリアルタイム測量は停止しました。基準局ネットワーク接続は保持されていますが、リアルタイム基準局データは移動局に送信されません。
	リアルタイム測量を実行していますが、ネットワーク接続から基準局データを受信できません。

一般測量では、ステータスバーアイコンをタップし、以下の関連するスクリーンにアクセスすることができます:

アイコン	関連するスクリーン
	機器の機能 機器設定にアクセスするには、タップ&ホールドします
	ターゲット情報 ターゲットを変更し、ターゲット高やプリズム計数を編集できます

GNSS測量では、ステータスバーアイコンをタップし、以下の関連するスクリーンにアクセスします。

アイコン	関連するスクリーン
	受信機ステータス
	スカイプロット
	GNSS機能 受信機設定をタップ&ホールドします
	アンテナ情報 アンテナ計測方法とアンテナ高を編集できます

ステータスライン

ステータス ラインはスクリーンの下に表示されます。イベントやアクションが発生した時や、一般測量 ソフトウェアのスタートや現在の機能での継続ができない時に、メッセージを表示します。

コントローラが受信機に接続されている時、ステータスラインが現在の測量モードを表示します。下の表がモードに関して説明します。

測量モード	説明
測量待機中	受信機は接続されていますが、測量はスタートしていません。
RTX	現在の測量タイプはRTXです。
RTK: フィックス	現在のRTK 測量は初期化されました。解タイプはL1フィックスセンチメートルレベルです。
RTK: フロート	現在のRTK 測量は初期化されていません。解タイプはL1フロートです。
RTK: チェック	現在のRTK 測量は初期化の認証中です。
RTK: フィクス	現在のRTK 測量では無線機リンクがダウンしています。解は単独測位です。
RTK: SBAS	現在のRTK測量では無線リンクがダウンしています。解はSBASポジションです。






測量モード	説明
OmniSTAR VBS	現在の測量タイプはOmniSTAR VBS (ディファレンシャル補正後)
OmniSTAR HP	現在の測量タイプはOmniSTAR HP (高精度)
xFill	無線信号が受信されなくなりました。xFillがRTKの継続を有効にしています。
FastStatic	現在の測量タイプはFastStaticです。
PPK:初期化済み	現在の後処理キネマティック測量は初期化されました。後処理ではセンチメートルレベルの解が得られるはずです。
PPK:未初期化	現在の後処理キネマティック測量は初期化されていません。後処理ではセンチメートルレベルの解が得られるはずです。
インフィル:初期化済み	現在のキネマティック インフィル測量は初期化されました。後処理では、センチメートルレベルの解が得られるはずです。
インフィル:未初期化	現在のキネマティック インフィル測量は初期化されていません。後処理では、センチメートルレベルの解が得られるはずです。
インフィル	現在の測量タイプはディファレンシャルです。インフィル セッション中です。
SBAS	現在の測量タイプはディファレンシャルで、SBASからの信号を使用しています。

下の表は、HD-GNSS技術搭載受信機使用時のGNSS測量のステータスラインのアイコンを説明しています。

アイコン	アイコンの意味
✓	精度許容範囲内です。
✗	精度許容範囲外です。

一般測量ボタン

ステータスバーボタン

	コントローラでEnterボタンを押すことは、コントローラのキーパッドで Enter キーを押すのと同じことです。Enterボタンのアクションは、その時の画面によって決まります。スクリーンによってボタンの見出しがその画面におけるアクションを示すために変わります。例えば、ポイント測定画面においては、Enterボタンは測定ボタンに変わります。
	「マップ」をタップして、現在のジョブの背景マップを表示します。
	メニューをタップするとメインメニューに戻ります。
	「お気に入り」をタップして、頻繁に使用するスクリーンにアクセスします。下記「お気に入り」メニューを参照してください。
	このボタンを使用して、アクティブウィンドウ(スクリーン)間を切り替えます。

注 - 上向き矢印ソフトキーは、そのスクリーンに関連するソフトキーが4つ以上存在する場合に現れます。矢印を押すか、**Shift** キーを使用して、他のソフトキーにアクセスします。

メモ - フィールドを選択せずに反転表示するには、スタイラスでそれをしばらく押し続けます。

お気に入りメニュー

「お気に入り」メニューを使用すると、一般測量機やGNSS受信機に接続されているとき、頻繁に使用するスクリーンや様々なコマンドに素早くアクセスできます。「お気に入り」リストからスクリーンやコマンドにアクセスしたり、「切替」ボタンを使用して以前表示したスクリーンにアクセスしたりできます。

「お気に入り」リストからスクリーンやコマンドにアクセスするには、「お気に入り」ボタンをタップして、アクセスしたいスクリーンを選択します。

あるスクリーンをお気に入りリストに加えるには、それを表示してから、「お気に入り / お気に入りに追加」を選択します。

「お気に入り」リストにコマンドを追加するには、

1. 「お気に入り / カスタマイズ / コマンドをお気に入りメニューに追加」をタップします。
2. 追加したいコマンドをタップします。

コマンドまたはフォームを削除するには、

1. 「お気に入り / カスタマイズ / コマンドをお気に入りメニューから削除」をタップします。
2. 削除したい項目をタップします。

コントローラキーのカスタマイズ

コントローラのAppキーは、コントローラのオペレーティングシステムから設定することができます。主にハードウェアキーの機能を実行するようにできますが、Trimble Access ソフトウェア内ではソフトウェアの機能を実行することもできます。

ハードウェアキーの機能を設定するには、**スタート / 設定 / パーソナル / ボタン** をタップし、**左のソフトキー** または **右のソフトキー** を適切な機能に設定します。それから、**一般測量** で、**優先設定 / カスタマイズ / ボタン1** にコマンドを割り当てる または **ボタン2** にコマンドを割り当てる をタップし、Appキーを **OS設定を使用** に設定します。

ソフトウェア機能を実行するようにAppキーをカスタマイズする方法は、下節をご参照ください。

Slate/GeoXR/TSC3コントローラ上のAppキーのカスタマイズ

左Appボタンと 右Appキーを使用すると、一般的に使用される画面またはコマンドに素早くアクセスできます。Appキーをカスタマイズするには:

1. 一般測量ソフトウェアを起動します。
2. フォームを **App** キーに割り当てるには、そのフォームのある場所までブラウズします。
 - TSC3 コントローラでは、メインメニューから「お気に入り/カスタマイズ/Appボタン1にコマンドを割り当てる」または「Appボタン2にコマンドを割り当てる」をタップします。
 - Slate/GeoXR コントローラでは、メインメニューから「切り替え/カスタマイズ/Appボタン1にコマンドを割り当てる」または「Appボタン2にコマンドを割り当てる」をタップします。
3. 以下のうちのいずれかを行ってください:
 - 特定のフォームまでブラウズしたら、一覧の一番上にあるフォーム名を選択します。
 - 初期設定に戻りたい場合は、「なし (None)」を選択します。
 - 機器またはGNSSコマンドを選択します。初期設定ではいくつかを使用することができます。

ヒント - TSC3コントローラ上の **App** キーに新しいコマンドを割り当てるには、CTRL + **App** キーを押し、選択メニューにアクセスします。

Geo7Xコントローラ上のAppキーのカスタマイズ

左Appキーと 右Appキーを使用すると、一般的に使用される画面またはコマンドに素早くアクセスできます。Appキーをカスタマイズするには:

1. 一般測量ソフトウェアを起動します。
2. **App** キーにフォームを割り当てるには、そのフォームのある場所までブラウズします。
3. 「スタート / 設定 / パーソナル / ボタン」 をタップします。
4. そのアクションをそのキーに指定するには、以下のうちの1つを実行します:
 - 「プログラムボタン」 タブをタップします。
 - 一覧内のボタンをタップし、選択します。
 - 「プログラムの割り当て」ドロップダウンリストから、**App** キーの押下によって発生させたい動作を選択します。
5. 「OK」 をタップします。

Trimble Tablet上の機能キーのカスタマイズ

機能キーで、よく使う画面またはコマンドに素早くアクセスすることができます。機能キーをカスタマイズするには:

1. 一般測量ソフトウェアを起動します。
2. フォームをキーに割り当てたいときは、そのフォームのある場所までブラウズし、メインメニューから、「お気に入り / カスタマイズ」をタップして、適切な「コマンド割り当て」オプションを選択します。
3. 以下のうちのいずれかを行ってください:
 - 特定のフォームまでブラウズしたら、一覧の一番上にあるフォーム名を選択します。
 - 初期設定に戻りたい場合は、「なし (None)」を選択します。
 - 機器またはGNSSコマンドを選択します。初期設定ではいくつかを使用することができます。

ソフトキー

ソフトキーは、一般測量スクリーンの一番下のラインにオンスクリーンボタンとして表示されます。それは表示されているスクリーンに対応しており、スクリーンが変わるとボタンも変わります。

キーボードを使用してソフトキーにアクセスするには、

- Trimble TSC3コントローラとTrimble Tabletでは、**Ctrl** を押してから、**1**、**2**、**3**または**4**を押すことで、それぞれ**F1**、**F2**、**F3**または**F4**ソフトキーにアクセスできます。2列目のソフトキーを表示するには、**Shift** を押します。
- Trimble CU、Trimble S3トータルステーションおよびTrimble M3トータルステーションでは、**Ctrl** を押してから **1** や **2**、**3**、**4** を押すことで、それぞれ**F1**や**F2**、**F3**、**F4**ソフトキーにアクセスできます。2列目のソフトキーを表示するには、**Ctrl** を押してから **5** を押します。

ショートカット

一般測量ショートカット

用途	操作
アンダーラインのついたメニュー項目の選択	アンダーラインのついたメニュー項目に該当するキーを押します
ジョブまたはフォルダを選択します。	ジョブまたはフォルダ名の最初の文字を押します。同じ文字から始まる項目が複数ある場合は、その文字を押す毎に項目が順次選択されます。
マップの表示	CTRL+M

用途	操作
マップの表示	CTRL+E
優先事項の表示	CTRL+A
切り替え	CTRL+W
切り替え先 機能 のリストのスク ロール表示	CTRL+TAB
キー入力メモ	CTRL+N
測定チェック撮影	CTRL+K
eBubbleの表示また は非表示	CTRL+L
GNSSと光学測量	画面一番下のステータスラインの箇所をタップします
列の並べ替え	列の見出しをタップします。もう一度タップすると並び順が逆になります。 メモ - 対応していない見出しもあります。
ソフトキーF1、 F2、F3、F4	それぞれCTRL+1、2、3、4
ソフトキーの2列 目にアクセス	SHIFT メモ - TCUではCTRL + 5を押します
チェックボックス やボタンの選択	スペース
フィールドから フィールドへの移 動	上矢印、下矢印、TAB、バックTAB
ドロップダウンリ ストを開く	右矢印
ドロップダウンリ ストからの項目の 選択	リスト項目の最初の文字を押します。同じ文字から始まる項目が複数ある場合は、その文字を押す毎に項目が順次選択されます。
ワイドスクリーン のオン・オフ	. (ピリオド)
ジョブの削除	TSC3の場合: FN + DEL TCUやTabletの場合: CTRL + DEL
ポイントマネー ジャでの複数の フィールドの選択	CTRLを長押ししてからフィールドをタップするか、または選択の最初と最後にSHIFTを押してからフィールドをタップします。
特定のコードグ ループにナビゲー ト	A~Zを押し、グループページ1~26に移動します。キーAはグループ1、キーBは2... キーZはグループ26をそれぞれ開きます。 メモ - この方式は、「コード」ボタンが有効の場合、利用できま

用途	操作
	せん。
測定コードを使用し、測定を開始	コードのボタンに対応するコントローラキーボード上の数字キーを押します。 ボタンが3x3のレイアウトに設定されている場合、7、8、9 キーは上段のボタンをオンにします。4、5、6 キーは中段のボタンをオンにします。1、2、3キーは下段のボタンをオンにします。
「2点間」の距離を計算	距離フィールド内でポイント名をハイフンで区切って入力します。例えば、ポイント2から3までの距離を計算する場合、「2-3」と入力します。 メモ - この方式は、大部分の英数字ポイント名に対して有効ですが、既にハイフンが含まれるポイント名は対象外となります。
2地点からの南方位を計算	「南方位」フィールド内でポイント名をハイフンで区切って入力します。例えば、ポイント2から3までの南方位を計算する場合、「2-3」と入力します。 メモ - この方式は、大部分の英数字ポイント名に対して有効ですが、既にハイフンが含まれるポイント名は対象外となります。
コピー	CTRL+C
ペースト	CTRL+V
機能メニューを開く	コントローラキーボード上のTrimbleキー（使用できる場合のみ）を長押しする。
ターゲット/プリズムの選択パネルを表示させます	CTRL+P

コントローラ固有のショートカット

コントローラ	用途	操作
TSC3、TSC2、TCU	キーボードパネルの開閉	CTRL+7
TCU、S3、M3	コントロールパネルを開く	CTRL、ESC [設定 / コントロールパネル]
TCU、S3、M3	タッチパネルの有効化・無効化	CTRL + Trimbleキー
全種	スタートメニューの表示	CTRL + ESC
TSC2、TSC3	ソフトリセット、ワームブート	電源キーを10秒間押し続けてから離します
TCU 1および2	ソフトリセット、ワームブート	CTRL + 1を押してから9を押します
TCU 3	ソフトリセット、ワー	電源キーを押してから オプション / リセッ

コントローラ	用途	操作
	ムブート	ト を押します
Slate・Geo7X/GeoXR	ソフトリセット、ワームブート	電源キーを押しながら リセット を選択

コントローラ

各コントローラが対応している機能は以下の通りです：

コントローラ	BlueTooth	Wi-Fi	内蔵モデム	内蔵GPS	内蔵カメラ	内蔵コンパス
Trimble CU	*	-	-	-	-	-
TSC3	*	*	*	*	*	*
Trimbleタブレット	*	*	*	*	*	-
Trimble Slate コントローラ	*	*	*	*	*	*
Trimble GeoXR	*	*	*	*	*	-
Trimble Geo7X	*	*	*	*	*	-

メモ - 「Trimble CU」とは、Trimble CU (Model 3) コントローラも含むすべてのバージョンのTrimble CUを指しますが、Trimble CU (Model 3) コントローラと特に明記されている場合もあります。ご使用のTrimble CUがModel 3コントローラかどうか確かめるには、背面のラベルをご覧ください。

Trimble コントローラでのファイル保存

Trimbleコントローラも同様のRAMとフラッシュストレージを備えています。

どのコントローラにおいても、RAMストレージは一時的なものであり、ストレージメモリとプログラムメモリとの間で共有されます。

- 保存メモリは、オペレーティングシステムやインストールするプログラムなどのために使用されます。
- プログラムメモリはプログラムを実行するのに使用されます。プログラムメモリが少ないとき、プログラムの反応が遅くなったり、反応をしなくなったり、クラッシュすることもあります。

フラッシュメモリは永久なので、コントローラの電力が切断されても、ハードリセットが行われてもデータは失われません。しかし、コンピュータのハードディスクの保存システムはしばしば問題を生じます。

電源インジケータ

バッテリー残量は、ステータスバーにバッテリー記号で示されます。

一番上にある記号は、Trimbleコントローラのバッテリーの残量を示しています。Trimble CUを使用しているときには、それはTrimble ロボティック やGNSSホルダーのバッテリー残量を意味します。

Trimble C5またはM3では、上にある記号が機器左側のバッテリーの残量を示し、下の記号が機器右側のバッテリーの残量を示しています。

その下の記号は、GNSS受信機や一般測量機器のような外部提供電力の残量です。（この記号は、外部電源に接続されている時にのみ表示されます。）

記号内の灰色の部分は、電力残量が減るにつれて減少します。

コントローラ固有情報

使用するコントローラタイプごとの特定情報を探すには、以下のリンクを使用してください。

[Trimble TSC3コントローラ](#)

[Trimbleタブレット](#)

[Trimble CUコントローラ](#)

[Trimble Geo7Xハンドヘルド](#)

[Trimble GeoXRハンドヘルド](#)

[Trimble Slateコントローラ](#)

[Trimble S3コントローラ概要](#)

[Trimble C5トータルステーション](#)

[Trimble M3トータルステーション](#)

Trimble TSC3コントローラ

TSC3 コントローラは以下の主な機能に対応しています：

内蔵GPS

内蔵GPSは、ポイントへのナビゲートや位置の保存、GPS検索に使用することができます。GPS検索は自動的に有効になりますが、外付けのGNSS受信機が内蔵GPSに優先して使用されます。

内蔵コンパス

内蔵コンパスはナビゲーションを補助する役割をします。

内蔵カメラ




5メガピクセルカメラは画像を撮影し、ポイントに画像を添付するのに使用することができます。

内蔵セルラーモデム

内蔵GSM/モバイルインターネットモデムによってワイヤレスインターネット接続が可能となります。

キー

以下の表は、コントローラのキーに対応する一般測量 ソフトウェアの機能を説明します。

キー	機能
	<p>Trimble Access メニューを開始します。</p> <p>タップ：Trimble Access メニューを含む、現在起動して利用可能なアプリケーションのメニューにアクセスします。</p> <p>タップ&ホールド：Trimble機能にアクセスします。</p>
	<p>一般測量 ソフトウェアで最も頻繁に使用する機能を実行するように、Slate/GeoXR/TSC2/TSC3にある「左アプリ」 ボタンと「右アプリ」 ボタンをカスタマイズできます。</p> <p>設定方法につきましては、Slate/GeoXR/TSC3コントローラ上のAppキーのカスタマイズ をご参照下さい。</p>
	<p>OK ボタンは、スクリーンの右上角で使用可能なアイコンに対応します。</p> <p>アイコンが「OK」と表示している場合、OK ボタンはフォームを保存して終了します。</p> <p>アイコンが「X」を表示している場合、「OK」 ボタンを押すと一般測量 ソフトウェアが隠されます。</p> <p>メモ - コントローラが機器やGNSS受信機に接続されているときに「X」をタップすると、一般測量 ソフトウェアが隠されますが接続は切断されません。</p>

システムオプションの設定

新しい一般測量 システムは、出荷時は未設定です。コントローラを機器に接続すると、自動的に設定されます。または [設定 / 接続 / 測量スタイル / オプション](#) を選択して、適切なオプションを選択します。

- GNSS ユーザー - **GNSS 測量** を選択
- 一般測量トータルステーションユーザー - **一般測量** を選択

詳細については、[一般測量ヘルプ](#)をご参照になるか、お近くのTrimble再販店にご相談ください。

こういったオプションは、ソフトウェア内で使用可能なスタイルと、それに関連するオプションを決定します。一般測量 システムの再設定はいつでも実行できます。


コントローラの操作

タッチスクリーン


タッチ スクリーンの調整

1. 「スタート / 設定 / システム / スクリーン」 をタップします。
2. 「スクリーンの位置合わせ」 をタップして、指示に従います。キャリブレーションに成功すると、キャリブレーション過程の最後に「設定」 スクリーンが表示されます。キャリブレーションに失敗した場合には、ターゲットはスクリーンの中心に戻るの
で、手順をもう一度やり直す必要があります。

タッチスクリーンを使用不可にする

Trimble TSC3のタッチパネルを無効にするには、「Fn」と  キーを押します。

これによってタッチパネルは使用できなくなりますが、キーボードは使用できます。

「Fn」と  キーを再び押すか、コントローラをリセットするまで、タッチパネルは使用できません。

スピーカー音量の変更

Windowsのスタートボタンを押し、画面上にある「サウンド」アイコンをタップします。オプションのパネルからサウンドアイコンを選び、スライダーを使用してコントローラの音量を上下します。消音するには「オフ」 をタップします。

カメラ

初期設定では、カメラの解像度は、最低から2番目に設定されています。より高画質の画像を得るには、この設定を変更します。これを行うには、Trimble Accessソフトウェアの中から、(Fn + 1)を押すか、一般測量メニューから機器 / カメラをタップします。メニュー / 解像度をタップします。

バックライト

TSC3コントローラで、「Fn + 9」 を押してバックライトのオン/オフを行ないます。設定を行なうには、Windowsスタートを押してスタートメニューにアクセスし、「設定 / システム / バックライト」をタップします。

ファイルエクスプローラ

TSC3コントローラでファイルエクスプローラを起動するには、Windowsスタートを押して、「ファイルエクスプローラ」をタップします。

Trimble Access メニューからファイルエクスプローラを開始することもできます。

ファイルエクスプローラで表示されるフォルダとファイルはフラッシュドライブに保存されているファイルです。

詳細に関しては、コントローラに含まれるWindows ヘルプを参照してください。

ファイルの削除

「ジョブ / ジョブを開く」から、ジョブファイルをコピーしたり削除したりできます。ジョブファイルを削除する場合、関連するすべてのGNSSファイルも自動的に削除されます。

その他の全てのファイルタイプを削除するには、ファイルエクスプローラを使用します。

警告 - ファイルエクスプローラで削除されたファイルは復元できません。

プログラム実行にキーパッドの使用

- 「スタート」メニューからプログラムを実行するには、
「スタート」メニューを表示するために、**Ctrl** そして **Esc** を押します。それから、矢印キーを使用して、「プログラム」を選択します。 **Enter** を押してプログラムのリストを表示してから、実行したいプログラムを選択します。 **Enter** を押して、そのプログラムを実行します。
- アイコンがない場合、または「スタート」メニューに列記されていない場合、
デスクトップに反転表示されているアイコンがない場合には、それが選択されるまで **Tab** キーを押します。 矢印キーを使用して「マイ コンピュータ」を選択します。「マイ コンピュータ」では、矢印キーを使用して「Disk」フォルダを反転表示してから、**Enter** を押します。 矢印キーを使用して実行したいプログラムを見つけ(サブフォルダにあるかもしれません)、そのプログラムを実行するために **Enter** を押します。

コントローラのリセットとトラブルシューティング

ソフト リセット(ウォーム ブート)の実行

ソフトリセットを行ってデータを失うことはありません。

TSC3 コントローラをソフトリセットするには、**電源**キーをしばらく押し続けます。約5秒後に、カウントダウンのタイマーが現れ、コントローラがリセットされることを通告します。そのまま**電源**キーを更に5秒ほど押し続けてから放します。コントローラは短時間ブートスクリーンを表示してから、Microsoft Windowsの標準デスクトップ表示へとリセットされます。

コントローラでハード リセット(コールド ブート)の実行

TSC3コントローラでハードリセットを実行することはできません。ソフトリセットを実行し、それでも問題を解決できない場合はお近くのTrimble再販店にお問い合わせください。

メモリ不足エラーの発生を防ぐ

メモリは自動的に管理されます。メモリが足りないときには、「スタート / 設定 / システム / タスクマネージャ」を選択して、必要のない実行中のプログラムを終了します。

デバイス接続およびファイル転送問題

Microsoft Explorer と Trimble データ転送ユーティリティは、コントローラ上のフォルダを見つけられなかったり、ファイルを表示できなかったりすることがあります。この問題は、別のMicrosoft Explorer ウィンドウが過去の接続でコントローラを検索中のままに

なっていたり、コントローラがリセットされて新しい接続が確立していたりすると、発生する可能性があります。この問題の発生を防ぐには、コントローラを切断する前に、Microsoft Explorer のウィンドウすべてを閉じるようにしてください。

バッテリーの交換

1. 電源ボタンを数秒間長押ししますが、コントローラがリセットされる前にボタンを離します。
2. 「電源」メニューから、「バッテリー/SIMの交換」を選択します。
3. バッテリー/SIMの交換を促されたら、「はい」をタップします。

メモ -

- コントローラは省電力状態になり、画面が暗くなります。
 - バッテリー/SIMが交換されるまで電源ボタンを押さないでください。
 - 1分以内でバッテリー/SIMを交換してください。その後コントローラの電源を入れます。
4. バッテリーを交換して、再度コントローラの電源を入れます。

Trimbleタブレット

サポートされたTrimbleタブレットコントローラは下記の通りです：

- Trimble T10タブレット
- Trimbleタブレット (Yuma)

Trimbleタブレットは大型の高解像度画面を備えています。全Trimbleタブレット共通の重要機能は下記の通りです。

内蔵GPS

内蔵GPSは、ポイントへのナビゲートや位置の保存、GPS検索に使用することができます。GPS検索は自動的に有効になりますが、外付けのGNSS受信機が内蔵GPSに優先して使用されます。

Windows 10オペレーティングシステムを実行するタブレットの内蔵GPSを使用するには、ロケーションサービスがオンになっていることを確認してください。Windowsデスクトップから右側から内側へスワイプし、アクションセンターにアクセスします。ロケーションの色が青（オン）になっていることを確認します。オフになっているときは、ロケーションをタップしてオンにします。

内蔵カメラ

正面を向いている内蔵カメラを使用して画像の撮影を行い、ポイントに添付します。

2. 4GH USB無線機

タブレットは、従来式測量中にロボティック機器と通信を行うための2.4 GHz USB無線機を搭載している場合があります。別の方法としては、外付け無線機をケーブルでタブ

レットのUSBポートに接続する方法があります。

無線機をセットアップするには、Trimbleタブレットを使用してインターネット接続を確立してから、付属のUSBケーブルを使用して無線機をタブレットに接続します。その際、自動的にドライバーがインストールされます。ドライバーを手動でインストールするには、Windowsのスタートメニューから[Trimble Access Drivers]をタップし、USBRadioDriver.exeを実行します。

Trimble TabletSync

TabletSyncユーティリティは、Trimble AccessソフトウェアとともにTrimble Tabletにインストールすることができ、Trimble Tabletとホストコンピュータの間でローカルエリアネットワークを使用して（有線または無線で）データファイルをやり取りしたり、同期したりすることが簡単にできます。

メモ- Trimble Tabletは監視アプリケーションには **対応していません**。

Trimble Tablet上のウイルス対策ソフトウェアおよびWindows更新の管理

- 他のコンピュータと同様に、Trimble Tabletにも坑ウイルスソフトウェアをインストールすることをお勧めします。
- Trimble Accessインストールマネージャを使用してTrimble Accessソフトウェアのアップデートをインストールする前に、Windowsアップデートを適用してください。
- Windowsと坑ウイルスソフトウェアのアップデートは、現場での作業中には予定しないことをお勧めします。

オフィス（Microsoft）への接続

Trimble tablet はWindows PCです。Windows MobileのDevice Centerを使ってオフィスPCに接続することはできません。以下の方法を使用してファイルを転送して下さい：

- オフィスPCと同じ方法で、Trimble Tabletから直接Trimble Connected Communityを使用する
- Trimble Connected Community Explorerユーティリティを使用し、TrimbleタブレットとTrimble Connected Communityの間でファイルのアップロード/ダウンロードを行うこれにより、Trimble Connected Community内の組織ファイルやフォルダ構造が、Trimbleタブレットの[My Computer]およびWindows Explorer領域に表示されるようになります。
- AccessSyncを使用して、Trimble Connected Communityの組織とデータの送受信ができます。有効なソフトウェアメンテナンス契約またはAdvanced Trimble Accessサービスを購入している場合は、このサービスをインストールして起動することができます。さらに詳しい情報は、<http://mytrimbleaccess.com>をご参照下さい。
- Trimble AccessソフトウェアとともにTrimble TableにインストールできるTrimble TabletSyncユーティリティを使用すると、Trimble tablet とホストコンピュータ間でローカルエリアネットワーク（有線または無線）を介したデータファイルのやり取りや同期が簡単にできます。
- Trimble Tabletをネットワークに追加する

- ネットワーク/インターネット接続：
 - Wi-Fi
 - USBアダプタ、またはドッキングステーションを使用したイーサネットケーブル
 - Bluetooth、USB、またはekspresカードによるセルラーモデム接続
- USBメモリスティックを使用する

メモ - 他社製のデバイスの中には、Trimble Accessの外で、独自のソフトウェアを使用してインターネット接続をする必要のあるものもあります。Trimble Access ソフトウェアは既存のインターネット接続があればそれを使用します。

データを他のデバイスに接続または送信する

- Bluetooth
- USBケーブル

注 - Trimble R10受信機との接続を確立するには、最初に適切なドライバをインストールする必要があります。これを行うには、Windowsのスタートメニューから、[Trimble Access Drivers]をタップしてからWin7_USB_Installer.exeを実行します。

- USBスティック
- ワイヤレス・アドホック（コンピュータ間）ネットワーク

タブレットのWi-Fiを有効にする

オペレーティングシステムがWindows 10のタブレットの場合：

1. Windowsのスタートメニューから、[Settings / Network and Internet]をタップします。
2. Wi-Fiを選択し、オンになっていることを確認します。
3. 接続先となるWi-Fiネットワークを選択します。詳細に関しては、Windows ヘルプを参照してください。

タブレットがWindowsの旧バージョンを実行している場合：

1. Windowsのスタートメニューから、[Control Panel / Tablet PC Settings]をタップします。
2. [Network and Sharing Center]をタップします。
3. 左側のオプションから[アダプタ設定の変更]をタップします。
4. [無線ネットワーク接続]アイコンをタップアンドホールドし、[有効化]を選択します。
5. Wi-Fi接続を作成するには、[Set up a new connection or network]を選択します。詳細に関しては、Windows ヘルプを参照してください。

Trimble Tabletの操作

Trimble キーボード

Trimble キーボードは、Trimble TabletにTrimble Accessと一緒にインストールされています。

画面キーボードは、Trimble Accessとタブレットオペレーティングシステムのどちらのものでも使用できます。Trimbleキーボードを使用される場合は、同時に2つの画面キーボードが表示されないようにするため、タブレットモードを無効にすることでWindowsの画面キーボードを無効にする必要があります。詳しくは、[正しい画面キーボードの選択](#)を参照してください。

Trimble Tablet ご使用上のヒント

- Trimble キーボードは、フィールドをタップすると自動的に表示されます。
- 英数字フィールドをタップすると、英数字キーが表示されます。
- 英数字と記号キーを切り替えるには、 **ABC / Sym** をタップします。
- 入力内容を確定し、キーボードを閉じるには、 **Enter** をタップします。
- 入力を確定し、キーボードを閉じずに次のフィールドに進むには **Tab** をタップします。
- 現在のフィールドで加えた変更をクリアしてキーボードを閉じるには、 **Esc** をタップします。
- シフトを使うには、シフトキー（矢印）をタップします。
- CAPSLockを使用するには、シフトキー（矢印）をタップします。
- フィールドに入力した値をハイライト表示するには、シフトキー（矢印）をタップしてからフィールド内をタップします。フィールドにある値が選択されます。

タッチスクリーン

タッチスクリーンのキャリブレーションを行うには

1. Windowsのスタートメニューから、**設定**をタップします。
2. 検索フィールドにキャリブレーションと入力します。
3. 検索結果で、[calibrate the screen for pen or touch input]を選択します。
[Tablet PC settings]ダイアログが表示されます。[Display]タブがあります。
4. [Calibrate...]をタップし、プロンプト表示に従います。キャリブレーションを保存します。

Trimble Tabletではタッチパネルを無効にすることはできません。

スピーカー音量の変更

「サウンド」アイコンをタップし、スライダーを使用して、音量を上げたり下げたりします。音量スライダの下にあるサウンドアイコンをタップするとミュート（消音）になります。

バックライト

Trimbleタブレットでは、バックライトは常に有効になっています。画面の輝度やテキストサイズなどのディスプレイ設定を設定するには、Windowsのスタートメニューから[Settings / System / Display]をタップします。

Windowsエクスプローラ

Trimble Tabletコントローラに保存されているファイルの表示・管理には、Microsoft Windows Explorer を使用します。

Windows Explorerを立ち上げるには、WindowsのスタートメニューからWindows Explorerをタップします。

Trimble Access メニューからMicrosoft Windowsエクスプローラを開始することもできます。

詳細に関しては、コントローラに含まれるWindows ヘルプを参照してください。

ファイルの削除

「ジョブ / ジョブを開く」から、ジョブファイルをコピーしたり削除したりできます。ジョブファイルを削除する場合、関連するすべてのGNSSファイルも自動的に削除されます。

その他のファイルタイプを削除するには、Windowsエクスプローラを使用します。

メモ - エクスプローラで削除されたファイルは復元できません。

Trimble CUコントローラ

メモ - 「Trimble CU」とは、Trimble CU (Model 3) コントローラも含むすべてのバージョンのTrimble CUを指しますが、Trimble CU (Model 3) コントローラと特に明記されている場合もあります。ご使用のTrimble CUがModel 3コントローラかどうか確かめるには、背面のラベルをご覧ください。

コントローラの取り付けと取り外し







Trimble VX Spatial Station または Trimble S Series トータルステーション、コントローラホルダー、またはドッキングステーションにコントローラを取り付けるには、コントローラの最上部をホットシューコネクタに載せて、コントローラの底部を下にそっと引いて、それがしっかり固定されるようにします。

Trimble VX Spatial Station または Trimble S Series トータルステーション、コントローラホルダー、またはドッキングステーションからコントローラを取り外すには:







1. Trimble CU をオフにします。これによってコントローラが一時停止するので、次に電源に接続したときにそれが再起動するのを防ぐことができます。
2. CU の底でクリップを押し入れてから、コントローラが外れるまでCUの底をそっと引き出します。


キー

下の表は、Trimble CU キーに関係する一般測量の機能を説明します。

この機器や受信機では、	…を押して	…を行います。
一般またはGNSS測量		キーボード入力モードを数字、アルファベット大文字、アルファベット小文字と切り替えます。
		これと一緒に他のキーをタップしたときの動作を変更します。
		フィールド間をジャンプします。
		Enter ボタンを使用できるようにします。
一般測量		Trimble Access メニューの開始または切り替えを行ないます。
GNSS測量		Trimble Access メニューの開始または切り替えを行ないます。

下の表は、コントローラがTrimble VX Spatial Station または Trimble S Series トータルステーション シリーズ機器に接続されていて、かつ一般測量 が起動しているときに、機器のキーと連結している一般測量の機能を説明します。

シリーズ機器で	…を押して	…を行います。
	(短く押す)	[Enter]ボタンを使用可能にします。
	(長く押す)	機器とコントローラの電源のオンとオフを切り替えます。
	(短く押す)	正・反の面を切り替えます。
	(短く押す)	正の面の異なる表示間をスクロールします。
	(長く押す)	反の面のバックライトのオンとオフを切り替えます。
	(短く押す)	[Enter]ボタンを使用可能にします。

測定を行うと、反の面の表示は正の面の[地形測定]と[ステーション設置]フォームの表示ボタンと同じ測定情報を示します。これは典型的には水平角や垂直角、そして測定後には斜距離です。異なる表示間をスクロールするには、キーを押します。現在の測定ステータスなどの情報が、表示の一番下の反のステータスラインに表示されます。

重複観測が見つかった場合、反の表示はデルタ水平角とデルタ水平距離、デルタ垂直距離を表示します。

メモ — ポイントを保存する前に、正の表示の「指定タイプで保存」で指定を行ったことを確認してください。

コントローラが機器に接続されていないとき、機器の内蔵アプリケーションを操作するには反のキーを使用します。詳細に関しては、機器の使用説明書を参照してください。

システムオプションの設定

新しい一般測量 システムは、出荷時は未設定です。コントローラを機器に接続すると、自動的に設定されます。または **設定 / 接続 / 測量スタイル / オプション** を選択して、適切なオプションを選択します。

- GNSS ユーザー - **GNSS 測量** を選択
- 一般測量トータルステーションユーザー - **一般測量** を選択

詳細については、一般測量のヘルプをご参照になるか、お近くのTrimble再販店にご相談ください。

こういったオプションは、ソフトウェア内で使用可能なスタイルと、それに関連するオプションを決定します。一般測量 システムの再設定はいつでも実行できます。

Trimble CU コントローラをオフィスコンピュータに接続

Trimble CU コントローラは、オフィスコンピュータへのドッキングステーションを介して、USBを使用して通信します。ドッキングステーションは、[USBからヒロセ]ケーブルを使用してオフィスコンピュータに接続される必要があります。

ドッキングステーションからオフィスコンピュータのシリアルポートへの接続に、[ヒロセから7ピン レモ]ケーブルと[7ピン レモからDB9]ケーブル (GNSSシステム付属)を繋げたものを使用することはできません。



コントローラの操作

タッチスクリーン

タッチ スクリーンの調整

コントロールパネル(Ctrl、Esc、設定、コントロールパネル)を開いて、「スタイラス」のアイコンを選択します。「スタイラスのプロパティ」ダイアログで、「キャリブレーション」タブを選択します。「再キャリブレート」をタップして、指示に従います。スクリーンの中心からターゲットがそれぞれの角に動くようにスタイラスでターゲットをタップします。キャリブレーションに成功した場合、新しい設定を受け入れるために Enter キーを押すように求められます。キャリブレーションに失敗した場合には、ターゲットはスクリーンの中心に戻るの、手順をもう一度やり直す必要があります。

タッチスクリーンを使用不可にする

Trimble CUタッチスクリーンを無効にするには、[Ctrl]+ キーを押します。これによってタッチパネルは使用できなくなりますが、キーパッドは使用できます。「Ctrl」と  キーを再び同時に押すか、コントローラをリセットするまで、タッチパネルは使用できません。

Trimble CUのタッチパネルが使用不可になったことを知らせる通告が表示されないように設定できます。その設定を行うには、「スタート / 設定 / コントロールパネル」を選択

します。「スタイラスのプロパティ」ダイアログの「タッチパネルー使用不可」タブで、「タッチパネルが使用不可になるたびに通告する」チェックボックスからチェックを外します。

スピーカー音量の変更

Windows CE のコントロールパネル(**Ctrl**、**Esc**、**S**、**C**)を開いて、「音量とサウンド」アイコンを選択します。ダイアログ左側のスライダーを使用して、音量を上げたり下げたりします。このダイアログでは、個々のサウンド(スクリーンを押す音、など)のオン・オフを切り替えることもできます。

バックライト

Trimble CU コントローラでは、「スタート / 設定 / コントロールパネル / キーボード / バックライト」を押して、キーボードのバックライトのオン・オフを切り替えます。

Windows Explorer

Trimble CU コントローラに保存されているファイルの表示・管理には、Microsoft Windows CE Explorer を使用します。

Windows Explorer をスタートするには、「スタート / プログラム / Windows Explorer」をタップします。

Trimble Access メニューからMicrosoft Windows CE Explorerを開始することもできます。詳細に関しては、コントローラに含まれるWindows ヘルプを参照してください。

ファイルの削除

「ジョブ / ジョブを開く」から、ジョブファイルをコピーしたり削除したりできます。ジョブファイルを削除する場合、関連するすべてのGNSSファイルも自動的に削除されます。

その他のファイルタイプを削除するには、Microsoft Explorer を使用します。

警告 - エクスプローラで削除されたファイルは復元できません。

プログラム実行にキーパッドの使用

- 「スタート」メニューからプログラムを実行するには、
「スタート」メニューを表示するために、**Ctrl** そして **Esc** を押します。それから、矢印キーを使用して、「プログラム」を選択します。 **Enter** を押してプログラムのリストを表示してから、実行したいプログラムを選択します。 **Enter** を押して、そのプログラムを実行します。
- アイコンがない場合、または「スタート」メニューに列記されていない場合、
デスクトップに反転表示されているアイコンがない場合には、それが選択されるまで **Tab** キーを押します。 矢印キーを使用して「マイ コンピュータ」を選択します。
「マイ コンピュータ」では、矢印キーを使用して「Disk」フォルダを反転表示してから、**Enter** を押します。矢印キーを使用して実行したいプログラムを見つけ(サブフォルダにあるかもしれませんが)、そのプログラムを実行するために **Enter** を押します。

コントローラのリセットとトラブルシューティング

ソフト リセット(ウォーム ブート)の実行

ソフトリセットを行ってデータを失うことはありません。

- Trimble CUをリセットするには、**Ctrl** キーと **1** キーを押しながら、**9** キーを押して放します。
- Trimble CU (Model 3) コントローラをリセットするには、**電源** キーと **1** キーを押し、**オプション / リセット** を選択します。

Trimble CU コントローラでハード リセット(コールド ブート)の実行

ソフトリセットで問題を解決できない場合のみ、ハードリセットを実行します。ハードリセットを行うと、オペレーティングシステムはフラッシュメモリからRAMに再び読み込まれます。ソフトウェアによってはRAMにショートカットやデータベースを保存しますが、それらはハードリセット時に削除されてしまいます。

ハードリセットを実行するには、**電源** キーをしばらく押し続けます。約5秒後に、カウントダウンのタイマーが現れ、コントローラがリセットされることを通告します。更に5秒ほど **電源** キーを押し続けてから放します。コントローラは短時間ブートスクリーンを表示してから、Microsoft Windowsの標準デスクトップ表示へとリセットされます。

Trimble CU (Model 3) コントローラでハード リセット(コールド ブート)を実行

Trimble CU (Model 3) コントローラでハードリセットを実行することはできません。ソフトリセットを実行し、それでも問題を解決できない場合はお近くのTrimble再販店にお問い合わせください。

メモリ不足エラーの発生を防ぐ

Trimble CU (Model 3) コントローラでは、

メモリは自動的に管理されます。メモリが足りないときには、「スタート / 設定 / システム / メモリ / プログラムの実行」を選択して、もはや必要のない実行中のプログラムを終了します。

Trimble CU コントローラでは、

コントロール パネル(**Ctrl** 、 Esc 、 S 、 C)を開いて、「システム」アイコンを選択します。「システム プロパティ」スクリーンで、「メモリ」タブを選択してから、スライダバーを左に動かすことでプログラム実行に配分されたRAMメモリを増量します。

デバイス接続およびファイル転送問題

Microsoft Explorer と Trimble データ転送ユーティリティは、コントローラ上のフォルダを見つけられなかったり、ファイルを表示できなかったりすることがあります。この問題は、別のMicrosoft Explorer ウィンドウが過去の接続でコントローラを検索中のままになっていたり、コントローラがリセットされて新しい接続が確立していたりすると、発生する可能性があります。この問題の発生を防ぐには、コントローラを切断する前に、Microsoft Explorer のウィンドウすべてを閉じるようにしてください。

Trimble CUコントローラとTrimble Tabletのペアリング

Trimble tablet とTrimble CU コントローラをペアリングする際に時間切れになるのを防ぐには、短いペアリングコードを速やかに入力することをお勧めします。

Trimble CU 一時停止モード

Trimble CU は、ロボティックホルダーやGNSSホルダー、ドッキングステーションなどの外部電源から電力を取り入れます。

Trimble CU コントローラは、一時停止モードのときに使用する内蔵バッテリーを持ちます。一時停止モードの設定時間内に、コントローラを電源から取り外し、別の電源に接続することができます。その後、コントローラをオフにする前に作業していたソフトウェアの同じ場所から作業を再開できます。

一時停止時間が経過すると、バッテリーは自動的にオフになるので、Trimble CU は作業を再開するのに再起動する必要があります。内蔵バッテリーが使い果たされると、Trimble CU は一時停止時間が経過していてもオフになります。内蔵バッテリーが満充電してあり、通常の状態では、それは一時停止期間5回分の容量があります。

メモ – Trimble CU を電源から外す前に、電源ボタンを押してコントローラをオフにしてください。それを行わないと、再開するときにコントローラを再起動しなくてはなりません。

Trimble CU (Model 3) コントローラの電力設定を調整するには:

1. 「スタート」メニューを押して、「設定 / コントロールメニュー / 電源」を選択します。
2. 「電源オフ」タブを使用して、そこで外部電源やバッテリー電源に接続したときとの一時停止条件を設定できます。
3. 「バッテリー」タブを選択すると、現在の電源ステータスを表示できます。

Trimble CUの電力設定を調整するには、

1. 「スタート」メニューを押して、「設定 / コントロールメニュー / 電源」を選択します。
2. 「Schemes」タブを選択して、そこで外部電源やバッテリー電源に接続したときとの一時停止条件を設定できます。
3. 「Systems Power」タブを選択すると、現在の電源ステータスを表示できます。
4. 「Power Key」タブでは、電源キーが押されたときのシステムの対応を設定できます。

Trimble Geo7Xコントローラ概要

注 - Geo7XでTrimble Accessバージョン2017.10とを使用するには、Geo7Xオペレーティングシステムがバージョン6.7.16.64960以上である必要があります。オペレーティングシステムを更新するには、www.trimble.com/Survey/Trimble-Geo-7x.aspxを閲覧し、「サポート」をクリックします。

Trimble Geo7XはGNSS測量に対応しています（光学測量には対応していません）。

Trimble Geo7Xは以下の主な機能に対応しています：

内蔵GNSS

内蔵GNSSは、測定や杭打ちを含む全ての測量操作に使用することができます。

アプリケーションが起動すると、受信機は自動的に起動されます。

内蔵カメラ

Trimble Geo7Xには、コンパス、加速度計およびジャイロ스코ープが内蔵されており、レーザー距離計モジュールを使用する際、方向やチルトを測定することができます。

内蔵カメラ

5メガピクセルのカメラは、画像を撮影し、ポイントに添付するのに使用することができます。

内蔵セルラーモデム

内蔵GSM/モバイルインターネットモデムを使うと無線でインターネット接続することが可能です。

オプションの距離計モジュール

距離計モジュールを使用すると、オフセット、幅、高さ、角度の測定など、あらゆる種類の測定タスクを行うことができます。

注 - センサのキャリブレーションを行う際は必ず全ての磁気干渉源から離れた場所で、キャリブレーションを実行するようにしてください。

Trimble Geo7Xご使用上のヒント

- Trimble Geo7X は、内蔵GNSS受信機のみで使用できます。外部受信機にはTrimble Geo7Xを接続することはできません。
- The Trimble Geo7X は基準局としては使用できません。
- 測量作業中にアンテナを交換した場合は、測量を中止するように促すメッセージが表示されます。
- 使用していないアプリケーションを閉じれば、バッテリー消費を抑えることができます。

キー

以下の表は、Trimble Geo7X コントローラのキーに対応する一般測量 ソフトウェアの機能を説明します。



キー 機能

- 1 **ホーム/電源** ボタン。このボタンを使い、Geo7Xの電源をオンにしたり、サスペンドモードに切り替えたり、サスペンドモードから復帰させたり、どの画面やアプリケーションからでもホーム画面に戻ったりできます。
- 2 **カメラ** ボタン。Trimble Access内から、ボタンを長押ししてから放すと、カメラがアクティブになります。
- 3 Trimble Geo7Xコントローラにある「左アプリ」ボタンと「右アプリ」ボタンで、「Esc」と「Enter」ボタンにそれぞれクリックアクセスできます。一般測量ソフトウェアで最も頻繁に使用する機能を実行するように、「左アプリ」ボタンと「右アプリ」ボタンをカスタマイズできます。

一般測量ソフトウェア内で最も頻繁に使用する機能を実行するため、「左アプリ」ボタンと「右アプリ」ボタンをカスタマイズできます。設定方法の詳細をお求めの際は、[Geo7Xコントローラ上のAppキーのカスタマイズ](#)を参照してください。

ステータス表示LED

バッテリーの状態

バッテリーの状態によってライト・LEDの色が以下のように変わります：

- 緑色 - バッテリーの充電が完了しました
- 橙色 - 充電中です
- 赤色で点滅 - バッテリー残量が残りわずかです
- 赤色 - バッテリー不良です

GNSS受信機の状態

受信機の状態によってライト・LEDの色が以下のように変わります：

- 緑色で点滅 - 受信機の電源がオンになっており、GNSSポジションが利用可能です。



- 橙色で点滅 - 受信機の電源がオンになっているが、GNSSポジションが利用できません。
- 青色で点滅 - 受信機が起動中または更新中です。
- 赤色 - GNSSの不具合

ワイヤレス無線の状態

受信機のステータスランプ/LEDが緑色に点滅しているときは、ワイヤレス接続 (Wi-Fi、Bluetoothまたは電話) のうちの1つがオンになっています。

ハンドヘルドの操作

タッチ スクリーンの調整

1. ホーム画面上で、電源 ボタンをタップした後、をタップします。
2. 画面上の指示に従って操作します。キャリブレーションに失敗した場合、ターゲットが画面中央に戻り、プロセスを繰り返す必要があります。

Trimble Geo7Xではタッチパネルを無効にすることはできません。

方向センサのキャリブレーション

スタート / 設定 / システム / センサキャリブレーションをタップした後、画面上の指示に沿って操作します。詳しくは、Geo 7 シリーズユーザガイドを参照してください。

距離計の調整

距離計モジュールを購入済みの場合、いつでも距離計の調節を行うことができます。調整を行うには、スタート / 設定 / システム / レーザー調節をタップした後、画面上の指示に従って操作します。詳しくは、Geo 7シリーズユーザガイドを参照してください。

スピーカー音量の変更

Trimbleボタンをタップし、「スタートメニュー」を選択した後、画面上部のステータスバーをタップします。プルダウンリストで音量アイコンをタップし、必要に応じて音量スライダをドラッグします。

バックライト

Trimbleボタンをタップし、「スタートメニュー」を選択した後、[設定 / システム / バックライト]を選択してバックライト設定を構成します。

ファイルエクスプローラ

ファイルエクスプローラを立ち上げるには、Trimbleボタンを押し、「スタートメニュー」を選択した後、[ファイルエクスプローラ]をタップします。

Trimble Access メニューからファイルエクスプローラを開始することもできます。

ファイルエクスプローラで表示されるフォルダとファイルはフラッシュドライブに保存されているファイルです。

詳細に関しては、コントローラに含まれるWindows ヘルプを参照してください。

ファイルの削除

Trimble Access メニュー内で、「一般測量」メニューから、「ジョブ / ジョブを開く」を選択し、ジョブファイルをコピーおよび削除します。ジョブファイルを削除すると、関連付けられたGNSS ファイルがある場合、その全てが自動的に削除されます。

その他のファイルタイプを削除するには、ファイルエクスプローラを使用します。

警告 - ファイルエクスプローラで削除されたファイルは復元できません。

プログラム実行にキーパッドの使用

- 「スタート」メニューからプログラムを実行するには、
「スタート」メニューを表示するために、**Ctrl** そして **Esc** を押します。それから、矢印キーを使用して、「プログラム」を選択します。**Enter** を押してプログラムのリストを表示してから、実行したいプログラムを選択します。**Enter** を押して、そのプログラムを実行します。
- アイコンがない場合、または「スタート」メニューに列記されていない場合、
デスクトップに反転表示されているアイコンがない場合には、それが選択されるまで **Tab** キーを押します。矢印キーを使用して「マイ コンピュータ」を選択します。「マイ コンピュータ」では、矢印キーを使用して「Disk」フォルダを反転表示してから、**Enter** を押します。矢印キーを使用して実行したいプログラムを見つけ(サブフォルダにあるかもしれません)、そのプログラムを実行するために **Enter** を押します。

ハンドヘルドのリセットとトラブルシューティング

ソフト リセット(ウォーム ブート)の実行

アプリケーションを強制的に閉じるには、「スタート / 設定 / タスクマネージャ」をタップします。閉じようとしているアプリケーションを選択した後、「タスクの終了」をタップします。

アプリケーションを強制的に閉じることができない場合や、アプリケーションを閉じて再起動しても問題が解決しないときは、Trimble Geo7Xを再起動してみてください。ハンドヘルドを再起動するには、「電源 / ホーム」ボタンを押して「ホーム」画面に移動した後、「電源 / ホーム」ボタンをもう一度押して「電源」メニューを立ち上げます。「再起動」をタップします。

ソフトリセットを行ってデータを失うことはありません。

コントローラでハード リセット(コールド ブート)の実行

Trimble Geo7X コントローラでハードリセットを実行することはできません。ソフトリセットを実行し、それでも問題を解決できない場合はお近くのTrimble再販店にお問い合わせください。

メモリ不足エラーの発生を防ぐ

メモリは自動的に管理されます。メモリが足りないときには、Trimbleボタンをタップして「スタートメニュー」を選択します。「設定 / システム / タスクマネージャ」を選択して、必要のない実行中のプログラムを終了します。

バッテリーの挿入と取り外し

バッテリーを挿入するには:

1. ラベルの貼付された面を上にしてバッテリーを挿入口に差し込みます。
2. カチンと音がするまでバッテリーを押し込みます。

バッテリーを取り外すには:

1. バッテリーラッチを内側につまむようにし、バッテリーが押し出されるようにします。
2. バッテリーを引き出します。

Trimble GeoXRコントローラ概要

Trimble GeoXRはGNSS測量に対応しています（光学測量には対応していません）。

Trimble GeoXRは以下の主な機能に対応しています:

内蔵GNSS

内蔵GNSSは、測定や杭打ちを含む全ての測量操作に使用することができます。

アプリケーションが起動すると、受信機は自動的に起動されます。

受信機の起動中または初期化中には、中央にあるLEDが青色で点滅し、動作中には橙色に点滅します。中央のLEDが赤色のときは、受信機ファームウェアが存在しないか、受信機の起動中にエラーが発生したことを意味します。

内蔵カメラ

5メガピクセルのカメラは、画像を撮影し、ポイントに添付するのに使用することができます。

内蔵セルラーモデム

内蔵GSM/モバイルインターネットモデムを使うと無線でインターネット接続することが可能です。



Trimble GeoXRご使用上のヒント


- Trimble GeoXR は、内蔵GNSS受信機のみで使用できます。外部受信機にはTrimble GeoXRを接続することはできません。
- The Trimble GeoXR は基準局としては使用できません。
- 測量作業中にアンテナを交換した場合は、測量を中止するように促すメッセージが表示されます。
- 使用していないアプリケーションを閉じれば、バッテリー消費を抑えることができます。

キー

以下の表は、Trimble GeoXR コントローラのキーに対応する一般測量 ソフトウェアの機能を説明します。

キー 機能

 カメラボタンTrimble Access内にいる時、カメラボタン  を長押しして離すとTrimbleボタンを選択することができます。

 Trimble GeoXRコントローラにある「左アプリ」ボタンと「右アプリ」ボタンで、「Esc」と「Enter」ボタンにそれぞれクリックアクセスできます。一般測量 ソフトウェアで最も頻繁に使用する機能を実行するように、「左アプリ」ボタンと「右アプリ」ボタンをカスタマイズできます。

一般測量 ソフトウェアで最も頻繁に使用する機能を実行するように、「左アプリ」ボタンと「右アプリ」ボタンをカスタマイズできます。設定方法につきましては、[Slate/GeoXR/TSC3コントローラ上のAppキーのカスタマイズ](#) をご参照下さい。

ステータス表示LED

バッテリーの状態

バッテリーの状態によってライト・LEDの色が以下のように変わります：

- 緑色 - バッテリーの充電が完了しました
- 橙色 - 充電中です
- 赤色でゆっくり点滅 - バッテリー残量が残りわずかです
- 赤色 - バッテリー不良です

GNSS受信機の状態

受信機の状態によってライト・LEDの色が以下のように変わります：

- 緑色でゆっくりと点滅 - 受信機の電源がオンになっており、GNSSポジションが利用可能です。
- 橙色で速く点滅 - 受信機の電源がオンになっているが、GNSSポジションが利用できません。

ワイヤレス無線の状態

受信機の状態を知らせるライト・LEDが緑色に点灯している場合は、ワイヤレス接続（Wi-Fi、Bluetooth、電話）がオンになっています。

ハンドヘルドの操作

タッチ スクリーンの調整

1. Trimbleボタンをタップして、「スタートメニュー」を選択します。そして「設定 / システム / スクリーン」を選択します。
2. 「スクリーンの位置合わせ」をタップして、指示に従います。キャリブレーションに成功すると、キャリブレーション過程の最後に「設定」スクリーンが表示されます。キャリブレーションに失敗した場合には、ターゲットはスクリーンの中心に戻るの
で、手順をもう一度やり直す必要があります。

Trimble GeoXRではタッチパネルを無効にすることはできません。

スピーカー音量の変更

Trimbleボタンをタップし、「スタートメニュー」を選択します。そして画面上にある「サウンド」アイコンをタップします。オプションのパネルからサウンドアイコンを選び、スライダーを使用してコントローラの音量を上下します。消音するには「オフ」をタップします。

バックライト

Trimbleボタンをタップし、「スタートメニュー」を選択した後、[設定 / システム / バックライト]を選択してバックライト設定を構成します。

ファイルエクスプローラ

ファイルエクスプローラを立ち上げ、Trimbleボタンをタップし、「スタートメニュー」を選択した後、[ファイルエクスプローラ]をタップします。

Trimble Access メニューからファイルエクスプローラを開始することもできます。

ファイルエクスプローラで表示されるフォルダとファイルはフラッシュドライブに保存されているファイルです。

詳細に関しては、コントローラに含まれるWindows ヘルプを参照してください。

ファイルの削除

「ジョブ / ジョブを開く」から、ジョブファイルをコピーしたり削除したりできます。ジョブファイルを削除する場合、関連するすべてのGNSSファイルも自動的に削除されます。

その他のファイルタイプを削除するには、ファイルエクスプローラを使用します。

警告 - ファイルエクスプローラで削除されたファイルは復元できません。

プログラム実行にキーパッドの使用

- 「スタート」メニューからプログラムを実行するには、
「スタート」メニューを表示するために、**Ctrl** そして **Esc** を押します。それから、矢印キーを使用して、「プログラム」を選択します。 **Enter** を押してプログラムのリ

ストを表示してから、実行したいプログラムを選択します。 **Enter** を押して、そのプログラムを実行します。

- アイコンがない場合、または「スタート」メニューに列記されていない場合、デスクトップに反転表示されているアイコンがない場合には、それが選択されるまで **Tab** キーを押します。 矢印キーを使用して「マイ コンピュータ」を選択します。「マイ コンピュータ」では、矢印キーを使用して「Disk」フォルダを反転表示してから、**Enter** を押します。 矢印キーを使用して実行したいプログラムを見つけ(サブフォルダにあるかもしれません)、そのプログラムを実行するために **Enter** を押します。

ハンドヘルドのリセットとトラブルシューティング

ソフト リセット(ウォーム ブート)の実行

ソフトリセットを行ってデータを失うことはありません。

Trimble GeoXR コントローラをリセットするには、 **電源キー** を長押しして、 **リセット** を選択します。

コントローラでハード リセット(コールド ブート)の実行

Trimble GeoXR コントローラでハードリセットを実行することはできません。ソフトリセットを実行し、それでも問題を解決できない場合はお近くのTrimble再販店にお問い合わせください。

メモリ不足エラーの発生を防ぐ

メモリは自動的に管理されます。メモリが足りないときには、Trimbleボタンをタップして「スタートとメニュー」を選択します。「設定 / システム / タスクマネージャ」を選択して、必要のない実行中のプログラムを終了します。

バッテリーの交換

1. 電源ボタンを長押しします。
2. 「電源」メニューから、「バッテリーの交換」を選択します。
3. 赤いバッテリーライト/LEDが消灯するまで待ちます。
4. バッテリーを交換し、その後電源ボタンをおしてコントローラの電源を入れます。

Trimble Slate コントローラ

Trimble GeoXRは以下の主な機能に対応しています:

内蔵GPS

内蔵GPSは、ポイントへのナビゲートや位置の保存、GPS検索に使用することができます。GPS検索は自動的に有効になりますが、外付けのGNSS受信機が内蔵GPSに優先して使用されます。

内蔵コンパス

内蔵コンパスはナビゲーションを補助する役割をします。

内蔵カメラ

8メガピクセルのカメラは、画像を撮影し、ポイントに添付するのに使用することができます。

内蔵セルラーモデム

内蔵GSM/モバイルインターネットモデムを使うと無線でインターネット接続することが可能です。

内蔵電話

Trimble Slate コントローラには、電話機能が搭載されています。

Trimble Slate コントローラご使用上のヒント

- 初期設定では、「左ソフトキー」ボタンと「右ソフトキー」ボタンは、それぞれ「左ソフトキー」と「右ソフトキー」ボタンに割り当てられています。
- 使用していないアプリケーションを閉じれば、バッテリー消費を抑えることができます。

バッテリー状態表示

バッテリーの状態によってライト・LEDの色が以下のように変わります：

- 緑色 - バッテリーの充電が完了しました
- 橙色 - 充電中です
- 赤色でゆっくり点滅 - バッテリー残量が残りわずかです
- 赤色 - 残量がわずかです

コントロールの操作

タッチスクリーン

タッチスクリーンの調整

1. Windowsボタンをタップして「スタートメニュー」にアクセスし、「設定 / システム / スクリーン」を選択します。
2. 「スクリーンの位置合わせ」をタップして、指示に従います。キャリブレーションに成功すると、キャリブレーション過程の最後に「設定」スクリーンが表示されます。キャリブレーションに失敗した場合には、ターゲットはスクリーンの中心に戻るの
で、手順をもう一度やり直す必要があります。

タッチスクリーンの無効化

Trimble Slate コントローラではタッチパネルを無効にすることはできません。

スピーカー音量の変更

Windowsボタンをタップし、「スタートメニュー」にアクセスします。そして画面上の「サウンド」アイコンをタップします。オプションのパネルからサウンドアイコンを選び、スライダーを使用してコントローラの音量を調節します。消音するには「オフ」をタップします。

バックライト

Trimble Slate コントローラで、Windowsボタンをタップして、「スタートメニュー」を選択し、「設定 / システム / バックライト」を選択してバックライトの設定を行います。

ファイルエクスプローラ

Trimble Slate コントローラでファイルエクスプローラを起動するには、Windowsボタンを押し、「スタート」メニューから「ファイルエクスプローラ」をタップします。

Trimble Access メニューからファイルエクスプローラを開始することもできます。

ファイルエクスプローラで表示されるフォルダとファイルはフラッシュドライブに保存されているファイルです。

詳細に関しては、コントローラに含まれるWindows ヘルプを参照してください。

ファイルの削除

「ジョブ / ジョブを開く」から、ジョブファイルをコピーしたり削除したりできます。ジョブファイルを削除する場合、関連するすべてのGNSSファイルも自動的に削除されます。

その他のファイルタイプを削除するには、ファイルエクスプローラを使用します。

警告 - ファイルエクスプローラで削除されたファイルは復元できません。

プログラム実行にキーパッドの使用

- 「スタート」メニューからプログラムを実行するには、
 - 「スタート」メニューを表示するために、**Ctrl** そして **Esc** を押します。それから、矢印キーを使用して、「プログラム」を選択します。 **Enter** を押してプログラムのリストを表示してから、実行したいプログラムを選択します。 **Enter** を押して、そのプログラムを実行します。
- アイコンがない場合、または「スタート」メニューに列記されていない場合、
 - デスクトップに反転表示されているアイコンがない場合には、それが選択されるまで **Tab** キーを押します。 矢印キーを使用して「マイ コンピュータ」を選択します。「マイ コンピュータ」では、矢印キーを使用して「Disk」フォルダを反転表示してから、**Enter** を押します。矢印キーを使用して実行したいプログラムを見つけ(サブフォルダにあるかもしれません)、そのプログラムを実行するために **Enter** を押します。

コントローラのリセットとトラブルシューティング

ソフトリセットの実行（ウォームブート）

ソフトリセットを行ってデータを失うことはありません。

Trimble Slate コントローラをリセットするには、**電源キー** を長押しして、**リセット** を選択します。

ハードリセットの実行（コールドブート）

Trimble Slate コントローラでハードリセットを実行することはできません。ソフトリセットを実行し、それでも問題を解決されない場合はお近くのTrimble認定代理店にお問い合わせ下さい。

メモリ不足エラーの発生を防ぐ

メモリは自動的に管理されます。メモリが足りないときには、必要のない実行中のプログラムを終了します。これを行うには、Windowsボタンをタップして「スタートメニュー」にアクセスし、「設定 / システム / タスクマネージャ」を選択して、必要のない実行中のプログラムを選択して、「タスクの終了」をタップします。

Trimble Slate コントローラ バッテリ



Trimble Slate コントローラからバッテリーを取り外すことはできません。バッテリーに問題がある場合は、機器本体をTrimbleまたは認定サービス業者に送り、バッテリー交換を依頼して下さい。

Trimble S3コントローラ概要

タッチスクリーンの調整

コントロールパネル (Ctrl, Esc, 設定, コントロールパネル) を開いて、「スタイラス」のアイコンを選択します。「スタイラスのプロパティ」ダイアログで、「キャリブレーション」タブを選択します。「再キャリブレート」をタップして、指示に従います。スクリーンの中心からターゲットがそれぞれの角に動くようにスタイラスでターゲットをタップします。キャリブレーションに成功した場合、新しい設定を受け入れるために Enter キーを押すように求められます。キャリブレーションに失敗した場合には、ターゲットはスクリーンの中心に戻るため、手順をもう一度やり直す必要があります。

タッチスクリーンを使用不可にする

Trimble S3トータルステーションタッチスクリーンを無効にするには、[Ctrl]+ キーを押します。これによってタッチパネルは使用できなくなりますが、キーパッドは使用できます。「Ctrl」と  キーを再び同時に押すか、コントローラをリセットするまで、タッチパネルは使用できません。

プログラム実行にキーパッドの使用

Trimble S3トータルステーションでは、矢印キーを使用して実行したいプログラムのアイコンまでナビゲートします。プログラムを実行するには **Enter** を押します。

Trimble S3トータルステーション コントローラでハード リセット(コールド ブート)の実行

ハードリセットを行うと、オペレーティングシステムはフラッシュメモリからRAMに再び読み込まれます。ソフトウェアによってはRAMにショートカットやデータベースを保存しますが、それらはハードリセット時に削除されてしまいます。

電源ボタンを押し、「電源キー」ダイアログのオプションボタンをタップします。電源オプションダイアログのリセットボタンをタップし、再起動ダイアログの「はい」をタップしてリセットを実行します。これにより機器はシャットダウンし、その後自動的に再起動します。または、電源オプションダイアログのシャットダウンボタンをタップし、シャットダウンを確定することもできます。電源ボタンを押すと、機器は、実行中のプログラムがあれば全て停止させ、オペレーティングシステムのデスクトップに戻ります。

バッテリーを取り外すと、機器はシャットダウンし、バッテリーが再び取り付けられ、電源が入れたときに再起動します。

へのファイル保存

機器でのRAM 保存は一時的なものであり、保存メモリとプログラムメモリとが共用します。

- 保存メモリは、オペレーティングシステムやインストールするプログラムなどのために使用されます。
- プログラムメモリはプログラムを実行するのに使用されます。プログラムメモリが少ないとき、プログラムの反応が遅くなったり、反応をしなくなったり、クラッシュすることもあります。

フラッシュメモリは永久なので、機器の電力が切断されても、ハードリセットが行われてもデータは失われません。しかし、コンピュータのハードディスクの保存システムはしばしば問題を生じます。

機器では、エクスプローラで表示されるフォルダとファイルはフラッシュ保存から引き出されます。

スピーカー音量の変更

Windows CE のコントロールパネル(**Ctrl** 、 **Esc** 、 **S** 、 **C**)を開いて、「音量とサウンド」アイコンを選択します。ダイアログ左側のスライダーを使用して、音量を上げたり下げたりします。このダイアログでは、個々のサウンド(スクリーンを押す音、など)のオン・オフを切り替えることもできます。

バックライト

Trimble S3トータルステーションでバックライトの設定を行うには、「スタート / 設定 / ディスプレイ / バックライト」をタップします。

Trimble S3トータルステーションの待機モード

機器の電源キーを押すと、機器を待機モードにするオプションが表示されます。待機モードでは、機器はシャットダウンしますが、全ての設定は維持され、ソフトウェアの同じ場所から作業を再開することが可能です。

バッテリーが両方とも機器から取り外されたり、完全に切れてしまったりしても、バッテリーを交換して電源を入れれば、Microsoft Windowsオペレーティングシステムは再起動し、一般測量ソフトウェアは自動的に起動します。

バッテリーが機器から取り外されたり、完全に切れてしまったりしても、バッテリーを交換して電源を入れれば、Microsoft Windowsオペレーティングシステムは再起動し、一般測量ソフトウェアは自動的に起動します。

Trimble C5 トータルステーション

キー

下の表は、Trimble C5 トータルステーション キーに関する一般測量の機能を説明します。反面のキーは、正面のキーと同じです。

押す...	用途
星	「機器機能」画面にアクセス。
H/V	Surveyベシック内の角度ビューを変更します。
キーボード	画面上キーボードの表示・非表示。または画面最上部のTrimble Accessタスクバーにあるキーボードアイコンをタップします。
AF	Resume auto focus after manually focusing the instrument. When <i>Auto focus</i> is enabled in the Instrument settings screen of the Trimble Access software, the instrument will continually and automatically focus on whatever it is pointing at, using the measured EDM distance. If you use the focusing ring to manually focus the telescope for precise adjustment, then auto focus is paused until you press the AF key.
MSR	最後に使用した非DRターゲットまでを測定します。
MSR2	DRターゲットまでの測定を実行します。
入力	画面上で焦点が合っているソフトキーをアクティブ状態にします（通常、エンター、承諾または次へ）。
Ctrl + Esc	Windowsメニューにアクセスします。
矢印キー	Trimble Accessソフトウェア内をナビゲートします。上下矢印でフィールド間を移動し、左右矢印を使うとフィールドを編集できます。

コントローラの操作

2面ディスプレイ

C5機器は2面ディスプレイを搭載しています。どちらの画面をオンにするか設定するには：

1. Trimble Accessで、一般測量メニューから **機器 / 機器設定** を選択します。
2. 2面ディスプレイフィールドで、該当するオプションを選択します：
 - *F1*のみ: 正面ディスプレイのみオンになります。反面は常にオフになります。
 - *F1*および*F2*: 正面と反面の両ディスプレイが常にオンになります。
 - *自動*: 望遠鏡の位置に応じて、正面と反面のいずれのディスプレイがオンになります。

どちらのディスプレイも、電子レベルがアクティブになっている時にはオンになります。初期設定値は *自動* です。

タッチ スクリーンの調整

コントロールパネル(Ctrl + Esc、設定、コントロールパネル)を開いて、「スタイラス」のアイコンを選択します。「スタイラスのプロパティ」ダイアログで、「キャリブレーション」タブを選択します。「再キャリブレート」をタップして、指示に従います。スクリーンの中心からターゲットがそれぞれの角に動くようにスタイラスでターゲットをタップします。キャリブレーションに成功した場合、新しい設定を受け入れるために Enter キーを押すように求められます。キャリブレーションに失敗した場合には、ターゲットはスクリーンの中心に戻るため、手順をもう一度やり直す必要があります。

スピーカー音量の変更

コントロールパネル(Ctrl + Esc、設定、コントロールパネル)を開いて、「音量とサウンド」のアイコンを選択します。音量を増減させるには、スライダーを使用します。このダイアログを使用し、画面のタップなど、個々のサウンドのオン/オフを切り替えることができます。

バックライト

コントロールパネル(Ctrl + Esc、[Settings / Control Panel])を開いてから、[Display / Backlight]を選択してバックライトの設定を行います。

へのファイル保存

機器でのRAM 保存は一時的なものであり、保存メモリとプログラムメモリとが共有します。

- 保存メモリは、オペレーティングシステムやインストールするプログラムなどのために使用されます。
- プログラムを実行するには、プログラムメモリが必要です。プログラムメモリが少ないとき、プログラムの反応が遅くなったり、反応をしなくなったり、クラッシュすることもあります。

フラッシュメモリは永久的であるため、機器への電源が途絶えたり、ハードリセットをした後にもデータは失われません。ただし、コンピュータのハードディスク同様、この種のストレージもまれに障害が生じることがあります。

機器では、エクスプローラで表示されるフォルダとファイルはフラッシュ保存から引き出されます。

Trimble C5 トータルステーション コントローラでハード リセット(コールド ブート)の実行

ハードリセット後、オペレーティングシステムがフラッシュメモリからRAMにリロードされます。一部のソフトウェアプログラムは、RAMにショートカットやデータベースを保存します。これについてはハードセットの際に消去されます。




トータルステーションをリセットするには、電源ボタンを押し、電源キー! 画面のオプションボタンをタップします。電源オプション画面のリセットボタンをタップします。これにより機器はシャットダウンし、その後自動的に再起動します。電源オプションダイアログのシャットダウンボタンをタップし、シャットダウンを確定することもできます。機器は電源ボタンが押されると再起動します。バッテリーを両方取り外しても、機器はシャットダウンし、バッテリーが再び取り付けられ、電源が入れられたときに再起動します。

Trimble M3 トータルステーション

キー


Trimble M3 トータルステーション キー



下の表は、Trimble M3 トータルステーション キーに関する一般測定の機能を説明します。

タップ	用途
	キーボード入力モードを数字、アルファベット大文字、アルファベット小文字と切り替えます。
	これと一緒に他のキーをタップしたときの動作を変更します。
	「Trimble 機能」スクリーンにアクセスします

Trimble M3 トータルステーション 反面キー


測定を行うと、反の面の表示は正の面の[地形測定]と[ステーション設置]画面の表示ボタンと同じ測定情報を示します。通常は、水平角や垂直角、そして測定後には斜距離です。

異なる表示間をスクロールするには、を押します。現在の測定ステータスなどの情報が、表示の一番下の反のステータスラインに表示されます。




測定を行なうにはを押します。は正面のキーボードのEnterキーと同じように作動しますので、測定を開始するのに使用することができます。

重複観測が見つかった場合、反の表示はデルタ水平角とデルタ水平距離、デルタ垂直距離を表示します。







メモ ポイントを保存する前に、正の表示の「指定タイプで保存」で指定を行ったことを確認してください。

反面のはじめのボタンは後視およびコントラスト設定を制御します。

後視を変更するには:

1. を押します。
2. を押して、後視のオン・オフを切り替えます。
3. を押して後視の制御を終了します。

コントラストを変更するには:



1. を押します。
2. を押してコントラストのアイコンを選択します。
3. を押してコントラストの制御スライドを表示します。
4. コントラストを上げるには  を、下げるには を押します。
5. を押してコントラスト制御を終了します。

コントローラの操作

タッチ スクリーンの調整

コントロールパネル(Ctrl、Esc、設定、コントロールパネル)を開いて、「スタイラス」のアイコンを選択します。「スタイラスのプロパティ」ダイアログで、「キャリブレーション」タブを選択します。「再キャリブレート」をタップして、指示に従います。スクリーンの中心からターゲットがそれぞれの角に動くようにスタイラスでターゲットをタップします。キャリブレーションに成功した場合、新しい設定を受け入れるために Enter キーを押すように求められます。キャリブレーションに失敗した場合には、ターゲットはスクリーンの中心に戻るなので、手順をもう一度やり直す必要があります。

タッチスクリーンを使用不可にする

Trimble M3トータルステーションタッチスクリーンを無効にするには、[Ctrl]+ キーを押します。これによってタッチパネルは使用できなくなりますが、キーパッドは使用できます。「Ctrl」と  キーを再び同時に押すか、コントローラをリセットするまで、タッチパネルは使用できません。

スピーカー音量の変更

Windows CE のコントロールパネル(Ctrl 、 Esc 、 S 、 C)を開いて、「音量とサウンド」アイコンを選択します。ダイアログ左側のスライダーを使用して、音量を上げたり下げたりします。このダイアログでは、個々のサウンド(スクリーンを押す音、など)のオン・オフを切り替えることもできます。

バックライト

Trimble M3トータルステーションでバックライトの設定を行うには、「スタート / 設定 / ディスプレイ / バックライト」 をタップします。

プログラム実行にキーパッドの使用

Trimble M3トータルステーションでは、矢印キーを使用して実行したいプログラムのアイコンまでナビゲートします。プログラムを実行するには **Enter** を押します。

へのファイル保存

機器でのRAM 保存は一時的なものであり、保存メモリとプログラムメモリとが共用します。

- 保存メモリは、オペレーティングシステムやインストールするプログラムなどのために使用されます。
- プログラムメモリはプログラムを実行するのに使用されます。プログラムメモリが少ないとき、プログラムの反応が遅くなったり、反応をしなくなったり、クラッシュすることもあります。

フラッシュメモリは永久なので、機器の電力が切断されても、ハードリセットが行われてもデータは失われません。しかし、コンピュータのハードディスクの保存システムはしばしば問題を生じます。

機器では、エクスプローラで表示されるフォルダとファイルはフラッシュ保存から引き出されます。

Trimble M3トータルステーション コントローラでハード リセット(コールド ブート)の実行

ハードリセットを行うと、オペレーティングシステムはフラッシュメモリからRAMに再び読み込まれます。ソフトウェアによってはRAMにショートカットやデータベースを保存しますが、それらはハードリセット時に削除されてしまいます。

電源ボタンを押し、表示される **電源キー!** ダイアログのオプションボタンをタップします。 **電源オプション** ダイアログのリセットボタンをタップし、 **再起動** ダイアログの「はい」をタップしてリセットを実行します。これにより機器はシャットダウンし、その後自動的に再起動します。または、 **電源オプション** ダイアログのシャットダウンボタンをタップし、シャットダウンを確定することもできます。機器は電源ボタンが押されると再起動します。バッテリーを両方取り外しても、機器はシャットダウンし、バッテリーが再び取り付けられ、電源が入れられたときに再起動します。

コントローラのキーボード機能


コントローラは、オペレーティングシステムを通してアクセスできるキーボード機能をいくつか追加で提供しています。

- **数字モードと英数字モード** (Trimble CU、Trimble S3トータルステーション、および Trimble M3トータルステーション)
- **入力パネル**
- **手書き入力**
- **キーボードプロパティ** (リピート、スティッキー キー、キープレビュー)

こういった機能に関する詳細については、ヘルプを参照してください。「スタート / ヘルプ」をタップします。

数字モードと英数字モード

(Trimble CU、Trimble S3トータルステーション、およびTrimble M3トータルステーションのみ)

アルファベットキー () を押して、数字モードと英数字モードを切り替えます。現在のモードが、のタスクバーに表示されます。

アルファベットキーを押すたびに、コントローラは数字、アルファベット大文字、アルファベット小文字の順に切り替わります。

一般測量 ソフトウェアは、数字フィールドでは自動的に数字モードに切り替わります。アルファベットと数字どちらも入力できるフィールドでは、ソフトウェアがそのフィールドを調べてから、以下の1つを行います。

フィールドが下記の文字タイプを含む場合...	ソフトウェアがフィールドを下記に設定した場合
アルファベット	アルファベット
数字	数字
アルファベットと数字	フィールドの最終文字をマッチ

入力パネル

入力パネルはPCのキーボードのような外観と機能を持ちます。コントローラのキーボードの代わりにそれを使用して文字を入力できます。

Trimbleタブレット

入力パネルにアクセスするには、以下のいずれかを行ないます：

- テキスト入力の必要なフィールドを1回タップしてから、入力アイコンをタップします。
- (Fn+F1) ボタンを押します

これらの方法でアクセスしたキーボードは、若干異なります。ニーズに即したキーボードをご使用下さい。

TSC3

入力パネルを開く、または閉じるには **Ctrl** を押しながら7を押して下さい。

ヒント - テキストの予測入力機能の初期設定を使用したくない場合は、無効にすることもできます。「Windows / 設定 / パーソナル / 入力」をタップし、「言葉の完成 (Word Completion)」タブを選択し、「テキスト入力時に言葉を提案 (Suggest words when entering text)」オプションのチェックを外します。

Trimble CU

下記を通して入力パネルにアクセスするには:

- タスクバーアイコン (🔌) を使用する場合、アイコンをタップした後、表示させるキーボードを選択します。閉じるには、アイコンを再タップした後、[入力パネルを隠す]を選択します。
- キーボードショートカットを使用する場合、**Ctrl**を長押しした後、**7**を押します。閉じるには、**Ctrl**を長押しした後、**7**を再度押します。

Trimble S3トータルステーションおよびTrimble M3トータルステーション




下記を通して入力パネルにアクセスするには:

- タスクバーアイコン (🔌) を使用する場合、アイコンをタップした後、表示させるキーボードを選択します。閉じるには、アイコンを再タップした後、[入力パネルを隠す]を選択します。
- キーボードショートカットを使用する場合、**Ctrl**を長押しした後、**7**を押します。閉じるには、**Ctrl**を長押しした後、**7**を再度押します。

Trimble C5トータルステーション

タイトルバーのキーボードアイコンをタップするか、F3を押して、キーボードの表示/非表示を切り替えます。

Trimble Geo7X

テキストや数字の入力が必要なアプリケーションのタイトルバーに、キーボードアイコン  が自動的に表示されます。キーボードを表示させるには、 をタップするか、アプリケーション内のテキストボックスをタップします。キーボードを非表示にするには、 をもう一度タップします。

ヒント - 初期設定になっているテキストの予測入力機能を使用したくない場合は、無効にすることができます。Trimbleボタンをタップし、「スタートメニュー」を選択します。「設定 / パーソナル / 入力」をタップし、「言葉の完成 (Word Completion)」タブを選択し、「テキスト入力時に言葉を提案 (Suggest words when entering text)」オプションのチェックを外します。

Trimble GeoXR

Trimble GeoXRコントローラには入力パネルのタスクバーアイコンはありません。

ヒント - 初期設定になっているテキストの予測入力機能を使用したくない場合は、無効にすることができます。Trimbleボタンをタップし、「スタートメニュー」を選択します。「設定 / パーソナル / 入力」をタップし、「言葉の完成 (Word Completion)」タブを選択し、「テキスト入力時に言葉を提案 (Suggest words when entering text)」オプションのチェックを外します。

Trimble Slate コントローラ

Trimble Slate コントローラの入力パネルにタスクバーアイコンはありません。

手書き入力

「手書き入力」機能は、コントローラスクリーンにスタイラスペンで書かれた文字を認識します。

Trimble タブレット

手書き入力を使用できるようにするには、テキストを入力したいのフィールドを一度タップして **入力パネル** にアクセスし、入力アイコンをタップしてから、手書き入力アイコン (✍) を選択します。


手書き入力オプションをさらに細かく設定するには、入力パネルにアクセスして「ツール / オプション」をタップします。または、Trimble ボタンを押してスタートメニューにアクセスし、「コントロールパネル / タブレット PC 設定 - その他」をタップしてから「ペンとタッチ」をタップします。

TSC3

TSC3 コントローラは手書き入力に対応していません。

Trimble CU

手書き入力を使用できるようにするには、「スタート / プログラム / アクセサリ / 手書き入力」をタップします。

タスクバーの「手書き入力」アイコン  が灰色の背景上に表れます。

手書き入力機能の使用を停止するには、タスクバーのアイコンをタップします。アイコンの背景色が変わります。使用を再開するには、アイコンをタップします。

メモ - 手書き入力を使用可能な状態においては、それを使用するのにスクリーンボタンまたはアイコンをしばらく押し続けます。スタイラスペンが使用されているかを手書き入力機能が判断するまでに少しの遅れが生じることがあります。

Trimble S3 トータルステーションおよび Trimble M3 トータルステーション

「スタート / プログラム / アクセサリ / 手書き入力」をタップします。

画面に手書き入力パネルが表示され、タスクバーアイコンが  に変わります。

手書き入力機能の使用を停止するには、タスクバーのアイコンをタップし、「入力パネルの非表示」を選択します。

メモ - 手書き入力を使用可能な状態においては、それを使用するのにスクリーンボタンまたはアイコンをしばらく押し続けます。スタイラスペンが使用されているかを手書き入力機能が判断するまでに少しの遅れが生じることがあります。

Trimble GeoXR および Geo7X コントローラ:

GeoXR および Geo7X コントローラは、手書き入力に対応していません。

Trimble Slate コントローラ

Trimble Slate コントローラは手書き入力に対応していません。

キーボードプロパティ

以下を設定するには、

リピート

リピート待ち時間は、最初にキーを押したときから、その文字の繰り返しが開始するまでの時間を設定します。リピート速度は、その文字が繰り返される速度を設定します。

遅延とリピート設定にアクセスするには：

- Trimbleタブレットで、Trimbleボタンをタップしてスタートメニューにアクセスし、「コントロールパネル / キーボード」をタップします。
- TSC3コントローラで、Windowsスタートボタンを押してスタートメニューにアクセスし、「設定 / パーソナル / ボタン / 上下コントロール」をタップします。
- Geo7X/GeoXRコントローラで、Trimbleボタンをタップして、スタートメニューを選択します。そして「設定 / パーソナル / ボタン / 上下コントロール (Up/Down Control) 」を選択します。
- Trimble Slate コントローラで、Windowsボタンを押してスタートメニューにアクセスし、「設定 / パーソナル / ボタン - 上下コントロール」をタップします。

スティッキーキー

(Trimble CU のみ)

これを使用すると、ホットキーを押している間に制御キー(**Alt** や **Ctrl** 、 **Shift**)をしばらく押し続けなくても、ホットキー機能にアクセスできるようになります。

スティッキーキー設定にアクセスするには：

- Trimble CU コントローラ、Trimble S3トータルステーションまたはTrimble M3トータルステーションでは、「スタート / 設定 / コントロールパネル / キーボード」をタップします。

スティッキーキーが使用可能な場合、制御キーを押すとそれをもう一度押すまでは押されたままになります。例えばTrimble CUでは、スティッキーキーを利用して文字をコピー(**Ctrl + C**)そして貼り付け(**Ctrl + V**)できます。

- スティッキーキーが使用可能な場合には、**Ctrl** を押してから **8** を3回押します。(「C」に相当) **Ctrl** を押してから **2** を3回押します。(「V」に相当)
- スティッキーキーが使用できない場合には、**Ctrl** を押しながら **8** を3回押します。(「C」に相当) **Ctrl** を押しながら **2** を3回押します。(「V」に相当)

スティッキーCtrl

(Trimble S3トータルステーションおよびTrimble M3トータルステーションのみ)

これを使用すると、ホットキーを押すときに **Ctrl** キーを押し続けなくても、ホットキー機能にアクセスできるようになります。

スティッキーCtrlキーが使用可能な場合、Ctrlキーを押すともう一度押すまでは押されたままになります。例えば、スティッキーCtrlキーを利用して文字をコピーし(**Ctrl + C**)、貼り付け(**Ctrl + V**)することができます。

- スティッキーCtrlキーが使用可能な場合には、**Ctrl** を押してから **8** を3回押します。(「C」に相当) **Ctrl** を押してから **2** を3回押します。(「V」に相当)
- スティッキーCtrlキーが使用できない場合には、**Ctrl** を押しながら **8** を3回押します。(「C」に相当) **Ctrl** を押しながら **2** を3回押します。(「V」に相当)

キープレビュー

(Trimble CU、Trimble S3トータルステーション、およびTrimble M3トータルステーションのみ)

コントローラがアルファベットモードのとき、ポップアップウィンドウで該当文字を確認できます。例えば **8** を4回押すと、キープレビューは a,b,c,8 をその順で表示します。

注 — プレビューした文字が受け入れられるのを待ってから次のキー (例えば、**Enter** やその他の文字) を押す必要はありません。他のキーを押すと、コントローラはその時点でプレビューウィンドウにある文字を受け入れます。これによって文字の入力にかかる時間を短縮できます。

または、キープレビューを短くすることで、アルファベット入力時間を短縮できます。

こういった機能に関する詳細については、ヘルプを参照してください。「スタート / ヘルプ」をタップします。

P4TモバイルBluetoothプリンタからの印刷

Zebra P4Tモバイルプリンタを使用し、現場でコントローラから直接、印刷ができます。モバイルP4Tプリンタは、屋外での使用を前提に設計された最大10.16cmのバーコードラベルや文書が印刷できます。

Zebra P4Tプリンタは、異なる幾つかのコンフィギュレーションで使用可能です。Trimbleでは、Bluetoothワイヤレス技術を搭載したモデルをご購入されるようお勧めします。P4Tには、充電式バッテリーが含まれていますが、ACアダプタは含まれていない場合があります。プリンタのリボンや用紙/ラベルを別途、ご購入する必要がある場合があります。お客様のニーズに合った消耗尾品や、適切な充電システムについて、サプライヤにお問い合わせください。

くい打ちの保存前に表示画面から、表示されたい打ち詳細を印刷できます。これは、くいに貼り付け可能なラベルを作成する際に、特に便利です。

P4Tプリンタの設定と使用

1. P4T Bluetoothプリンタの電源を入れます。
2. Trimble Access画面から、設定 / Bluetoothを選択した後、コンフィギュレーションをタップし、プリンタをスキャンします。表示されるプリンタ名は、プリンタ背面に表示されているシリアル番号です。Bluetoothペアリングのセットアップの際、パスコードの入力は求められないはずですが、求められる場合、シリアルポートのチェックボックスを有効にします。

必要な場合、プリンタの名前を変更し、Zebra Setup Utilities (<https://www.zebra.com/us/en/support-downloads/mobile/p4t.html>) を使用してパスコードを設定します。

3. プリンタへの接続フィールドでプリンタを選択し、了解をタップします。印刷ボタンがくい打ちの保存前の表示画面で使用可能になります。

印刷するには、プリンタの電源を入れ、印刷をタップします。印刷をタップすると、セットアップ済みのBluetoothワイヤレス接続を使用し、コントローラがP4Tに接続し、ラベルを印刷します。

P4Tプリンタのラベルレイアウト

プリンタのレイアウトは、*.lblファイルを通してユーザ設定が可能です。.lblファイルは、企業ロゴ、スタティックテキスト、日時といった追加項目を含む、印刷対象情報を定義します。.lblファイルは、フォントサイズやロゴの位置といった印刷後の情報の外見も定義します。

くい打ちの保存前の表示画面に表示されるデルタは、くい打ちされるエンティティや、設定対象オプション、選択されるくい打ちされるデルタの形式によって異なります。印刷ソフトキーが使用可能になるには、表示形式に、それと関連付けられた印刷スタイルが存在する必要があります。こうした複雑さから、選択されたくい打ちされるデルタ形式が「初期設定」形式の際のポイント、ライン、弧のくい打ちだけを対象にプリンタ形式を開発しました。これ以外のくい打ちデルタ形式から印刷する場合は、.lblファイルを別途定義する必要があります。

詳しくは、www.trimble.com/Survey/Trimble-Access-IS.aspxから、ダウンロードをクリックしてください。

四象限方位の入力

1. システム単位が四象限方位であることを確認します。詳しくは、[単位](#)を参照してください。
2. 「方向」フィールドに方位を入力します。
3. ポップアップリストからNEかNW、SE、SWを選択します。四象限方位がフィールドに挿入されます。

例

方向フィールドに四象限方位N25° 30' 30"Eを入力するには、

- 25.3030 とキー入力します。
- ポップアップリストからNEを押します。

計算機

ダイアログフィールド内で計算するには、

1. ポップアップメニューから「計算機」を選択します。
2. 数字と算式を入力します。
3. 「=」を押すと計算結果が現れます。
4. 「承認」をタップすると、フィールドに結果が移されます。

ポップアップ矢印で計算機にアクセスする際、数字フィールドにすでに数字が入力されていると、その数字が自動的に計算機に読み込まれます。計算機操作の最後に、「承認」が選択されると最後の解が数字フィールドに表示されます。

計算機を使用したいときに使用するには、一般測量 のメインメニューから「座標計算 / 計算機」を選択します。

トラブルシューティング

Bluetoothワイヤレス技術問題

通信問題

GNSS測量問題

ジョブデータ問題

チルト問題

一般測量問題

Trimble SX10 スキャン-外ステーション機器エラー

Bluetoothワイヤレス技術問題

Bluetoothセルラー式モデムに接続しようとしたとき、「接続に失敗しました」というメッセージが表示される。

セルラー式モデムによっては異なるBluetoothモードを持つものがあります。モードが「オフ」または「自動」に設定されていると「接続に失敗しました。」というメッセージが表示されることがあります。Bluetoothの接続問題を解決するには、モードを「オン」に設定してください。

「Bluetooth 装置プロパティ」 アプレットで「スキャン」を押すと、「ハードウェアエラー 1」というメッセージが現れる。

「Bluetooth を有効にする」 チェックボックスから一度チェックを外し、そしてもう一度チェックを入れ直します。

Bluetooth コントローラが指定域内のBluetooth装置すべてを見つけ出さないことがある。

Bluetooth スキャンは、他のBluetooth装置が同じ範囲内でスキャンを行っている場合には、スキャン中に他のBluetooth装置を見つけ出すことができないことがあります。スキャン中に探している装置が見つからなかった場合には、数分待つてから、スキャンをやり直してみてください。

「Bluetooth 装置が登録されていません。」

インターネットRTK測量を開始したときにこのメッセージが現れる場合、Trimble 内蔵モバイルインターネットモジュールを使用しているときに移動局無線機に「インターネット接続」を選択したことが原因です。移動局無線機には「Trimble内蔵受信機」を、方法には「モバイルインターネット」を選択する必要があります。

Bluetooth スキャンが「(空白)」 装置を見つけた。

Bluetoothスキャン中、範囲内にBluetooth装置が見つかっていても装置名が不明なことがあります。その場合「(空白)」という名前が提示されます。正しい名前が提示されるようになるまで、その装置に対してスキャンを繰り返します。

Bluetoothの操作範囲に問題あり

Bluetoothの操作範囲は10メートルです。

Bluetooth「スキャン」がTrimble 受信機を見つけられない。

受信機と、Trimble CUとの間のBluetooth接続が中断された場合、または受信機が既に他のBluetooth装置に接続している場合、「スキャン」は受信機を見つけられないことがあります。

受信機を一度オフにしてから、もう一度オンにします。「Bluetoothを使用可能にする」チェックボックスにチェックが入っていない場合、それにチェックを入れてもう一度スキャンを行います。それでも「スキャン」が受信機を見つけられない場合には、受信機でウォームブートを行ってから、もう一度スキャンを行います。

Bluetooth使用時に断続的通信エラー

Bluetoothで通信している2つの装置間の見通し線を遮っているものがないかを確認してください。

通信問題

「モデムが応答しません」

このメッセージは、長時間モデムへの接続が試みられた後、「モデムに接続中」ダイアログをキャンセルすると表示されることがあります。その場合には、モデムの電源を入れ直してください。

Enfora GSM/モバイルインターネットカード接続中に「モデムが応答しません」のメッセージが表示されたら、ボーレートを下記の手順で設定してください。

1. コントローラで「スタート / 設定 / 接続」をタップします。
2. 「接続」アイコンをタップして、「My ISP」で「既存接続の変更」を選択します。
3. Enfora カード 用に作成した接続名を選択し、「編集」をタップします。
4. 「次へ」を2回タップし、「詳細」をタップします。
5. 「ボーレート」を115200に設定します。
6. 「Ok」と「終了」をタップして Enfora設定画面を終了します。

機器と一般測量ソフトウェア間の通信なし

ケーブルや接続、スイッチをチェックします。受信機や一般測量機器の電源もチェックします。

注: 適切な測量スタイルを選択したことを確認してください。

無線を受信しない

無線機ケーブルのすべてが正しいポートに接続されているかと無線機に電源が入っているかをチェックします。

無線機が「測量スタイル」で正しく設定されているかをチェックします。

障害物(例、木や建物)がないかをチェックします。障害物がある場合には、無線信号が妨害されない場所に移動します。

基準局無線機がオンになっているかをチェックします。

GNSS測量問題

測量の開始時に「エラー：使用領域外」メッセージが表示される

このメッセージが表示される場合は、接続されている受信機は現在の地理的位置では使用できません。さらに詳しい情報につきましてはTrimbleの販売代理店にお尋ねください。

RTK測量の開始時に「受信機はロケーションRTK精度に対応します。それに応じてスタイル許容範囲を設定してください」メッセージが表示される

このメッセージが表示された場合は、接続されている受信機はロケーションRTKに対応しています。これは受信機のRTKソリューションの精度を制限します。測量スタイルの精度設定を変更し、受信機のロケーションRTK精度の制限に合わせるには、はいをタップします。測量スタイルがすでに受信機のロケーションRTK精度の制限より高精度に設定されている場合は、測量スタイルは更新されません。

受信機でロケーションRTKが有効になっている場合、ステータスラインは「RTK：フロート」を表示します。受信機でロケーションRTKが有効になっているときにはフィックス位置は保存することができません。

現在の測量スタイルの精度設定を維持するには、いいえ をタップします。

高いRMSのために初期化が失われました。

測定RMSが内部制限値を超えて長時間が経過すると、受信機はそのときの初期化を放棄します。これには、劣悪な環境による静止時の極の過剰な動き、または、バージョン4.0受信機ファームウェア以前のファームウェアでの誤った初期化などが原因として挙げられます。失われた初期化で測定したポイントを2~3つチェックしてみてください。これを行うには、好環境で再び初期化を行い、ポイントを再び測定します。再測定値がRTK許容値内にある場合には、最初の初期化が正しく行われており、初期化を失ったのは環境が原因だということを裏づけできます。

RTK測量中に「同時ストリーミングされた補正情報を開始できません」メッセージが表示される

使用しようとしているインターネット接続が 一般測量 外部でも有効であることを確認してください。インターネットに接続して、ウェブサイト (Google.com など)を1~2つ表示してみてください。接続を保持したまま、一般測量で測量を開始します。それでも測量が開始しない場合、IPアドレスやポート番号の入力間違い、あるいはデータを提供するはずの基準局の誤動作が問題の原因である可能性があります。

RTK測量中に「基準局データなし」

RTK 測量を開始すると「基準局データなし」というメッセージが表示された場合には、放送フォーマットやモデムの初期化ストリング、基準局のIP アドレスやポート番号を確認してください。

RTK 基準局をダイヤル中に「搬送波なし」メッセージが現れる。

このメッセージは、基準局が応答していない、または移動局が発信音を受け取らないことを意味します。マニュアルで基準局にダイヤルして、応答があることと留守番電話に設定されたりしていないことを確認してください。移動局のインターネットアカウントへの支払い状況も確認してください。

「警告：基準局座標が異なります。ジョブの基準局ポイント<Point name>座標が受信された座標と異なります」というメッセージがRTK補正時に受信されました

このメッセージは、基準局データリンクから受信された基準局ポイント名が、ジョブファイル内の既存のポイントと同じで、その2つのポイントのだったときに、WGS84座標が異なる場合に表示されます。基準局が、ジョブデータベース内ですでに設定されているのと同じポイント上にセットアップされていることが確実な場合は、ジョブをタップすると、そのポイントにジョブデータ内の座標を使用します。もし基準局の場所がジョブデータ内の既存のポイントと異なる場合は、ポイント名を変更して下さい。データリンクから受信した座標を使用するには 受信をタップし、新しい基準局ポイントに名前を付けて保存します。測量をキャンセルするにはキャンセルをタップします。

メモ - ジョブ内にRTX-RTKオフセットが存在する場合は、受信された基準局の座標を使用するオプションは利用できません。オフセットの正しい使用は、全てのRTKの表現が同じであることに依存します。ジョブ内に既に存在する座標と異なる座標を有するポイントが、基準局から送られてくる場合、RTKの表現が同じでない可能性があります。

受信機にデータが記録されない

測量スタイルで「基準局」と「移動局」オプションをチェックします。ロギング装置が「受信機」に設定されていますか？ アンテナは接続されていますか？ 電源に接続されていますか？

受信機がオンにならない

ケーブルや接続、スイッチをチェックします。電源もチェックします。

RTK 測量ができない

RTK 測量スタイルを選択してあることを確認します。「基準局」と「移動局」オプションの両方でタイプフィールドが「RTK」に設定されていることを確認します。「基準局」と「移動局」オプションの両方でアンテナタイプフィールドが正しく設定されていることを確認します。無線機が作動しているか、それが正しく設定されているかを確認します。

RTK精度が高すぎる

RTK測量が初期化されている場合、ポイント上でしばらく静止し、精度が下がるまで待ちます。RTK測量が初期化されていない場合は、より良い環境に移動するか、または既知のポイントで初期化を試行します。

衛星が捕捉されていない

GNSS / 衛星画面で、衛星の方位や仰角上に障害物がないかを確認します。GNSS アンテナの接続もチェックします。仰角マスク設定をチェックします。衛星画面で情報をタップして、衛星が無効にされていないかを確認します。放送アンテナが近くにありますか？ある場合には、GNSSアンテナの位置を変更します。

OmniSTARが収束しない

OmniSTAR解が想定通りに収束しない場合は、もう少しお待ち下さい。推定精度が高い時、または高精度のオフセットの使用時にOmniSTAR オフセットを観測した場合には、OmniSTAR解が想定通りに収束しないことがあります。

ジョブデータ問題

レビューに座標なし

座標表示設定を確認します。座標表示設定を変更するには、以下の1つを行います。

- ジョブメニューから、ジョブのレビューをタップします。ポイントの記録を開いた後、オプションをタップします。
- キー入力メニューから、ポイントをタップした後、オプションをタップします。

レビューでグリッド座標を表示するには、この設定は「グリッド」でなければなりません。それに加えて、グリッド座標を表示するには投影と測地変換が定義されている必要があります。

一般測量では、機器や後視ポイントが調整されているかを確認します。

一般測量では、後視への観測が保存されるまで、観測は空座標で表示されます。

グリッド座標なし

投影と測地変換が定義されているかを確認します。座標表示の設定がグリッドになっているのかも確認します。

座標表示設定を変更するには、以下の1つを行います。

- ジョブメニューから、ジョブのレビューをタップします。ポイントの記録を開いた後、オプションをタップします。
- キー入力メニューから、ポイントをタップした後、オプションをタップします。

チルト問題

過剰なチルト

ポールの角度をチルト許容範囲内に調整します。または、チルト許容範囲を広げます。チルトセンサ付きの機器を使用している場合にだけ適用されます。

チルト許容範囲外のポイントも続けて保存することを選択すると、そのポイントには警告の記録が関連付けられます。

一般測量問題

一般測量機器が異常な働きをしている

機器スクリーンが不規則に点滅したり、一般測量ソフトウェアとの通信保持に問題がある場合には、**HA VAステータス更新**をなしに設定します。機器によっては高いステータス更新率をサポートできないからです。

一般測量機器が接続しない

コントローラを一般測量機器に接続する前に常に、一般測量ソフトウェアで正しい測量スタイルを選択します。そうしないと、接続に失敗することがあります。それが起こった場合には、一般測量機器のスイッチをオフにしてからオンにしてそれをリセットしてから、再び接続を試みます。

Trimble SX10 スキャントータルステーション機器エラー

Trimble AccessにTrimble SX10 スキャントータルステーションとの通信問題が発生した場合、あるいは機器エラーを検知した場合は、機器エラーメッセージが表示されます。

機器エラーへの対処

機器エラーが発生した場合、Trimbleでは、接続されたTrimble SX10 スキャントータルステーションから**エラーログをダウンロード**し、そのエラーログを分析のために担当Trimble販売代理店に送ることをお勧めします。

エラーの解決方法

1. 機器の電源を完全にオフにします。
2. Trimble Access ソフトウェアを再起動します。
3. 機器の電源を入れます。機器エラーが表示されなかったら、その機器を安全に使い続けることができます。
4. 機器エラーが再び表示されたら、以下のことを確認してください：
 - Trimble SX10 スキャントータルステーションに最新版のファームウェアがインストールされているか。
インストールされたファームウェアのバージョンを見るには、一般測量メニューから、**機器 / 機器の設定** をタップします。
 - コントローラはTrimble Accessソフトウェアの最新バージョンを実行しているか。
コントローラにインストールされたソフトウェアのバージョン番号を見るには、Trimble Accessタスクバーか、現在実行しているアプリケーションのタスクバーにあるTrimbleボタンをタップし、ドロップダウンメニューから**製品情報**を選択します。

機器のファームウェアあるいはTrimble Accessソフトウェアの新しいバージョンを確認するには、[Trimble地球空間ソフトウェアおよびファームウェアの最新リリース文書](#)をご参照ください。

5. 必要な場合は、ファームウェアとソフトウェアを最新バージョンに更新します。機器エラーが表示されなかったら、その機器を安全に使い続けることができます。
6. 最新のファームウェアおよびソフトウェアを実行しているにもかかわらず、まだエラーが表示される場合は、点検のために認定サービスセンターにその機器を送る必要があると考えられます。これを行う方法については、担当Trimble販売代理店にお問い合わせください。

エラーログのダウンロード

1. Trimble Accessランチャ以外のTrimble Accessアプリケーションを全て終了します。
2. 2.5m ヒロセ 6P-PC to USB 2.0 ケーブル (P/N 53099032)を使用して、Trimble SX10 スキャナとタブレットを接続します。
ヒント -Wi-Fi接続を使用することもできます。しかし、ケーブル接続のほうがスピードが速いです。
3. Trimble Accessランチャ画面でSX10ログをタップします。タブレット上でSX10ログユーティリティが開きます。
4. ユーティリティを機器に接続するには以下のようにします：
 - a. スキャンをタップし、接続された機器をスキャンします。
 - b. 接続された機器が機器フィールドで自動的に選択されない場合は、リストの中から選択します。
 - c. 接続をタップし、機器に接続します。
5. ログファイルのダウンロードをタップします。
ダウンロードされたzipファイルが保存されるフォルダを選択するように求められます。既定の場所は次のとおりです：C:\ProgramData\Trimble\TrimbleData\System
6. ダウンロードが完了したら、ログフォルダを開くをタップします。
7. ダウンロードしたSX10ログファイルのzipファイルとC:\ProgramData\Trimble\TrimbleData\System FilesフォルダにあるSCログファイルを含む新しいzipファイルを作成します。
8. 機器エラーが表示される前に行った手順の詳細な説明と共に、作成したzipファイルを分析のために担当Trimble販売代理店に送ります。
9. ログファイルの内容を消去するには、ログの消去をタップし、さらにOKをタップして確定します。

ジョブ操作

ジョブ メニュー

このメニューを使用して、ジョブの表示や管理、またはオフィスコンピューターや外部装置とデータ転送を行うことができます。

詳細については、以下を参照してください。

新しいジョブ

ジョブを開く

ジョブのプロパティ

ジョブのレビュー

ポイント マネージャ

QCグラフ

マップ

ジョブ間のコピー

インポート・エクスポート

ジョブファイルのコピー先

ジョブファイルのコピー元

ジョブの管理

ジョブは、異なる複数の測量を含むことができます。ポイント観測や計算を始める前にジョブを選択してください。

ジョブは、任意の<username>フォルダ、または<username>フォルダの中にあるプロジェクトフォルダに保存することができます。

1つのTrimble Accessアプリケーションで定義されたジョブ（例：一般測量）は、道路などのほかのアプリケーションでも使用することができます。

ジョブは、テンプレートから作成するのが一番簡単です。テンプレートは、ジョブの一連のプロパティの集合体です。テンプレートは、既存のジョブから作成できます。テンプレート作成についての詳しい情報は、[テンプレート](#)をご参照ください。

本トピックの内容:


[ジョブの新規作成](#)

[ジョブを開く](#)


[手動でジョブをコピーする](#)

[ジョブの削除](#)

ジョブの新規作成

1. メインメニューから「ジョブ / 新規ジョブ」をタップします。
2. 新しいジョブに対する名前を入力します。
3. をタップして新しいプロジェクトフォルダを作成するか、または既存のフォルダを選択します。
4. ドロップダウンリストからテンプレートを選択します。過去に設定したジョブからテンプレートを作成する場合は、すべてのジョブ属性がテンプレートからコピーされます。
5. 必要に応じ、下記のジョブ属性を定義／編集します:
 - a. 「座標系」をボタンをタップして、そのジョブに対して [座標系](#) を選択します。「次」をタップします。
 - b. ジョブが必要とする座標系設定を行い、「保存」をタップします。
 - c. [単位](#) ボタンをタップして、ジョブに対する単位やその他様々な設定を指定します。「承認」をタップします。
 - d. [リンクファイル](#) ボタンをタップして、ジョブに対するリンクファイルを選択します。「承認」をタップします。
 - e. [アクティブ・マップ](#) ボタンをタップして、そのジョブに対するアクティブ・マップを選択します。「承認」をタップします。
 - f. [特徴ライブラリ](#) ボタンをタップして、ジョブに特徴ライブラリを関連付けます。「承認」をタップします。
 - g. [座標計算設定](#) ボタンをタップして、ジョブに対する座標計算を設定します。「承認」をタップします。
 - h. [追加設定](#) ボタンをタップして、ジョブに対する追加設定を設定します。「承認」をタップします。
 - i. [メディアファイル](#) ボタンをタップして、ジョブに対するメディア設定を設定します。「承認」をタップします。
 - j. ページ↓ボタンを押すと、「参照事項」や「説明」、「オペレータの詳細」、または「メモ」を任意入力できます。
6. 「承認」をタップして、ジョブを保存します。

ジョブを開く

1. メインメニューから「ジョブ / ジョブを開く」をタップします。
2.  をタップしてフォルダを拡大し、フォルダ内のファイルを表示します。
3. ジョブ名をタップするか、またはジョブ名をハイライトして「OK」をタップします。
メインメニューのタイトルエリアにジョブ名が表示されます。



注 - 開こうとしているジョブにプロジェクトの高さが存在しないときは、プロジェクトの高さ画面が表示されます。プロジェクトの高さをキー入力するか、ここをタップし、現在のGNSS位置を使って高さを定義します。使用できる位置が存在しないときは、ここボタンは無効になります。

手動でジョブをコピーする

1つのジョブから他のジョブに特定のアイテムを簡単にコピーするには、[ジョブ / ジョブ間でコピー](#)を選択します。



ジョブおよび、測量中に収集された関連ジョブファイル（画像やスキャンファイルなど）を新しい場所にコピーするには、[ジョブファイルのコピー先](#)を選択します。

手動でジョブをコピーする：

1. メインメニューから「ジョブ / ジョブを開く」をタップします。
2. コピーしたいジョブの名前をハイライトしてから、 をタップします。
3. フォルダを表示し、ハイライトしてからファイルをペーストし、 をタップします。

メモ - ジョブを別のフォルダにコピーする際、関連するファイルは自動的にコピーされません（例：*.t02、*.tsf、*.jpgなど）。

ジョブの削除

1. メインメニューから「ジョブ / ジョブを開く」をタップします。
2.  をタップしてフォルダを拡大し、フォルダ内のファイルを表示します。
削除したいジョブが反転表示されていない場合には、矢印キーを使用するか、スタイラスでそれを押し続けて、それを反転表示します。
メモ - スタイラスで押してすぐに放してしまうと、反転表示したジョブが自動的に開きます。
3.  をタップしてファイルを削除します。
4. 削除するには「はい」を、削除を取り消すには「いいえ」をタップします。

メモ - ジョブを削除する場合、関連するファイルは（例：*.t02、*.tsf、*.jpgなど）はすべて自動的に削除されます。

以下も行うことができます：

- TSC3コントローラにある[Fn+ Del]を使用する、またはTrimble CU/Trimbleタブレットにある[Ctrl + Del]を使用してジョブを「ファイル/開く」ダイアログから削除することができます。
- 「ウィンドウズ/ファイルエクスプローラ」で、ファイルのコピー、名前の変更、または削除を行います。

ファイル管理

全プロジェクトファイルは選択されたプロジェクトフォルダ、またはその中に自動生成されたサブフォルダに保存されます。初期設定のプロジェクトフォルダはTrimble Data ¥<username>フォルダです。<username>フォルダは、初めてTrimble Accessアプリケーションにログインなさったときに作成されます。

必要に応じて個々のプロジェクトフォルダを<username>フォルダ内に作成することができます。また必要に応じて、自動生成されたフォルダが<username>¥<projectname>フォルダ内部に作成されます。

コントローラにはファイルの種類ごとにフォルダがあります：

フォルダ	ファイルのタイプ	例
¥Trimble Data¥System Files	システム	カスタム・エクスポート・スタイルシート (.xsl)、特徴ライブラリ (.fxl)、ジオイド (.ggf)、測量スタイル (.sty) など
<プロジェクト>フォルダ： ¥Trimble Data¥<username> または ¥Trimble Data¥<username>¥<projectname>	プロジェクト	ジョブ (.job)、コントロールファイル (.csv)、マップ (.dxf, .str, .shp)、線形 (.rxl, .txl)
<プロジェクト>¥<jobname> Files	プロジェクト	画像およびメディアファイル (.jpg)、スキャンファイル (.tsf)、GNSSデータファイル (.t01, .t02)、送信RTCM変換ファイル (.rtd)
<プロジェクト>¥<jobname> Files¥Original Files	プロジェクト	元の画像ファイル (.jpg)
<プロジェクト>¥<jobname> Files¥SdeDatabase.rwi	プロジェクト	スキャンファイル(.rwcx)
<プロジェクト>¥<jobname> Files¥V10 Panorama Files	プロジェクト	V10画像ファイル、キャリブレーションファイルを含む (.jpg)
<プロジェクト>¥エクスポート	エクスポート	Htm リポート (.htm)、カンマで区切られたファイル (.csv) など

フォルダ	ファイルのタイプ	例
	した	ファイル

すべてのシステムファイルは、System Filesフォルダに保存されます。システムファイルを他のフォルダに保存するとアクセスできなくなります。

ここにジョブファイルをコピーおよびここからジョブファイルをコピー機能により、USBスティックなどの外部ドライブを経由し、フォルダからフォルダ、またはコントローラからコントローラへ簡単にジョブや関連ファイルをコピーできます。ここにジョブファイルをコピーを使用する際、ジョブはコントローラ上の現在の<username>フォルダにコピーされます。

確定フォーマットファイルのエクスポート、またはカスタムフォーマットファイルのエクスポートを使用して作成したファイルをエクスポートする場合、新しいフォーマットファイルの保存先として、コントローラ上の既存のフォルダを使用したり、新しくフォルダを作成したりすることができます。標準では、現在のプロジェクトフォルダの下にあるExportフォルダになっています。プロジェクトフォルダを変更すると、システムが新しいプロジェクトフォルダの下にエクスポートフォルダを作成し、前のエクスポートフォルダと同じ名前をつけます。☑️をタップして、既存フォルダを選択するか、新規フォルダを作成します。

以下の表は、オフィスコンピュータ上のファイル拡張子、コントローラ上のファイル拡張子（ファイルが転送中に変換された場合には変わります）、ファイル詳細、ファイルの保存先を示しています。

ファイルのタイプ:			ファイルの保存先フォルダ:		
コンピューターファイル拡張子	コントローラファイル拡張子	説明	System Files	<プロジェクト>	<jobname> Files
.dc	.job	一般測量ジョブファイル	-	*	-
.csv	.csv	カンマ区切り (CSV) ファイル	-	* 1	-
.txt	.txt	カンマ区切り (TXT) ファイル	-	* 1	-
.dtx	.dtm	デジタル地勢モデル ファイル	-	*	-
.ttm	.ttm	三角地勢モデル ファイル	-	*	-
.fxl	.fxl	特徴ライブラリ ファイル (TBC)	*	-	-
.fcl	.fal	特徴・属性ライブラリ ファイル (TGO)	*	-	-
.sty	.sty	測量スタイルファイル	*	-	-

ファイルのタイプ:			ファイルの保存先フォルダ:		
コンピューターファイル拡張子	コントローラファイル拡張子	説明	System Files	<プロジェクト>	<jobname> Files
.ddf	.fal	データ辞書 ファイル	*	-	-
.ggf	.ggf	ジオイドグリッド ファイル	*	-	-
.cdg	.cdg	結合測地グリッド ファイル	*	-	-
.pjpg	.pjpg	投影グリッドファイル	*	-	-
.sgf	.sgf	シフトグリッドファイル	*	-	-
.pgf	.pgf	UK National Grid ファイル	*	-	-
.rtd	.rtd	RTCM変換ファイルの送信	*	-	-
.dxf	.dxf	マップ ファイル	-	* 1	-
.str	.str	Surpacファイル	-	* 1	-
.shp	.shp	ESRI マップ・シェイプ・ファイル	-	*	-
.ini	.dat	アンテナファイル	*	-	-
.lng	.lng	言語ファイル	* 2	* 2	-
.wav	.wav	サウンドファイル	* 2	* 2	-
.t01 .t02	.t01 .t02	GNSSデータファイル	-	-	*
.crd .inp .mos	.crd .inp .mos	GENIO道路ファイル	-	*	-
.xml	.xml	LandXML道路ファイルやXML文書	-	*	-
.xml	.xml	GNSS コンタクトファイル [GNSSContacts.xml]	*	-	-
.jxl	.jxl	JobXMLファイル	-	* 1	-
.ixl	.ixl	カスタムASCIIインポートファイル定義	*	-	-
.xsl	.xsl	XSLTカスタムASCIIエクスポートスタイルシート・ファイル	* 3	-	-
.sss	.sss	XSLTカスタム測設スタイルシート・ファイル	* 3	-	-
.mcd	.mcd	「コード測定」データベースファイル	*	-	-

ファイルのタイプ:			ファイルの保存先フォルダ:		
コンピューターファイル拡張子	コントローラファイル拡張子	説明	System Files	<プロジェクト>	<jobname> Files
.dc	.rxl	Trimble 道路ファイル	-	*	-
.rxl	.rxl	線形ファイル	-	*	-
.txl	.txl	トンネルファイル	-	*	-
.csd .csw	.csd	座標系データベース・ファイル	*	-	-
.jpg	.jpg	イメージファイル	-	-	* 4
.bmp	.bmp	スクリーンダンプファイル	-	* 5	-
.tsf	.tsf	VX or S seriesスキャンファイル	-	-	*
.rwcx	.rwcx	SX10スキャンファイル	-	-	*
.scprf	.scprf	Trimble Accessプロファイルファイル	*	-	-

メモ -

1. コントローラに転送される.csv、.txtおよびJobXML (.jxl) ファイルは、プロジェクトフォルダに転送してください。コントローラでエクスポートされたファイルはプロジェクトフォルダ内にあるエクスポートフォルダに保存されます。エクスポートされた.csvファイルにリンクするには、Explorerを使用してプロジェクトフォルダにファイルをコピーしてください。
2. 言語ファイル (.lng) と音声ファイル (.wav) は適切な言語フォルダに保存されます。
3. 測設スタイルシート・ファイル (.sss) とカスタムエクスポートスタイルシート・ファイル (.xsl) は言語フォルダかまたはSystem Filesのいずれかに保存されます。転送された測設スタイルシート・ファイルと転送されたカスタムエクスポートスタイルシート・ファイルは通常適切な言語フォルダに保存されます。
4. 画像上に **描画** または **注釈** しているときに、「元の画像を保存」オプションを選択すると、元の画像が<プロジェクト>\<jobname> Filesフォルダに保存されます。
5. スクリーンダンプファイルは、現在の画面の画像を保存します。スクリーンダンプを作成するには、コントローラ上で**Ctrl + S**キーを押すか、画面上のキーボードで**Ctrl + S**キーをタップします。
6. 新しいプロジェクトフォルダを作成したり、フォルダ間でファイルを移動する場合、一般測量ソフトウェア、またはWindows Explorerを使用してください。

ジョブ修復 ウィザード

ジョブ修復ウィザードは、一般測量 がジョブファイルの損傷を発見すると起動します。ウィザードの途中でそれをキャンセルしたり、一つ前のステップに戻ったりできます。

ウィザードは、損傷が起こったポイントまでのジョブデータを救出し、それ以降のデータは破棄して、損傷せずにジョブに残った最後の項目の日時を通告します。

念のために、ウィザードは修復前のジョブのコピーを取ることができます。コピーを取る前に、ジョブすべてをコピーするのに十分なスペースがファイルシステムに残っていることを確認してください。

修復が完了したら、「ジョブ / ジョブのレビュー」から削除されたものがあるか、そうであればジョブの最後から削除されたものは何かをチェックしてください。ジョブは日時順で保存されているので、ウィザードが通告した最後の残存記録より後のものは削除されています。

放棄されたデータには、削除などといったジョブに対する変更（その場合、ジョブは削除されずに残る）やアンテナやターゲット高、座標系の変更、ポイントや観測、ラインなどの新規項目が含まれる可能性があることに注意してください。

ジョブの損傷の原因としては、ハードウェアの問題や、一般測量プログラムが正しく終了しなかった、電池の残量がなくなったことなどによる予想外の電源異常などが考えられます。ジョブウィザードから問題の報告を受けたら、コントローラの操作手順を確認し、かつハードウェアもチェックしてください。ジョブの損傷が続く場合には、コントローラのハードウェアの問題かもしれません。詳細に関しては、お近くのTrimble再販店にお問い合わせください。

ジョブのプロパティ のレビューまたは編集をする

このメニューから、現在のジョブを設定できます。

詳細については、以下を参照してください。

[座標系](#)

[単位](#)

[リンクファイル](#)

[アクティブ・マップ・ファイル](#)

[特徴ライブラリ](#)

[座標計算設定](#)

[追加設定](#)

[メディアファイル](#)

それぞれのボタンが現在の設定を表示します。新しいジョブを作成する時、以前のジョブの設定が既定値として使用されます。ボタンを押して、設定を変更します。

「承認」をタップして、変更を保存します。

ヒント - 「参照」、「説明」、「オペレータ」または「メモ」フィールドの初期設定値を設定したり、これらのフィールドを入力必須に設定するには、Trimble Data ¥ [System]フォルダ内の「JobDetails.scprf」ファイルをオフィスコンピュータにコピーし、テキストエディタを使用してファイルを編集します。それからファイルをコントローラにコピーします。「JobDetails.scprf」ファイル内の設定は、Trimble Accessアプリケーションが実行されるたびに読み込まれます。ファイルの編集に関するさらに詳しい情報につきましては、「JobDetails.scprf」ファイルの冒頭にあるメモをご参照ください。

ジョブに保存されたデータのレビュー

ジョブ データベースに保存されたレコードを見るには、

1. メインメニューから「ジョブ / レビュー」ジョブ をタップします。
2. 矢印キーやタッチパネル用ペン、ソフトキーを使用して、データベース内を移動します。
 - データベースの最後に素早く移動するには、最初のレコードを反転表示してから、上向き矢印を押します。
 - フィールドを選択せずに反転表示するには、スタイラスでそれを短い間押しします。
3. ある項目に関する詳細を表示するには、そのレコードをタップします。「コード」や「アンテナ高」などのフィールドは編集可能です。

メモ -

- チルトセンサ内蔵のGNSS受信機を使用して測定したポイントには以下の記録が使用できます：
 - 警告：「警告」セクションは、そのポイントが測定された時に通知された警告を表示します。
 - 条件：「保存条件」は、ポイントの保存時にあったエラー状況を表示します。
- パノラマがキャプチャされたポイントの場合、写真ステーションの記録をタップし、**パノラマ**または**SX10パノラマ**画面を表示させます。VISIONテクノロジーを搭載したTrimbleを**HDRオプションが有効**になった状態で使用してキャプチャされたパノラマを確認する際は、確認画面に最初に表示される画像が、中間または標準の露出でキャプチャされた画像です。露出過多の画像を表示させるには、>オーバーをタップします。露出不足の画像を表示させるには、>アンダーを表示させます。もしくは、矢印ソフトキーまたは矢印コントローラキーをタップすると、全画像を順に表示します。**V10イメージングローバをHDRオプションが有効**になった状態で使用してキャプチャされたパノラマの場合、確認画面に1つの画像しか表示されません。これは、画像がキャプチャされた直後にカメラヘッド内でHRD処理が行われるためです。
- 削除されたパノラマは完全に削除されます。
- データベースでアンテナ高やターゲット高レコードを変更しても、座標として保存されたオフセットポイントは更新されません。また、アンテナ高を変更しても、

Trimble Business Center ソフトウェアを使用して処理される後処理ポイントが影響を受けることもありません。

データをオフィスのコンピュータに転送する時や、後処理ポイントを受信機から直接オフィスコンピュータに転送する時には、アンテナ高やターゲット高情報の有効性を確認します。

データベースでアンテナ高やターゲット高レコードを変更しても、杭打ちデルタや座標計算ポイント、平均化されたポイント、キャリブレーション、交合法、トラバース結果は自動的に更新されません。杭打ちポイントは再観測される必要があり、座標計算ポイントと平均化されたポイント、キャリブレーション、交合法、トラバースは再計算される必要があります。

- 特定の項目を検索するには、「検索」をタップしてオプションを選択します。

ヒント – 「マップ」スクリーンからの特徴をレビューするには、必要な特徴を選択し、それをスクリーン上でしばらく押し続けて、ショートカットメニューから「レビュー」を選びます。

「ジョブのレビュー」にある座標表示を変更するためには

1. メインメニューから「ジョブ / ジョブのレビュー」をタップします。
2. 矢印キーやタッチパネル用ペン、ソフトキーを使用して、データベース内を移動します。
3. 以下の1つを行います。
 - +をタップしてポイントのツリーリストを拡張します。

座標表示を変更するには縦座標の一つをタップして、適切な座標表示を選択します。

- ポイント名をタップしてポイントの詳細を表示します。

座標表示を変更するには、「オプション」をタップします。

「グリッド（ローカル）」を選択した場合は、「グリッド（ローカル）表示の変換」名を選択します。この変換では、選択された方法でグリッド座標からグリッド（ローカル）座標に変換します。

ここで選択された変換が入力変換と同じでない限り、表示されているグリッド（ローカル）座標は、元のグリッド（ローカル）座標と一致しません。元のグリッド（ローカル）座標を設定するには、「座標ビュー」を「保存された通り」に設定します。

グリッド（ローカル）をレビューする時や「座標表示」が保存した通りに設定されている場合、「変換（保存した通り）」が表示されます。

グリッド（ローカル）をレビューする時や「座標表示」がグリッド（ローカル）に設定されている時は、「変換（表示）」が画面に表示されます。

該当するポイント名の下にある「くい打ち」をタップし、くい打ちされた通りのデルタ情報を表示させます。

観測の警告

「レビュー」にある各ポイントの測定は、ポイントの観測中、過度の移動、過度のチルト、または不良の精度許容値などの警告が表示された場合で、ポイントが保存された時にこれらのうちの一つでも許容値を超えていた場合に記録されます。

観測の警告の記録を表示するには、ポイントのレコード (4ページ) をご参照下さい。警告の節では、ポイント観測中に見られた警告を示しています。ポイントの観測中に、過度のチルト、過度の動き、不良精度などが警告された場合ははいが表示され、表示されなかった場合はいいえが表示されます。5ページにある保存時の状況の節では、ポイントが承認、保存された時に、過度の移動、過度のチルト、不良精度の警告が表示された場合を示しています。保存時の状況は、ポイント座標の測定値に大きな影響を与えます。

メディアファイルの表示と編集

メディアファイルを表示するには、

1. メディアファイル・レコードを反転表示します。
フィールドを選択せずに反転表示するには、スタイラスでそれを短い間押します。
2. 「詳細」をタップします。画像が表示されます。
3. **リンク先** 方法とリンクされているポイントを変更するには、**リンクソフトキー**をタップします。

ジョブまたはポイントのリンクを削除するには **なし** をタップします。メディアファイルはユーザ名フォルダから削除されません。

メモ - 画像に情報パネルが含まれている場合、測定済みポイントを定義するコードや説明などの値を編集しても **情報パネル** は更新されません。

4. 画面にマークアップをするには **描画** をタップします。

ノートの挿入

データベースにノートを保存するには、

1. レコードを反転表示します。
2. 「ノート」をタップします。表示される「ノート」画面が、現在のレコードが作成された日時を表示します。
3. ノートを入力して「承認」をタップします。ノートは現在のレコードと一緒に保存されます。「ジョブのレビュー」では、ノートはレコードの下にノートアイコンと一緒に表示されます。

アンテナ・ターゲットレコードを編集するには、

「現在のジョブのレビュー」からターゲット・アンテナレコードを編集

既存のアンテナ高やターゲット高レコードを編集するには、「ジョブのレビュー」を選択します。ここでの編集は、そのアンテナ高やターゲット高を使用する観測すべてのアンテナ高・ターゲット高を変更します。

アンテナ・ターゲットレコードを編集するには、

1. アンテナ・ターゲットレコードをタップします。現在のターゲット（一般測量）またはアンテナ（GNSS測量）の詳細が表示されます。
2. 新しい詳細を入力して、「承認」をタップします。

現在のレコードは新しい詳細で更新され、それはそのレコードを使用するそれ以降の観測すべてに適用されます。

タイムスタンプを持つノートが添付され、記録されます。このノートは古い詳細（変更が行われた日時を含む）を記録します。

「ポイントマネージャ」からターゲット・アンテナレコードを編集

ポイントマネージャを使用すると、希望する観測（単・複数）に対してだけ簡単にアンテナ高やターゲット高レコードを変更できます。

コードの編集

「ジョブのレビュー」からコードを編集

コードをひとつだけ編集したい場合には、「ジョブのレビュー」で行うことができます。コードを編集するには、

1. メインメニューから「ジョブ / ジョブのレビュー」をタップします。
2. 編集したいコードが含まれる観測レコードをタップします。
3. コードを変更して、「承認」をタップして変更を保存します。

観測と一緒に保存される「ノート」には、古いコードと変更日時が含まれます。

「ポイントマネージャ」からコードを編集

「ポイントマネージャ」を使用し、1つまたは複数のコードを編集できます。複数のコードを編集するには、「ジョブのレビュー」よりも「ポイントマネージャ」の方が便利です。

詳細に関しては、ポイントマネージャをご参照ください。

「ポイントマネージャ」からポイント名とポイント座標を編集

ポイントマネージャを使用し、ポイント名やポイント座標を編集できます。「レビュージョブ」を使用してポイント名やポイント座標を編集することはできません。

削除されたポイント・ライン・円弧

削除されたポイントやライン、円弧は計算には使用されませんが、データベース内に残ります。ポイントやライン、円弧を削除してもジョブファイルを小さくすることはできません。



削除されたポイントを含むファイルを転送しても、削除されたポイントはオフィスソフトウェアには転送されません。しかしData Transfer（データ転送）ソフトウェアを使用して

ファイルを転送する場合、削除されたポイントは データコレクター(.dc) ファイル内に記録されます。それらは「削除済み」とクラス分けされます。

「連続オフセットポイント」や「交点とオフセットポイント」のようなポイントは、ソースポイントからのベクトルとして保存されます。ソースポイントを削除してからデータベースポイントレコードをレビューすると、そのポイントからのベクトルとして保存されていたポイントすべては座標なし(?)になります。

一般測量 ソフトウェアデータベースでポイントやライン、円弧を削除するには、

1. メインメニューから「ジョブ / ジョブのレビュー」をタップします。
2. 削除したいポイントかライン、円弧を反転表示して、「詳細」をタップします。
3. 「削除」をタップします。ポイントに対して、検索クラスは、元来の検索クラス分けに従って、「削除(普通)」または「削除(基準点)」、「削除(杭打ち)」、「削除(後視)」、「削除(チェック)」に変わります。
4. 「承認」をタップします。一般測量 ソフトウェアは、削除された時刻を含むノートを元来のポイントやライン、円弧のレコードと一緒に記録します。

ポイントやライン、円弧を削除すると、ポイント記号が変わります。例えば、地形ポイントにおいては、 記号が  記号に取って代わります。

ステーション設置プラス または 交合法、角観測 の実行中に記録した観測を削除しても、平均回転角レコードと、ステーションまたは角観測残差レコードは更新されません。平均の計算に使用された観測結果を削除しても、平均は自動的に更新されません。平均の再計算には、COGO / 平均の計算を使用します。

メモ - リンクファイルからのポイントを削除することはできません。

Explorerを使用して、コントローラに保存されている線形ファイル、道路ファイル、地図ファイル、またはその他の種類のファイルを削除します。

一般測量 ソフトウェアデータベースでポイントやライン、円弧を復元するには、

1. メインメニューから「ジョブ / ジョブのレビュー」をタップします。
2. 復元したいポイント、またはライン、円弧レコードをタップします。
3. 「復元」をタップします。
4. 「承認」をタップします。

「マップ」画面から特徴を削除するには

1. 以下の3つのオプションを使用して削除する特徴を選択します：
 - 特徴をタップ
 - 特徴の周りにボックスをドラッグ
 - 画面をタップ&ホールドし、ショートカットメニューから **選択** を選ぶ
2. 画面上をタップ&ホールドし、ショートカットメニューから「削除」を選択します。
3. 削除する特徴を選び、「削除」をタップします。

メモ - リンクされたマップ・ファイル (例:DXFまたはSHPファイル) からポイント、ライン、円弧の消去はできません。

ポイントマネージャ内でのデータ管理

「ジョブのレビュー」の代わりに「ポイントマネージャ」を使用してもデータ管理ができます。

下記を簡単にレビューできます。

- ポイント座標
- 観測
- **最適ポイント** とすべての重複ポイント
- ターゲットとアンテナ高
- コードとノート
- 記述
- ノート

下記を簡単に編集できます。

- ターゲットとアンテナ高(単独または **複数**)
- **ポイント名**
- **ポイント座標**
- コード(単独または **複数**)
- 記述(単独または複数)
- ノート

「ポイントマネージャ」の使用

「ポイントマネージャ」を開くには、メインメニューから「ジョブ / ポイントマネージャ」を選択します。そこで現れるスクリーンは、ジョブデータベースとリンクしたファイル内にあるポイントと観測すべてをツリー構造の一覧で表示します。

データの表示

同じ名前の重複ポイントが存在する場合には常に、最適ポイントが最初に表示されます。同じ名前のポイントすべて (最適ポイントも含む)が、最適ポイントの下にリスト表示されます。

しかし、データが「ターゲット高」表示にある場合、データベース内の観測すべてはデータベース内の順序で表示されます。

データの表示方法を変更するには、「表示」を選択します。例えば、**座標を表示させる**には、「表示」を「グリッド」に設定します。ターゲット高を表示・編集するには、「表示」を**ターゲット高**に設定します。

メモ - 「ポイントマネージャ」では「ターゲット高」設定はアンテナ高とターゲット高の両方を参照します。

データを並べ替えるには、列の見出しをタップします。

列の幅を変更したり、列を隠したりするには、見出しの間のセパレータをタップ、ドラッグします。


空白の列を縮小するには、その列右側のセパレータをダブルタップします。

スクロールバーを使用すると、データを上下、または左右にスクロールできます。

ヒント - ポイント名の列を凍結するには、ポイント名の列の見出しをタップ&ホールドします。その列を解凍するには、同じ見出しをタップ&ホールドします。

削除されたポイントを表示するかどうか決めるには、オプションをタップし、「削除されたポイントの表示」をチェックするかまたは選択します。ポイントマネージャのワイルドカード検索では、削除されたポイントの表示が無効になっている場合は、削除されたポイントは表示できませんのでご注意ください。

ワイルドカード検索によるデータのフィルタリング


表示されるポイント情報をワイルドカードマッチングを使ってフィルタリングするには、をタップします。画面には「ポイント名」「コード」「メモ」などのフィールドが表示されます。設定により2箇所の説明フィールド表示を有効にすることができます。

任意にフィールドをフィルタリングするには、「*」を複数文字に、または「?」を単数文字に使用します。分割フィールドに限定されているフィルターが同時に処理され、全てのフィルターの条件を満たしたポイントのみ表示されます。「*」をフィルタリングしないフィールドに使用してください。このフィルターへの入力は、大文字、小文字を問いません。

フィルター使用例：

ポイント名	コード	説明 1	説明 2	メモ	結果例
1	*	*	*	*	1, 10, 2001, 1a
1*	*	*	*	*	1, 10, 1a
1?	*	*	*	*	10, 1a
1	フェ ンス	*	*	*	む全てのポイントと名前に1を含 コード=フェ ンスになっているもの
1	*フェ ンス*	*	*	*	む全てのポイントと名前に1を含 フェンスを含 むコード
1???	*	*	*	相 違 *	む全てのポイントと1から始まる全ての名前で 長さが4文字で、メモが相違で始まるもの
*	ツ リー	アスペ ン	25	*	コード=ツリーになっている全てのポイントで 説明 1 = アスペンで、説明 2 = 25のもの

フィルターを無効にするには、「リセット」をタップするか、全てのフィールドに「*」をセットします。

フィルターの設定は記憶されますが、ポイントマネージャが閉じている場合には適用されません。フィルターの設定を再度有効にするには、をタップし、それから「承認」をタップします。

ポイントに関する詳細を表示するには、以下の1つを行います。

- 関連するポイントと観測すべてを表示するには、ツリー構造のポイントリストで「+」をタップします。各ポイントの情報を表示するには、その脇の「+」をタップしてツリーを更に拡張します。そこで表示されるポイント情報は、ポイント座標、観測、アンテナ・ターゲット詳細、質コントロールの記録が含まれます。
- 「ジョブのレビュー」で使用できるものと同じポイントフォームを開くには、ポイントをタップするか、ポイントを反転表示して「詳細」をタップします。そこでポイントコードや属性などの情報を編集できます。

ポイントのツリー構造を拡張したときに一段下がって表示される座標や観測のフォーマットを変更するには、表示された座標や観測をタップするか、それを反転表示してスペースキーを押します。表示されるリストで、別のデータ表示を選択します。これにより、生一般観測（またはWGS-84観測）およびグリッド座標を同時にレビューすることが可能です。

ポイントマネージャのグリッド（ローカル）を使用する

ポイントマネージャを使って、入力変換または変換表示を使用したグリッド（ローカル）座標を表示することが出来ます。

1. メインメニューから「ジョブ / ポイントマネージャ」をタップします。
2. 「表示」をタップしてグリッド（ローカル）を選択します。
3. 座標表示のグリッド（ローカル）変換を選択する、または新規に変換を作成するために「オプション」を選択します。
4. 以下の1つを行います。
 - 元のグリッド（ローカル）値を表示するには、「元のグリッドローカルの表示」を選択し「承認」をタップします。
 - 新規変換表示を作成するには、「新規変換の作成」を選択して「次へ」をタップします。そして **必要手順** を完了します。
 - 既存の変換表示を選択するためには、「変換の選択」を選択して、リストから変換表示を選び、「承認」をタップします。

メモ

- 「入力」変換では、元の入力されたグリッド（ローカル）座標からのポイントをデータベースグリッド座標に変換します。
- 「表示」変換では、保存方法に関わらず、ポイントをデータベースグリッド座標から算出されたグリッド（ローカル）座標の表示へ変換します。
- 元のグリッド（ローカル）、グリッド（ローカル）として保存されていないポイントを表示している時、ヌル北距（ローカル）、東距（ローカル）、高度（ローカル）として表されます。

- 変換表示を選択した場合、全てのデータベースグリッドポイントは、現在の変換表示を使用して表されます。もし変換表示が元の変換と異なる場合、算出されるグリッド（ローカル）座標も元グリッド（ローカル）座標と異なります。
- オリジナルフォーマットで保存されたグリッド（ローカル）として入力されたポイントは、グリッド（ローカル）ポイントとして一般測量ジョブへ保存されます。通常、ポイントがデータベースグリッドポイントへ変換する入力変換は、ポイントが入力されると同時に割り当てられますが、変換は後からでも作成することができ、ポイントマネージャを利用してポイントへ **割り当て** を行うことができます。

入力変換を変更するためには：

1. メインメニューから「ジョブ / ポイントマネージャ」をタップします。
2. 「表示」をタップし、「グリッド（ローカル）」を選択します。
3. 入力変換の変更があり、グリッド（ローカル）として保存されたポイントを反転表示させます。
4. 「編集」をタップして「変換」を選択します。
5. 新しい変換を選択したら、「OK」をタップします。

この新規変換は、グリッド（ローカル）をデータベースグリッドへ変換する際に使用されます。

もし画面に元のグリッド（ローカル）が表示されている場合には、入力変換を変更しても表示されているグリッド（ローカル）座標を変換しません。

もし現在の画面に異なる表示変換が表示されている場合には、入力変換の変更を行なうと表示されているグリッド（ローカル）座標も変更してしまいます。

ポイントマネージャにおけるステーションとオフセットの使用

ポイントマネージャを使用すると**ステーション**および**オフセット**ごとにライン、円弧、線形、トンネル、道路などのエンティティを基準にポイントを表示することができます。

1. メインメニューから「ジョブ / ポイントマネージャ」をタップします。
2. 「表示」をタップし、「ステーションとオフセット」を選択します。
3. 「オプション」を選択します。
4. エンティティタイプとエンティティ名を選択し、承認をタップします。

アンテナ・ターゲット高のレビューと編集

注 - 「ポイントマネージャ」では、「ターゲット高」設定は一般測量ターゲット高とGNSSアンテナ高を参照します。

あるターゲット高レコードを変更して、そのターゲット高レコードを使用する **すべての** 観測を更新するには、**ジョブのレビュー** でターゲット高を編集します。

「ポイントマネージャ」で個々のターゲット高、またはターゲット高のグループを変更するには、

1. メインメニューから「ジョブ / ポイントマネージャ」をタップします。
2. 「表示」をタップしてから「ターゲット高」を選択します。そこで現れるスクリーンには、「ポイント名」と「開始ポイント」、「ターゲット高」、「コード」、「ノート」がデータベースに保存されている順序で表示されます。
 - レコードの順序を変更するには、該当列の見出しをタップします。
 - リストをフィルターするには、「フィルタ」をタップします。該当列を選択してから、フィルター内容を入力します。

ヒント - ポイント名のフィルター値に「2」を入力すると、システムは名前に2を含むポイントすべて（2や1002、2099、2日など）を表示します。「2」というポイント名を探したい場合には、「完全一致のみ」チェックボックスにチェックマークを入れます。
3. 編集のために単数または複数のターゲットを選択するには、以下の1つを行います。
 - 「ターゲット」フィールドをタップします。
 - 矢印キーを使用して、編集したいレコードを反転表示し、「編集」をタップします。
 - 複数のフィールドを選択するには、「Ctrl」をしばらく押し続けてから、必要なフィールドをタップします。その後で「編集」をタップします。
 - 一連のフィールドを選択するには、最初の必要フィールドをタップして、「Shift」をしばらく押し続けてから、最後の必要フィールドをタップします。その後で「編集」をタップします。
4. 「ターゲット詳細」フォームに新しい「ターゲット高」や「プリズム定数」を入力します。変更を保存するには、「OK」をタップします。

Trimble プリズム 底部の刻み目までを測定するとき、ポップアップ矢印 (📏) をタップして、「底部の刻み目」を選択してください。

ポイントマネージャは補正したターゲット詳細をここで表示します。「ジョブのレビュー」では、挿入されたターゲットレコードを、古いターゲット詳細を記録するノートと一緒に表示できます。

ターゲット高(一般測量)とアンテナ高(GNSS)のグループ編集

「ポイントマネージャ」を使用すると、選択した複数ポイントに対するアンテナ高やターゲット高の詳細を編集できます。この機能は、「ポイントマネージャ」の「表示」ソフトウェア設定が「ターゲット高」に設定されているときに使用できます。Windowsの標準選択方法 (Ctrl + クリックやShift + クリック) を使用して、ターゲット高やアンテナ高の編集を適用したいポイントを選択できます。

ヒント

- アンテナ高を編集するときには、「観測した高さ」と「観測方法」を編集できます。
- ターゲット高を編集するときには、「観測した高さ」と「観測方法」(該当する場合)、そして「プリズム定数」を編集できます。

- 編集するポイントを選択するとき、ターゲット高を持つポイントや、アンテナ高を持つポイントを含めることができます。「編集」をタップすると、2つのダイアログが現れます。1つはアンテナ高の編集用、もう1つはターゲット高の編集用です。
- 編集のために、連続するターゲット高やアンテナ高を選択する必要はありません。
- 複数のアンテナタイプを含むアンテナ高を選択して一緒に編集することはできません。その場合には、使用したアンテナタイプ別にグループ分けして、そのグループごとにポイントを選択・編集してください。
- 異なるターゲットを選択して、一度に編集できます。その場合には、新しいターゲット高がそれぞれのターゲットに適用されますが、ターゲット番号は変更しません。
- 一般測量には、高さとプリズム定数がゼロの計算(システム)ターゲットを使用するものがあります。(例、2重プリズムオフセット)システムターゲットのターゲット高は編集できません。
- 「ポイントマネージャ」の欄の項目を並び替えることで、編集したいターゲットやアンテナ高のグループを簡単に見つけ出し選択できるようになります。欄の見出しをタップすると、その欄の項目を並び替えることができます。
- 「ポイントマネージャ」は、ジョブデータベースに適切なターゲットやアンテナ設備の記録を自動的に挿入して、それぞれのポイントに正しい高さや観測方法が割り当てられることを確実にします。
- ポイントを編集すると、「ポイントマネージャ」はジョブデータベースに編集された項目と編集前の測定値、編集日時などの記録をメモとして自動的に挿入します。

ポイントマネージャを使用したポイント座標の編集

「ポイントマネージャ」を使用して、インポート、またはキー入力したポイントの座標を編集することができます。

1. メインメニューから「ジョブ / ポイントマネージャ」をタップします。
2. 編集するレコードを選択するには、レコード上のスタイラスをタップ&ホールドします。
3. 「編集」をタップし、「座標」を選択します。
4. 座標を編集します。

次の座標は編集できません：

- 生の観測データ
 - リンクしたファイル内のポイント
 - 様々なレコードを同時に
5. 基準点オプションを使い、標準から基準へ、または基準から標準へ、キー入力したポイントの検索クラスを変更します。
 6. 「OK」をタップして、変更を保存します。

加えた変更の詳細は自動的に「メモ」レコードに保存されます。

ポイントマネージャを使用したポイント名の変更

「ポイントマネージャ」を使用してポイントや観測の名前を編集することができます。

1. メインメニューから「ジョブ / ポイントマネージャ」をタップします。
2. 編集する記録を選択するには、記録上のスタイラスをタップ&ホールドします。
3. 「編集」をタップしてから「ポイント名」を選択します。
4. 名称を編集します。

以下の名前は編集できません

- リンクしたファイル内のポイント
- 測量中の現在のステーションの観測
- 後視観測

5. 「OK」をタップして、変更を保存します。

加えた変更の詳細は自動的に「メモ」記録に保存されます。

ダイナミック・データベース内のポイント名とポイント座標の編集

一般測量 ソフトウェアはダイナミック・データベースを使用します。記録の名前や座標を変更すると、その記録に依存しているほかの記録の位置が変わったり、消えたりします。

本節の以下の部分では、固定局位置、ステーション設置、後視位置などへの変更が、どのようにほかの位置に影響するかについて説明します。これらに加えて、交会法、線、円弧、逆算記録、またはその他の記録タイプもほかの位置に影響する可能性があります。変わる可能性のある記録の詳細につきましては以下の表をご参照ください。

GNSS測量の基準点、または一般測量のステーション設置点として使用されていたポイントの名前を変更した場合、基準記録またはステーション設置記録内でのポイントの参照名は変わりません。基準記録やステーション設置記録内のポイントの参照名はいかなる方法でも編集することができません。

基準位置またはステーション設置位置の名前を変更し、同じ名前の他の記録が **存在しない** 場合は、その基準位置やステーション設置位置から計算されていた全ての記録位置は計算できなくなりますので、地図上に表示されなくなります。

基準位置やステーション設置位置の名前を変更し、同じ名前の他の記録が **存在する** 場合は、これまでその基準位置やステーション設置位置から計算していた記録が変わる可能性があります。これは、同じ名前でも別の最も適した点から計算されるようになるためです。

基準位置またはステーション設置位置を編集すると、その位置をもとに計算されていた全ての記録の位置が変わります。

ステーション設置の方位角を後視にキー入力された方位角によって編集すると、そのステーションをもとに計算されていたすべての記録が変わります。

計算された後視への方位角とともにステーション設置で後視として使用されていたポイントレコードを編集または名前変更をすると、そのステーション設置をもとに計算されていたすべてのレコードが変わる可能性があります。

様々なレコードを選択して名前を変更すると、選択されたレコードの名前は入力された新しい名前に変更されます。

ポイントの座標の名前変更や編集を行っても、算出された他のポイントへのデルタ（例、測設の通り、チェック、後視観測など）を含むすべてのレコードは更新されません。

下の表では、レコードタイプに対応する * 記号は、そのレコードの名前や座標が変更されると、それをもとに導き出されたダイナミックデータベース・レコードの位置が変わる可能性があることを示しています。

レコード	名前	座標
Topoポイント (GNSS)	*	*
Rapid ポイント	*	*
FastStatic ポイント	*	*
観測されたコントロールポイント	*	*
正面Topo ポイント(換算された)	*	*
反面Topo ポイント(換算された)	*	*
平均回転角	*	*
杭打ちされたポイント	*	*
チェックポイント	*	*
連続ポイント	*	*
建設ポイント	*	*
レーザーポイント	*	*
ライン	*	*
アーク	*	*
逆算	*	*
切除ポイント	-	-
調節されたポイント	-	-
平均化されたポイント	-	-
Cogo ポイント(演算済) (下記のメモを参照)	* 1	* 1
交差ポイント	-	-
オフセット・ポイント	-	-
道路	-	-
線形	-	-
トンネル	-	-

レコード	名前	座標
カリブレーション・ポイント	-	-
演算領域	-	-

1 - Cogoポイントは、もし演算されたもとのポイントが変更されると変わる可能性があります。保存方法によります。ベクトルとして保存されている場合 (Az HD VD) で基準点が動くと、Cogoポイントも動きます。

「ポイントマネージャ」からコードを追加・編集

コードを入力したり、既に存在するコードを変更したりするには、「コード」フィールドをタップします。コード内容と、必要に応じて属性を入力します。「承認」をタップして変更を保存します。

属性のポイントへの割り当てについての詳しい情報は、[予め定義された属性のある特徴コードの使用](#) をご参照下さい。

「ポイントマネージャ」からコードをグループ編集

「ポイントマネージャ」を使用して、複数のポイントに対するコードの詳細を1度に編集できます。

1. 通常のWindows の選択方法を使用します。「Ctrl」または「Shift」を押しながら、コードを変更したい記録をタップします。
2. 「編集」をタップして、「コード」を選択します。
3. 新しいコードを入力して、「Enter」をタップします。

コードが属性を持つ場合は、その入力を促されます。

新しいコードが「ポイントマネージャ」で更新・表示されます。古いコード値を含むノートが、変更されたレコードに対して保存されます。

ヒント - 説明は同じように編集することができます。

ポイントマネージャを使用してノートを追加・編集

ノートを入力したり、既に存在するノートを変更したりするには、「ノート」フィールドをタップします。ノート内容を入力してから、「承認」をタップして変更を保存します。

座標表示

以下のときには座標表示設定を変更することができます：

- ジョブ内での [ポイントのレビュー](#)
- [ポイントマネージャでのポイントの表示](#)
- [ポイントのキー入力](#)

下の表が座標表示オプションを説明します。

オプション	説明
WGS84	WGS-84緯度、経度、高度として表示
ローカル	ローカル楕円体の緯度、経度、高度として表示
グリッド	北距、東距、標高として表示
グリッド (ローカル)	変換に関連する北距、東距、高度として表示
ECEF (WGS84)	WGS-84 地心 X,Y,Z 座標として表示
ステーションとオフセット	ラインや円弧、線形、道路またはトンネルを基準にしたステーション、オフセット、または鉛直距離として表示。 ステーションとオフセット を参照
Az VA SD	方位、鉛直角、斜距離として表示
HA VA SD (生)	水平角、鉛直角、斜距離として表示
Az HD VD	方位角、水平距離、鉛直距離として表示
HA HD VD	水平角、水平距離、鉛直距離として表示
デルタ グリッド	機器ポイントからの北距、東距、標高における違いとして表示
USNG/MGRS	USNG/MGRSストリング (ローカル楕円体にもとづく) と標高として表示

メモ - ポイントのキー入力時は、グリッドまたはグリッド (ローカル) を除くすべてのオプションに対し、計算されたグリッド座標も表示されます。

ポイントの表示時に座標値が「?」の場合には、以下の状況のどれかが発生した可能性があります。

- ポイントをGNSSポイントとして保存しようとしたのですが、座標表示フィールドはローカルまたはグリッドに設定され、測地変換や投影は定義されていません。これを補正するには、座標表示設定をWGS-84に変更して、測地変換と投影の両方またはその一方を定義したり、ジョブをキャリブレートしたりします。
- ポイントは「グリッド (ローカル)」ポイントとして、座標表示フィールドは「グリッド」に設定され保存された可能性があります。変換方法は「グリッド (ローカル)」を「グリッド」に変換するように定義されていません。
- ポイントは、削除されたポイントからの極ベクトルとして保存されていました。これを補正するには、ポイントを復元します。
- 2D 測量では、プロジェクト高なしで投影を定義することがあります。これを補正するには、現場の標高に近い値をプロジェクト高を設定します。

ステーションとオフセット

以下を基準にしてステーションとオフセットごとにポイントのキー入力や見直しをすることができます

- ライン
- 円弧
- 線形
- トンネル
- 道路

選択されたエンティティに、入力されたステーションに対する高さがある場合、キー入力されたポイントの高さは、そのステーションにおける鉛直線形の高さを基準に適用された鉛直距離値によって定義することができます。

テンプレートが割り当てられた道路には、入力されたステーション、およびオフセットにおいて形成される横断面を基準に鉛直距離値が適用されます。

テンプレートが割り当てられたトンネルには、入力されたステーションにおける鉛直線形の高さを基準に、鉛直距離値が常に適用されます。

座標表示が道路、トンネル、または線形を基準にしたステーションとオフセットに設定されている場合は、以下のときにポイントのステーションとオフセットは2つの水平線形要素の交点に設定されます:

- 非正接の連続要素を含む水平線形、
- このポイントは入ってくる要素の終了接点の先にあるが、次の要素の開始接点の前にあり、かつ
- このポイントは水平線形の外側にある。

このビヘイビアの例外は、このポイントから交点までの距離が水平線形のほかの要素までの距離よりも長い場合です。この場合、ポイントのステーションとオフセットは近いほうの要素に設定されます。

ポイントが水平線形の内側の場合、ステーションとオフセットは最も近い水平要素を基準にします。

ポイントが水平線形の開始前、または線形の終了の先の場合、そのポイントのステーションとオフセットはヌル値です。

Trimble Accessでは、距離の用語として、初期設定のステーションの代わりにチェーンージを使用できるオプションがあります。この設定を変更するには、言語をご参照ください。

QCグラフ

「QCグラフ」スクリーンは、ジョブ内のデータから入手可能な質インジケータのグラフを表示します。表示するデータタイプを変更するには、「表示」をタップします。グラフ内をスクロールするには矢印ボタンを使用します。ポイントの基本情報を表示するには、グ

ラフをタップします。詳細に関しては、グラフをダブルタップして「レビュー」にアクセスします。

表示できるグラフの種類は以下の通りです。

- 水平精度
- 垂直精度
- チルト距離
- 衛星
- PDOP
- GDOP
- RMS
- HA（水平角）標準誤差
- VA（垂直角）標準誤差
- SD（斜距離）標準誤差
- 標高
- ターゲット高
- 属性リスト

メモ - 属性リストは、「特徴コード」と「属性リスト」でフィルタリングすることができますが、特徴コードのみ数値または整数値属性リストを表示します。

ポイントをタップすると、そのポイントの詳細が表示されます。再度タップすると、そのポイントを再表示します。

ポイントをタップしてからソフトキーの2列目の「前」または「次」をタップすると、一つ前または次のポイントを選択することができます。

ポイントにメモを追加するには、グラフのバーをタップしてポイントを選び、「メモの追加」ソフトキーをタップします。

ポイントまでナビゲートするには、ポイントをタップし、ソフトキー2列目から「ナビゲート」を選択します。

Y軸の範囲を定義するには、Y軸の近くをタップし、ポップアップメニューからY軸の「最小」値と「最大」値を定義します。

ノートの挿入

データベースにノートを保存するには、

1. レコードを反転表示します。
2. 「ノート」をタップします。表示される「ノート」画面が、現在のレコードが作成された日時を表示します。
3. ノートを入力して「承認」をタップします。ノートは現在のレコードと一緒に保存されます。「ジョブのレビュー」では、ノートはレコードの下にノートアイコンと一緒に表示されます。

ポイントの保存

ポイントをどのように記録するかによって、それがどのように一般測量ソフトウェアに保存されるかが決まります。ポイントはベクトルまたはポジションとして保存されます。例えば、RTKポイントと一般測量機で観測されたポイントはベクトルとして保存されます。それに対して、キー入力されたポイントやリアルタイムディファレンシャルポイント、後処理ポイントはポジションとして保存されます。

保存されたポイントの詳細をレビューするには、メインメニューから「ジョブ/ ジョブのレビュー」を選択します。1つのポイントレコードは、ポイント名やコード、方法、座標、GNSSデータファイル名などのポイントに関する情報を含みます。「方法」フィールドは、ポイントがどのように作成されたのかを説明します。

座標は、[座標表示](#)フィールドの設定に従って、WGS84またはローカル、グリッド座標として表されます。

「座標表示」設定を変更するには、以下の1つを行います。

- ジョブメニューから、ジョブのレビューをタップします。ポイントの記録を開いた後、オプションをタップします。
- キー入力メニューから、ポイントをタップした後、オプションをタップします。

メモ - GNSSポイントに対するローカルまたはグリッド座標を表示したい場合には、測地系変換または投影、またはその両方を定義します。または、ジョブをキャリブレートします。

それぞれのポイントは、以前のアンテナ高レコードで与えられたアンテナ高を使用します。一般測量ソフトウェアはポイントに対する地表高度(標高)をそれから生成します。

下の表は、「保存タイプ」フィールドにポイントがどのように保存されるのかを示しています。

値	ポイントは以下として保存される
グリッド	グリッド座標
ローカル	ローカル測地座標
WGS-84	WGS-84測地座標
地心座標	WGS-84 地心 X, Y, Z 座標
地心座標データ	WGS-84 地心 X, Y, Z ベクトル
極	方位と水平距離、垂直距離。これはベクトルです。
HA VA SD	水平円の読み取りと垂直円の読み取り(天頂角)、斜距離。これはベクトルです。
HA VA SD (未補正)	補正が適用されていない水平円の読み取りと垂直円の読み取り(天頂角)、斜距離。これはベクトルです。
Mag. Az VA SD	磁方位と垂直(天頂)角、斜距離ベクトル。
MHA MVA MSD	後視からの平均水平角と平均垂直角(天頂角)、平均斜距離。これはベクトルです。
USNG/MGRS	USNG/MGRSストリングと標高

「保存タイプ」フィールドを「方法」フィールドと併せて確認してください。

「座標計算 / ポイント計算」で計算されるポイントに対しては、そのポイントをどのように保存するかを選択できます。利用できるオプションは、ポイントの計算時に使用した観測のタイプと、選択した座標系によって決まります。

メモ - ジョブのキャリブレーションや座標系が変更された場合、またはソースポイントの1つのアンテナ高が変更された場合、ベクトルとして保存されたポイントは更新されません。しかしWGS-84座標として保存されたポイント(基線から方法を使用して計算されたオフセットポイントなど)は更新されません。

GNSSポイントに対しては、質のコントロール(QC)レコードがポイントレコードの最後に保存されます。

ポイントのクラス分け

ポイントが保存される時、それは1つあるいは2つのクラスを持ちます。

- GNSSを使用して測定されたポイントは、観測クラスと検索クラスを両方持ちます。
- キー入力または計算された、あるいは一般測量機やレーザー測距儀を使用して測定されたポイントは、検索クラスしか持ちません。

観測クラス

下の表は、観測クラスと、結果として得る解を一覧化しています。

観測クラス	結果
RTK	リアルタイムキネマティック解
L1フィックス	L1フィックス リアルタイムキネマティック解
L1フロート	L1フロート リアルタイムキネマティック解
L1 コード	L1 コード リアルタイムディファレンシャル解
単独測位	後処理解
RTKxFI11	xFillを使用したリアルタイムキネマティック解
SBAS	SBAS信号を使用してディファレンシャル補正されたポジション
ネットワーク RTK	ネットワークRTKを使用したリアルタイムキネマティック解
RTX	Trimble Centerpoint RTX補正サービスによって生成されたポジション。
広域フィックス	広域処理を使用するフィックス解
広域フロート	広域処理を使用するフロート解
OmniSTAR HP	高精度OmniSTARによって補正された解 (HP/XP/G2)
OmniSTAR VBS	OmniSTAR VBSによってディファレンシャル補正された位置

メモ - 後処理測量では、観測クラスは単独測位で、精度は記録されません。

検索クラス

検索クラスは、ポイントが測定、またはキー入力、計算された時にそれに適用されます。ポイントの詳細が杭打ちや計算(例、座標計算)に対して必要とされる時に、一般測量ソフトウェアは検索クラスを使用します。

詳細については、[データベース検索ルール](#) を参照してください。

マップの表示

「マップ」スクリーンでは複数のソースから得た特徴（以下、その例）をグラフィック化して表示します：

- 現在のジョブ・データベースのポイント、ライン、円弧
- 下記などの特徴のレイヤ：
 - リンクされたジョブや、リンクされた.csvおよび.txtファイルからのポイント
 - ポイント、ライン、弧、ポリラインのほか、他のファイルタイプからの線画や表面など、その他マップエンティティ
- ジオリファレンス画像ファイルからの背景画像




マップの使用方法の詳細につきましては、下記のリンクをご使用ください：

- [マップへのアクセス](#)
- [3Dマップ \(Tabletコントローラのみ\)](#)
- [ナビゲーション用ソフトキーとボタン](#)
- [マップ表示オプション](#)
- [その他のマップオプション](#)
- [AccessVision](#)
- [マップ内に表示するデータの選択](#)
 - [現在のジョブへのファイルの関連付け](#)
 - [データファイルをマップレイヤとして追加する](#)
- [頻出タスクに対するマップの使用](#)
 - [表面の作成](#)
 - [土量の計算](#)

マップへのアクセス

1. ジョブ画面から「マップ」をタップするか、または任意の画面から、ステータスバー内の「マップ」をタップします。

または、タブレットコントローラ上でTrimble Accessを実行中の場合で、AccessVisionをサポートするタスク画面にいるときは、

 または  をタップし、グラフィック表示がタスク画面で見える状態にします。Trimble VISIONテクノロジーを搭載した従来型機器に接続しているときは、グラフィック表示の右下角にある  をタップし、マップ **動画** ビューの間を切り替えます。

マップ上では:

- GNSSアンテナの現在のポジションが十字マークで示されます。
- 従来型機器の現在の向きは、機器から画面の端まで伸びる破線で表示されます。
- プリズムの位置は、距離を測定する際、十字で表示されます。

2. 「マップ」ソフトキーを使用して、マップ回転をナビゲートします。

3Dマップ (Tabletコントローラのみ)

タブレットコントローラでは、データを3次元で視覚化する3Dマップが使用できます。データを回転させて別の側面から見ることもできます。3Dデータの視覚化は、高さの変化を見たり、アンテナ高エラーの検出に役立ちます。3Dスキャンであれ、建物正面の測量であれ、スキャンデータや面の視覚化にも有益です。3Dマップは、AccessVision画面でも使用できます。

必要に応じ、3Dマップ機能を無効にすると、マップが常に2Dビューで表示されるようになります。3Dマップから「オプション」ソフトキーをタップし、「3Dマップ」チェックボックスをクリアします。「承認」をタップします。




メモ - CADツールバーは、3Dマップ使用中には使えません。CADツールバーを使用するには、3Dマップを無効にします。


ナビゲーション用ソフトキーとボタン

「アクティブ」モードを操作できるソフトキーもあります。マップ上で何が起こるかは、どのアクティブソフトキーを選択するかによって決まります。

2Dマップソフトキー






下記のソフトキーは、3Dマップが無効になっている場合、非Tabletコントローラの場合はマップ上に、タブレットコントローラでは2Dマップ内に、それぞれ表示されます。




ソフトキー	機能
	拡大するにはこのソフトキーをタップします。 タップ&ホールドするとアクティブになります。マップの拡大する箇所をタップするか、またはドラッグ操作によってボックスを作成します。
	縮小するにはこのソフトキーをタップします。 タップ&ホールドするとアクティブになります。マップの縮小する箇所をタップします。
	このソフトキーをタップすると、マップの中心をマップの他の部分に移動します。

ソフト キー	機能
	ソフトキーをタップするとアクティブになります。マップの中心にする箇所をタップするか、またはマップをタップしてから画像位置の変更先までドラッグします。
	このソフトキーをタップして範囲をズームし、画面上ですべての地物を表示させます。 メモ - GNSSアンテナの現在地点は、GPS検索に現在使用されていない限り、含まれていません。

マップツールバー（タブレットコントローラのみ）

マップツールバーが3Dマップ上に表示されます。

ボタン	機能
選択 	特徴を選択するには 選択 をタップします。 マップ上の特徴を選択するにはその特徴をタップするか、またはその回りをドラッグしてボックスで囲みます。さらに詳しい情報は、 マップからの特徴の選択 をご参照下さい。 現在の選択内容をクリアするには、マップの空白部分をダブルタップします。
拡大 	拡大するにはこの 拡大 をタップします。 タップ&ホールドするとアクティブになります。マップの拡大する箇所をタップするか、またはドラッグ操作によってボックスを作成します。 または、画面に2本の指を置き、指の間隔を広げると、マップがズームインモードでなくても、拡大表示することができます。
縮小 	縮小するには、 縮小 をタップします。 タップ&ホールドするとアクティブになります。マップの縮小する箇所をタップするか、またはその箇所の回りをボックス状にドラッグします。 または、画面に2本の指を置き、指の間隔を狭めると、マップがズームアウトモードでなくても、縮小表示することができます。
パン 	パン をタップし、パンモードを有効にします。マップの一部をタップしてそこを中心とするか、またはマップをタップし、希望する位置までドラッグします。 矢印キーのあるコントローラを使用している場合は、マップがパンモードではないときにも、矢印キーでパンすることができます。 または、画面に指を置き、見たい方向に指をスライドさせると、マップがパンモードでなくても、表示する箇所を移動させることができます。
全画面表示 	ズーム範囲をタップし、マップ範囲のズーム率を変更します。 メモ - GNSSアンテナの現在位置は、GPS検索に現在使われていない限り、マップ範囲の一部とみなされます。

ボタン	機能
旋回 	<p>旋回 をタップすると、軸を中心にデータを旋回させることができます。マップをタップしてからドラッグすると、表示を旋回させることができます。</p> <p>NE軸アイコンは適宜回転し、北および東の高度の方位を表示させます。</p>
予め定義された表示 	<p>予め定義された表示 をタップすると、マップの予め定義された表示を選択することができます。</p> <p>ボタンをタップしてから、さらにプラン、等角、上、前、後、左、右のいずれかを選択します。</p> <p>プランビューになっているときには、タップ&ホールドメニューから追加オプションを選択できます。これらのオプションは、その他所定のビューでは使用できません。</p> <p>等角ビューは、各角度が60度になっているデータの等角ビューを表示します。等角を再選択すると、ビューが90度回転します。</p>
表示する 	<p>「表示する」をタップしてから、さらに該当するメニューを選択し、マップ内にどの項目を表示させるのかを選びます。設定、スキャン、フィルター、レイヤーおよびパンニングから選択します。詳しくは、下記のマップ表示オプションをご参照ください。</p>

その他のナビゲーションオプション

その他のナビゲーションオプションを表示するには、マップの画面から、ステータスバーから「マップ」ボタンをタップ&ホールドし（またはワイドスクリーンモードではマップの一番右側にある矢印をタップ&ホールドします）。下記のオプションが利用可能です：

- 前回の画面へズームする
- デフォルトの縮尺及び地点へズームする
- デフォルトの縮尺と地点を設定する

マップ表示オプション

表示メニューは、次のカテゴリに分類されています。

[設定](#)

[スキャン](#)

[フィルター](#)

[レイヤー](#)

[選択へ](#) [パン](#)

設定

設定は以下のようにグループ化されます：

[表示オプション](#)

[グラウンドプレーンのオプション](#)

表面オプション

点群カプション

メモ - 一部のオプションはジョブによって異なります。2Dマップの場合、これら設定は次の通りです。色グラデーション、表面三角形、鉛直オフセット表示。3Dマップの場合、これら設定は次の通りです。鉛直誇張スケール、接地平面、色グラデーション、表面三角形、表面側面、および鉛直オフセット表示です。

表示オプション

マップ内でどの項目を表示させるかを選ぶには:

- 2Dマップ内で、上向き矢印をタップして表示されるソフトキーにアクセスしてから、さらに「オプション」をタップします。
- 3Dマップ内で、「表示する」をタップしてから、さらに「設定」を選択します。

下記を設定することができます:

- 名前のチェックボックスを選択すると、マップ内のポイントの横に名前のラベルが表示されます。
DXFファイル、Shapefiles、LandXMLのファイルではポイントのラベルは表示されません。
- コードを選択すると、マップ内のポイントの横にコードラベルが表示されます。
DXFファイル、Shapefiles、LandXMLのファイルではポイントのラベルは表示されません。
- 局の値チェックボックスを選択すると、道路や線形の局値が表示されます。
- 高さチェックボックスを選択すると、マップ内の高さが表示されます。
DXFファイル、Shapefiles、LandXMLのファイルではポイントの高さは表示されません。
- ポイントのシンボルチェックボックスを選択すると、各ポイントのポイントシンボルが表示されます。
- リストポイントのくい打ちチェックボックスを選択すると、マップ内のくい打ちリストからのポイントが表示されます。
- ラベル色リストから、マップラベルに使用する色を選択します。
- 多角形の網掛けチェックボックスを選択し、背景ファイル内で多角形の網掛けを行います。
- 現在位置に自動的にパンするチェックボックスを選択すると、自動的にマップ（ある場合のみ）の中心が現在位置に合わせて調節されます。
- 「CADツールバー」チェックボックスを選択すると、マップ内にCADツールバーが表示されます。このオプションがタブレットコントローラ上に表示されるのは、3Dマップが無効になっている場合に限られます。

3Dマップが有効になっているときは、下記を行うこともできます：

- 鉛直誇張フィールドで、鉛直誇張スケールを設定します。初期設定は1で、水平および鉛直量スケールが同一であることを示し、データをありのまま表示設定です。鉛直誇張フィールドに、これよりも大きな値を入力すると、水平スケールを基準にすると小さくなり過ぎて特定できないような鉛直地物を誇張できます。

グラウンドプレーンのオプション

3Dマップに表示されるグラウンドプレーンを設定するには、「表示する」をタップしてから、さらに「設定」を選択し、2ページ目を選びます。

接地平面の表示チェックボックスを選択し、接地平面の高さを入力すると、接地平面が表示されます。接地平面の高さは、3Dでマップを表示する際、視覚的な基準として使用されます。計算には使用されません。

表面オプション

マップ内の表面の表示を設定するには：

- 2Dマップ内で、上向き矢印をタップして表示されるソフトキーにアクセスしてから、さらに「オプション」をタップし、2ページ目を選びます。
- 3Dマップ内で、「表示する」をタップしてから、さらに「設定」を選択し、3ページ目を選びます。

下記を設定することができます：

- 色グラデーションの表示チェックボックスを選択すると、色グラデーション付きで面が表示されます。
- 三角形の表示チェックボックスを選択すると、面三角形が表示されます。
- マップから閲覧する際、「オフセットDTM（鉛直）」フィールドに値を入力することで、面を上げ下げすることができます。

3Dマップが有効になっているときは、下記を行うこともできます：

- 「側面の表示」チェックボックスを選択すると、表面の側面が表示されます。

点群カプシオン

3Dマップでの点群表示を設定するには、「表示する」をタップしてから、さらに「設定」を選択し、3ページ目を選びます。

下記を設定することができます：

- 点群のカラーモードを選択します。

以下を選択し...	用途
スキャンカラー	ポイントが属するスキャンを示します
ステーションカラー	ポイントの測定に使用されるステーションを示します
グレースケール強度	グレースケールでポイントの反射照度を示します
点群カラー	ポイントをすべて同じ色で表示

- ポイントサイズを選択します。

- 表面を作成する際に使用されるポイント数を制限するための最大表面ポイントの値を選択します。最大ポイント数よりも大きい数が選択されたときには、ソフトウェアは選択された最大値に合わせて自動的にダウンサンプルを実行します。
- 座標無しスキヤンの表示チェックボックスを選択し、スキヤンステーションでキャプチャされたスキヤンを表示します。スキヤンステーションポイントには座標がないことから、これらのスキヤンは、3Dマップ平面ビューのプロジェクト領域中央に表示されます。

スキヤンの選択

3Dマップで、「表示する」をタップしてから、さらに「スキヤン」を選択します。マップ上に表示させるスキヤンを選択します。

接続された機器がTrimble SX10 スキャンステーションの場合、設定 / ポイントクラウドオプションで色モードにスキヤン色が選択されているときは、各スキヤンの隣の色は、ポイントクラウドに使用されている色を示しています。

フィルタの選択

マップ内に表示させるデータにフィルターをかけるには：

- 2Dマップ内で、上向き矢印をタップして表示されるソフトキーにアクセスしてから、さらにフィルターをタップします。
- 3Dマップ内で、「表示する」をタップしてから、さらに「フィルター」を選択します。

マップ内にどの機能を表示させるかを選ぶには、一覧から項目を選択します。

☒をタップし、ポイントに、ポイント名、コード、説明（有効になっている場合のみ）およびメモごとに検索されるフィルターをかけます。詳しくは、[ワイルドカード検索によるデータのフィルタリング](#)を参照してください。

レイヤー

マップに追加されたファイルやレイヤーの表示を制御するには：

- 2Dマップ内で、上向き矢印をタップして表示されるソフトキーにアクセスしてから、さらに「レイヤー」をタップします。
- 3Dマップで、「表示する」をタップしてから、さらに「レイヤー」を選択します。

詳しくは、[データファイルをマップレイヤとして追加する](#)を参照してください。

ポイントへパン

パンニング設定を設定するには：

- 2Dマップ内で、上向き矢印をタップして表示されるソフトキーにアクセスしてから、さらに「パンニング」をタップします。
- 3Dマップで、「表示する」をタップしてから、さらに「パンニング」を選択します。

ポイント名と縮尺値を入力します。

マップの中心位置を現在の位置にするには「ここ」ソフトキーをタップします。

その他のマップオプション

オプションソフトキーをタップし、下記の設定を行います。


オプション	機能
自動測定	「自動測定」チェックボックスを選択すると、測定キーを押した時に自動的に測定を開始します。
ワイドスクリーン	ワイドスクリーンチェックボックスを解除すると、ステータスバーがマップの右側に表示されるようにマップがサイズ変更されます。
3Dマップ	「3Dマップ」チェックボックスを選択し、3Dマップを使用します。チェックボックスの選択を解除し、2Dマップに戻ります。詳しくは、 3Dマップ (Tabletコントローラのみ) を参照してください。 メモ - 3Dマップが無効にされていると、マップビューはAccessVision画面で使用できません。

AccessVision

AccessVisionは、タスク画面内で便利なグラフィック表示を提供します。AccessVisionは、現在の画面の中にマップビューとビデオビューを取り入れ、即座に視覚的なフィードバックを提供し、画面を何度も切り替えて見る必要をなくしました。AccessVisionをサポートするタスク画面には、測定、キー入力、座標計算および局設定の各画面が含まれます。

ポイントへのナビゲートなど、グラフィック表示が既に可能な一部の画面では、AccessVisionはサポートされません。

メモ - AccessVisionはタブレットコントローラのみで対応しています。3Dマップが無効にされていると、マップビューはAccessVision画面で使用できません。


AccessVisionをサポートする画面を表示させる際、グラフィック表示は画面の左側にあります。Trimble VISION技術を搭載した機器にコントローラが接続されている場合、マップと動画ビューとの間で切り替えるには、グラフィック表示の右下角にあるアイコンをタップします。グラフィック表示内でポイントを選択することで、画面の右側のフィールドにデータが挿入されます。

ヒント - AccessVision画面内で使用可能なソフトキーは常に、タスク画面用のソフトキーです。AccessVision画面では、Tabletコントローラの矢印キーによって、マップまたは動画ビューが制御されます（ジョイスティック画面に入っている場合を除きます）。

AccessVision画面でグラフィック表示の表示や大きさを制御するには：

タップ	用途
<input type="checkbox"/>	グラフィック表示を隠す
<input type="checkbox"/>	グラフィック表示をフル画面にします。

 グラフィック表示とタスク画面の両方の表示に戻ります。

 マップと動画ビューとの間を切り替えます (Trimble VISIONテクノロジーを搭載した機器への接続時のみ)。

マップ内に表示するデータの選択

初期設定では、現在のジョブデータベースからのポイント、ライン、弧がマップ上に表示されます。

次のものを含む、より多くのデータをマップに追加できます：

- ジオリファレンス画像ファイルからの背景画像
- 次を含む特徴のレイヤ：
 - リンクされたジョブや、リンクされたCSVおよびTXTファイルからのポイント
 - ポイント、ライン、弧、ポリラインのほか、他のファイルタイプからの線画や表面など、その他マップエンティティ

背景画像

以下の種類の画像ファイルとワールドファイルに対応しています：

画像ファイル	ワールドファイル
TIFF (.tif)	.wld .tfw
ビットマップ (.bmp)	.wld .bpw .bmpw
JPEG (.jpg)	.wld .jgw .jpgw
JPEG (.jpeg)	.wld .jpegw
PNG (.png)	.wld .pgw .pngw

メモ -

- ワールドファイルに関連付けされた GeoTIFFファイルまたは画像ファイルのみを追加することができます。
- ワールドファイルに関連付けされた24色JPEGファイルのみに対応しています。完全なグレースケールのJPEGファイルには対応していません。
- 回転された画像には対応していません。

一般的にTIFFファイルは、BMP、JPEG、またはPNG等のバックグラウンド画像フォーマットと比べるとプログラムメモリ使用量がはるかに効率的です。数MBのメモリ使用量で、100MB以上ある複数のTIFFファイルを一度に読み込むことが可能です。しかし、TIFFファイルが1つの大きなタイルの場合、そのファイル全体がプログラムメモリに読み込まれるためコントローラの性能に悪影響を与えます。

Survey-Advanced ライセンスをお持ちの場合は、「画像/画像をキャプチャする」を使用してTrimble Business Centerから JPEG 地理参照ファイルをエクスポートすることができます。コントローラでの性能を向上させるために、Trimble Business Center で大きなファイルも縮小することができます。

BMPファイルの読み込みはDXFファイルより多くのメモリを必要とします。また、JPEG/PNGファイルは圧縮されたフォーマットファイルで、解凍およびメモリへの読み込みをする際により多くのメモリを必要とします。

次を読み込むのに必要なメモリを比較するには：

- DXFファイルと比較したBMPファイルの場合、BMPファイルのサイズを4倍にします。例えば、BMPファイルのサイズが850KBの場合、要するメモリは3.4MBとなります。
- DXFファイルと比較したJPEG/PNGファイルの場合、JPEG/PNG画像の高さと幅を掛け、その値を4倍にします。例えば、130KBの画像が高さ1024ピクセル、幅768ピクセルの場合は、(1024x768x4=3.14MB)となり、要するメモリは3.14MBとなります。

レイヤー

初期設定では、現在のジョブデータベースからのポイント、ライン、弧がマップに表示されます。

他のファイルから特徴をマップに追加するには、次のいずれか1つを参照してください：

[現在のジョブへのファイルの関連付け](#)

[データファイルをマップレイヤとして追加する](#)

現在のジョブへのファイルの関連付け

リンクファイル(*.csv, *.txt, or *.job)を現在のジョブにリンクすると、付随データに簡単にアクセスできるようになります。

リンクファイルを使用して、現在のジョブに存在しない、または現在のジョブにインポートしたくないポイント（制御ポイントなど）にアクセスできます。リンクしたCSVポイントはカンマ（,）として表示されます。他のジョブからのリンクポイントは元のポイント記号を伴って表示されます。すべてのリンクポイントは青色で表示されます。

次を行うために、リンク済みファイルからのポイントを使用できます：

- ジョブ内に設計ポイントを持たずに杭打ち
- 「座標計算」機能などの「ポイント名」フィールドに値を入力
- 過去の測量からのコントロールまたはチェックショットまでナビゲーション

関連付けられたポイントの使用に関する詳しい情報は、[定義された条件を使用して点を選択する](#)を参照してください。

メモー

- どのフォルダからもファイルをリンクできます。
- リンクしたジョブからラインや円弧にアクセスすることはできません。
- — リンクファイル内のポイントはマップからしかレビューできません。リンクポイントを選択してそれを現在のジョブにコピーすると、それはマップに「c」として現れます。
- — 複数のファイル(*.csv, *.txt, or *.job)を関連付けることができます。ポイントが現在のジョブに存在しないけれども、複数のリンクファイルには存在する場合に

は、最初のリンクファイルのポイントが使用されます。リンクジョブに同じ名前のポイントが複数存在する場合には、[検索ルール](#) がそのジョブ内で適用され、最適なポイントを選択します。

リンクファイルの転送

オフィスコンピュータからCSVリンクファイルを転送したり、コントローラ間でファイルを転送したり、過去のジョブからCSVファイルにポイントをエクスポートしたりできます。

CSVファイルを転送する前に、ファイル内のデータが次のようなフォーマットであることを確認します。：ポイント名、第一縦座標(北距と東距)、第二縦座標(北距と東距)、標高、ポイントコード

メモー .csvファイル内の座標の順序(北距と東距)は、単位スクリーンの座標の順序フィールドの設定と同じである必要があります。

データ転送ユーティリティまたはWindows Mobile Device Centerを使用すると、オフィスコンピュータからTrimbleコントローラにファイルを転送できます。詳細に関しては、コントローラとオフィスコンピュータ間のファイル転送 をご参照ください。

リンクファイルを選択するには、

1. 一般測量のメインメニューから、「ジョブ / ジョブのプロパティ」を選択して、「リンクファイル」 ボタンをタップします。表示される「リンクファイル」画面が、最近使用したフォルダの中のファイルを一覧表示します。
2. 現在のジョブに対して使用したいファイルを押すか、すべてのファイルを選択するために「すべて」をタップします。

別のフォルダからリストにファイルを追加するには、「追加」をタップし、必要なフォルダまで移動し、追加するファイルを選択します。

3. もし [測地の詳細設定](#) が有効になっている場合で、CSV または TXTファイルを選択している場合、リンクされているファイルのポイントがグリッドポイントかグリッド(ローカル) ポイントかを特定しなければなりません。
 - CSV/TXTファイルにあるポイントがグリッドポイントなら、「グリッドポイント」を選択します。
 - CSV/TXTファイルにあるポイントがグリッド(ローカル) ポイントなら、「グリッド(ローカル) ポイント」を選択してから、入力変換をを選択してグリッドポイントに変換します。
 - 変換を後で割り当てるために、「適用しない、後で定義する」を選択して「承認」をタップします。
 - 新規変換表示を作成するには、「新規変換の作成」を選択して「次へ」をタップします。そして [必要手順](#) を完了します。
 - 既存の変換表示を選択するためには、「変換の選択」を選択して、リストから変換表示を選び、「承認」をタップします。
4. 「承認」をタップして、変更を保存します。

ヒント - グリッド(ローカル)座標を含むファイルをリンクしている際に「適用されていません、これは後で定義されます」を選択し、後で入力変換を指定したい場合は、リンクを一度解除して再度リンクを繋げる必要があります。

グリッド (ローカル) 座標の詳細に関しては、 [ローカル変換](#) をご参照ください。

リンクファイルから現在のジョブにポイントをインポートするには、「ジョブ / インポート・エクスポート / データ受信」を選択します。

リンクファイルからのポイントを使用する時、持ち込まれた先のジョブとそれが同じ座標系を使用することを確認してください。

データファイルをマップレイヤとして追加する

一般測量ソフトウェアは、以下のファイルのマップレイヤとしての表示に対応していません。


- Autocad DXF (ASCII)ファイル(. dxf)
- Surpacファイル(. str) - 鉱山でよく使用されます
- ESRI shapeファイル(. shp)
- LandXMLファイル (. xml)
- 線形ファイル(. rxl)
- Trimble道路(. rxl)
- 表面またはデジタル地形モデル(. dtm . ttm . xml)

. dxf、. strおよび. shpファイルだけがレイヤをサポートします。これらファイル内のレイヤは、マップ内でレイヤになります。他のファイルタイプについては、各ファイルが単一レイヤとしてマップに追加されます。レイヤをサポートするファイルを使用すると、ファイル内の各レイヤについて可視性や選択可能性を制御することができます。レイヤが存在しない場合、ファイル全体の可視性や選択可能性を制御できます。[レイヤとファイルの可視性と選択可能性の変更](#)をご参照ください。

Trimble Data Transfer(データ転送)ユーティリティやWindows Mobile Device Centerを使用して、コントローラにファイルを転送します。

マップへのファイルの追加

マップ画面内でレイヤとして表示するファイルを選択するには、次のうちのいずれか1つを行います:

- 「ジョブ / ジョブのプロパティ / アクティブ・マップ」を選択します。
- 2Dマップにおいて、上のソフトキーをタップし、追加のソフトキー機能にアクセスし、「レイヤ」をタップします。
- 3Dマップでは、 をタップし、レイヤを選択します。

プロジェクトフォルダ内にあるデータファイル (全ての. rxl、LandXML、画像および表面ファイルを含む) は、階層リストビューに自動的に表示されます。他のフォルダからリ

ストにファイルを追加するには、「追加」をタップして、ファイルを選択して追加します。

リストに挙げられていても、その横にアイコンが表示されていないファイルは、マップに追加されますが、見える状態にはなりません。

下の表は、ファイル名の脇に表示されるアイコンの意味を説明しています：

ファイル のアイコン	レイヤー のアイコン	意味
アイコン なし	-	ファイルは選択されていません。
✕	-	このファイルは読み込まれましたが、表示できる対応エンティティが含まれていません
✓	-	マップに表示されているレイヤーもありますが、何も選択されていません
✓	-	すべてのレイヤーの対応エンティティがマップに表示されていますが、何も選択できません
☑	-	表示されていないレイヤーもありますが、他のレイヤーは表示されており、選択することも可能です
☑	-	対応エンティティの含まれているレイヤーはすべてマップに表示されており、そのうちの幾つかは選択することができます
☑	-	対応エンティティの含まれているレイヤーはすべてマップに表示されており、選択することもできます
-	アイコン なし	現在のレイヤーはマップに表示されていません
-	✕	レイヤーには表示できる内容がありません。
-	✓	現在のレイヤーがマップに表示されています。
-	☑	現在のレイヤーは表示されていて、マップで選択可能です。

メモ -

- レイヤー名の隣に選択可能なアイコンが表示されない場合、レイヤーは選択可能な特徴を持っていません。
- 無効な文字（ドル記号や括弧など）を含むファイル名のレイヤーは階層ビューにも地図内にも表示されません。

レイヤとファイルの可視性と選択可能性の変更

ファイル内の特徴を表示させ、選択可能な状態にしたり、レイヤやファイルを無効にするには：

...を押すと	用途
+	すべてのレイヤーが表示されるようにファイルを拡張
-	すべてのレイヤーを隠してファイルを最小化
ファイル名	1回 マップファイル内の全レイヤを表示します
	2回 マップファイル内の全レイヤが選択可能になります
	3回 マップファイルの全てのレイヤーが無効になります
レイヤー名	1回 マップ・ファイルの全てのレイヤーが表示されます
	2回 マップファイルの全てのレイヤーが選択可能になります
	3回 マップファイルの全てのレイヤーが無効になります
全部	1回 マップ・ファイルの全てのレイヤーが表示されます
	2回 マップファイルの全てのレイヤーが選択可能になります
なし	すべてのファイルとレイヤーの選択を取り消し

ファイルが読み込まれたら、マップ表示と「アクティブなマップ」画面を自由に切り替えて、表示したいレイヤーを選択したり、その選択を取消したりできます。

選択可能な特徴の作業

見える状態にし、かつ選択可能な状態に設定したレイヤ内の特徴は、次の作業で使用できます：

- ポイントまでナビゲート
- 測設 - ポイント
- 測設 - ライン
- DXF、STR、SHPおよびLandXMLファイルに含まれたポリラインをくい打ちします
ポリラインを個別のラインと円弧の区分に拡大するには、レイヤーオプションのポリラインの拡大を選択します。
- 測設 - 円弧
- 測設 - 線形 (ポリライン)
 - アクティブ・マップのライン、円弧およびポリラインは、マップからの測設にのみ選択することができます。
- 測設 - オフセット線形
- 自動杭打ち - ポイントとライン
- 杭打ち - デジタル地形モード
 - DTMを基準にした切土または盛土の数値を確認するには、DTMファイルをアクティブ/選択可能にします。
- ノードの作成

- 座標計算
 - 豪t算
 - 距離の計算
 - 交点の計算
- 表面作成、および土量計算
- マップからレビューする
- キー入力 - 線形 (一般測量からのみ利用可能)
- 定義 - 道路 (アプリケーションからのみ利用可能)。
- 定義 - トンネル (トンネルアプリケーションからのみ利用可能)
- 自動くい打ち - 鉱山 (採掘鉱アプリケーションからのみ利用可能)

ノードの作成

ラインや弧の終点で、ポリラインに沿って全ポイントで、DXF円および弧の構成要素の中心で、ポイントを作成するには、マップ内で表示するレイヤを選択する際、オプション画面でノードの作成チェックボックスを選択します。作成後のポイントは、その後、くい打ちまたは座標計算用に選択可能です。

このオプションは、DXFファイル、ESRI ShapefilesおよびLandXML Parcels (ポリライン) に適用されます。DXF弧の構成要素の中心にポイントを作成する場合、ポリラインの一部を成す弧の構成要素には適用されません。

Surpac背景ファイルには、使用可能なノードポイントが既に存在します。「ノードの作成」チェックボックスをクリアしても、これらのノードポイントは隠れません。

メモ - Shapefilesは弧をサポートしないことから、弧は多くの場合、一連の短い線として表現されます。その結果、ポイント数が多くなります。「ノードの作成」を選択すると、パフォーマンスに影響することがあります。

マップ内の外観

マップが開かれた場合、またはマップ選択画面が開かれた場合、レイヤファイルはジョブにロードされます。

一度に複数のレイヤを表示できます。

レイヤ内の特徴は表示され、選択可能ですが、編集・消去することはできません。

表示、選択可能なエンティティ

DXFファイル

表示、選択可能なDXF エンティティ:

- ARC, CIRCLE, INSERT, LINE, POINT, POLYLINE, LWPOLYLINE.

DXFエンティティのみ表示:

- 3D FACE, SPLINE, SOLID, ATTRIB, TEXT, MTEXT.
- 制御文字: C - 直径記号、 D - 角度記号、 P - プラス/マイナス記号、 % - パーセント記号

DXFファイルに含まれた押出円弧は正しくマップに表示されますが、作動させることはできません。プランビューの楕円体からの押出円弧および楕円体の杭打ちには対応していません。

Shapefiles

対応しているShapeエンティティ: 「ヌルシェイプ、ポイント、ポリライン、ポリゴン、マルチポイント、ポイントZ、ポリラインZ、ポリゴンZ、マルチポイントZ、ポイントM、ポリラインM、ポリゴンM、マルチポイントM、とマルチパッチ」

- ヌルポイント、ポイント、ポリライン、ポリゴン、マルチポイント、ポイントZ、ポリラインZ、ポリゴンZ、マルチポイントZ、ポイントM、ポリラインM、ポリゴンM、マルチポイントM、とマルチパッチ。

LandXML ファイル

対応しているLandXMLエンティティは:

- ポイント (CgPoint要素)、ライン (ParcelとPlanFeature要素)、表面です
- プライマリLandXML要素の真下にある要素に含まれているポイント、ライン、表面、線形のみ対応しています。

LandXMLファイルの表面が大きすぎてコントローラのメモリに入りきらない場合はスキップされます。

マップにオーバーラップしている表面がある場合、ヌル値ではない高さ (アルファベット順で一番早い名前の表面) を持つ最初の表面の高さが補間された高さになります。

特徴名

Shapefiles、DXFおよびSTRファイルについては、ファイル内の各選択可能機能ごとに名称が生成されます。Shapefilesの場合、名前は、Shapefile名の最初の5文字で始まり、その後にはファイルインデックス番号およびスペース一つ、さらにこの機能が定義されるShapefile内の行番号が続きます。DXFファイルの場合、名前は、レイヤ名の最初の8文字で始まり、その後にはスペース一つ、さらにDXFファイル内の当該機能の行番号が続きます。Trimble Business Centerから入手したDXFファイルの場合、組織名が存在する場合、その名前が使用されます。Surpac (.str)ファイルの場合、ポイントやポリラインは、ストリング番号を基にレイヤ内に置かれます。ポリラインは、ストリングレイヤ内のカウンタとともに名前が付けられます。

マップ・ファイルで選択可能な特徴全てにコードを生成することが出来ます。コードはDXFファイルに保存された属性に由来します。一般的には、オリジナルファイルの名前、コード、及び特徴の属性からなります。Surpac (.str)ファイルの場合、ポイントにコードが存在するときは、それらが尊重されます。

ファイル名及びレイヤー名を検索するためにマップで選択可能な特徴をレビューすることが出来ます。

色

現在のジョブ・データベースのポイント、ライン、及び円弧は黒で表示されます。

マップ・ファイルのアクティブ・ポイントは青で表示されます。

ライン及び円弧はマップ・ファイルで設定された色で表示されます。

特徴コード処理のカラーは、特徴コードファイル(Trimble Business Centerの .fxlファイルのみ)のカラー定義に現れます。

メモ - 白のコードを持つすべての線画の特徴は黒く表示されています。

座標

グリッド座標のみが表示されます。投影を定義していない場合には、グリッド座標として保存されているポイントだけが表示されます。

グリッド (ローカル) 座標 は、入力変更が定義されていないと表示することができません。

座標計算設定 スクリーンの「グリッド座標」フィールドが「南-東にプラス」または「南-西にプラス」に設定されている場合、このスクリーンは180度回転します。プラスした南座標は画面上部に表示されます。

アプリケーションの中には -9999.999などの数値を使ってヌルを表すものがあります。一般測量ソフトウェアでこの値をヌルとして正しく扱わせるためには、マップ選択画面のオプションにある「DXFヌル高さ」欄で正しく定義しなければなりません。

この値は、ヌル高さと同じか、それ以下であるとヌルとみなされます。例えば、ヌル高さが -9999であるとする、-9999.999もヌルとみなされることとなります。

頻出タスクに対するマップの使用

マップからの特徴の選択

マップから特徴を選択するには、以下の1つを行います。

- マップ エリアから必要な特徴をタップします。ハイライト表示されたエリア内に複数の特徴がある場合には、このエリア内の特徴リストが現れます。必要な特徴を選択します。「OK」をタップしてマップに戻ります。

ヒント - 側設するラインや円弧またはポリラインを選択する場合、ライン、円弧、またはポリラインの開始点にしたい場所の近くでタップします。ライン、円弧またはポリラインの上に方向を示す矢印が表示されます。

ライン、円弧またはポリラインの方向が間違っている場合はライン、円弧またはポリラインをタップして矢印を消し、正しい開始点を再選択し、矢印が必要な方向に向くように選択します。

線形とTrimble道路 (.rxl files) の方向は作成された時に定義され、変更することはできません。

メモ - オフセット方向は、線の方向が反転しても入れ替わりません。

- 選択したい特徴の周辺にボックスをドラッグします。

複数の特徴がこの方法で選択された場合、データベースに保存される順番で通常は保存されます。もしエンティティの選択の順番が重要な場合は、一つ一つ選択してください。

マップ・ファイルから特徴を選択する場合は、マップ・ファイルまたはレイヤーは選択できるように設定する必要があります。

- マップ上をタップ&ホールドし、ショートカットメニューから「**選択**」を選びます。

このオプションはポイントを削除するときに便利です。

マップからの特徴の選択を解除

- 選択された特徴をタップし、選択を解除します。反転表示したエリア内に複数の特徴が存在する場合、そのエリアの特徴リストが表示されます。適宜、特徴を選択解除します。「OK」をタップしてマップに戻ります。
- マップ上をしばらく押して、ショートカットメニューから「**選択リスト**」を選択します。選択された特徴のリストが現れます。必要に応じて特徴選択を取消します。
- 選択のすべてを取消するには、選択された特徴でない場所をダブルタップします。または、マップ上をしばらく押して、ショートカットメニューから「**選択クリア**」を選択します。

選択した特徴を使用したタスクの実行

- 観測

特徴が選択されていない時には、現在のポジションを観測するのに「**観測**」を押します。

ヒント - マップから「**観測**」を使用してコードまたは説明を変更するには、マップにある標準に使用したいポイントを選択し、マップ上をしばらく押し続けて、**ポイント詳細の設定**を選択します。既存のポイントからの標準値を使用せずに標準値を変更するには、かならずポイント詳細を設定してから特徴を選択してください。

- 杭打ち

- 1つあるいは複数の特徴を選択してある場合、「**杭打ち**」をタップすると選択されている特徴すべてが杭打ちされます。
- 複数のポイントを選択してある場合、ポイントは「**ポイントの杭打ち**」リストに追加されるので、そこから杭打ちするポイントを選択します。
- 1つ以上のラインまたは円弧が選択された場合、始めに選択された項目が杭打ちに使われます。
- 杭打ちするには特徴をダブルタップします。反転表示したエリア内に複数の特徴が存在する場合、そのエリアの特徴リストが表示されます。杭打ちする特徴をそこから選択します。

ヒント - 2つのポイントを選択してある場合、マップ上をしばらく押し続けてから「**ラインの杭打ち**」を選択すると、その2つのポイントが定義するラインを杭打ちすることができます。

異なる特徴タイプ(ポイントやライン、曲線)が選択に含まれる場合には、最初に選択されたタイプの特徴だけがマップから杭打ちされます。その他の特徴タイプを杭打ちするには、選択をクリアしてから、その他の特徴を再選択します。

デフォルトポイント詳細の設定

マップを長押しして、メニューから「ポイント詳細の設定」を選択します。

「ポイント詳細の設定」を使用して「次のポイント名、コード、説明1、説明2」(もし有効の場合)に設定すると、次回ポイントを観測する際の標準設定になります。

「ポイント詳細の設定」が選択されている時一つだけポイントを選択した場合、選択されたポイントの次に利用できるポイント名、コード、説明が標準として使われます。

マップ内のタップ&ホールド・ショートカット・メニュー

ショートカットメニューにアクセスするには、マップ エリアをしばらく押し続けます。ショートカットメニューを使用すると、頻出タスクに素早くアクセスできます。タスクは、選択された特徴の数やタイプによって決まります。

下の表では、タスクに対応する * 記号は、その欄の一番上に示された特徴にショートカットメニューでアクセスできることを示します。

現在のジョブ内でタップ&ホールドメニュー・オプションが使用可能な特徴

タスク	特徴					
	特徴なし	1点	2点	3点以上	ライン	円弧
レビュー	-	*	*	*	*	*
選択	*	*	*	*	*	*
ポイントの保存	*	-	-	-	-	-
選択リスト	-	*	*	*	*	*
選択クリア	-	*	*	*	*	*
ワイドスクリーン	*	*	*	*	*	*
CADツールバー	*	*	*	*	*	*
削除	-	*	*	*	*	*
ポイントの杭打ち	-	*	*	*	-	-
ラインの杭打ち	-	-	*	-	*	-
円弧の杭打ち	-	-	-	-	-	*
作成/線形の杭打ち	-	-	*	*	*	*
線形の測設	-	-	*	*	*	*
道路のくい打ち(道路のみ)	-	-	*	*	*	*
キャリブレーションポイントの測定	-	*	-	-	-	-
ポイントヘナビゲート	-	*	-	-	-	-
回転	*	*	-	-	-	-

タスク	特徴					
	特徴なし	1点	2点	3点以上	ライン	円弧
逆算	-	-	*	*	-	-
面積の計算	-	-	-	*	*	*
交点の計算	-	-	-	-	*	*
ライン分割	-	-	-	-	*	-
円弧分割	-	-	-	-	-	*
オフセットライン	-	-	-	-	*	-
キー入力ポイント	*	-	-	-	-	-
キー入力ライン	-	-	*	-	-	-
キー入力円弧: 3ポイント	-	-	-	*	-	-
キー入力円弧: 2ポイント + 中心	-	-	-	*	-	-
線形のキー入力	-	-	*	*	*	*
表面の作成	-	-	-	*	-	-
土量の計算	-	-	-	*	-	-
道路の保存 (道路 のみ)	-	-	*	*	*	*
トンネルの保存 (トンネル のみ)	-	-	*	*	*	*
ポイント詳細の設定	*	*	-	-	-	-
後視確認	*	-	-	-	-	-
撮影の確認	-	*	-	-	-	-

リンクファイルまたはアクティブマップ・ファイルの特徴でタップ&ホールド・オプションが使用可能なメニューの項目:

タスク	特徴							
	1点	2点	3点以上	アクティブマップライン	アクティブマップ円弧	アクティブマップポリライン	線形	Trimble 道路
レビュー	*	*	*	*	*	*	*	*
選択	*	*	*	-	-	-	-	-
選択リスト	*	*	*	*	*	*	*	*
選択クリア	*	*	*	*	*	*	*	*
ワイドスクリーン	*	*	*	*	*	*	*	*
CADツールバー	*	*	*	*	*	*	*	*
削除	-	-	-	-	-	-	-	-
ポイントの杭打ち	*	*	*	-	-	-	-	-

タスク	特徴			アクティブ マップライ ン	アクティブ マップ円弧	アクティブ マップポリラ イン	線 形	Trimble 道路
	1 点	2 点	3点 以 上					
ラインの杭打ち	-	*	-	*	-	-	-	-
円弧の杭打ち	-	-	-	-	*	-	-	-
作成/線形の杭打ち	-	*	*	*	*	*	*	*
線形の杭打ち	-	*	*	*	*	*	*	*
道路のくい打ち(道 路のみ)	-	*	*	*	*	*	*	*
キャリブレーション ポイントの測定	*	-	-	-	-	-	-	-
ポイントヘナビゲー ト	*	-	-	-	-	-	-	-
回転	*	-	-	-	-	-	-	-
逆算	-	*	*	-	-	-	-	-
面積の計算	-	-	*	*	*	*	-	-
交点の計算	-	-	-	*	*	-	-	-
ライン分割	-	-	-	-	-	-	-	-
オフセットライン	-	-	-	*	-	-	-	-
円弧分割	-	-	-	-	-	-	-	-
キー入力ポイント	-	-	-	-	-	-	-	-
キー入力ライン	-	*	-	-	-	-	-	-
キー入力円弧: 3ポ イント	-	-	*	-	-	-	-	-
円弧のキー入力: 2ポ イント + センター	-	-	*	-	-	-	-	-
表面の作成	-	-	*	-	-	-	-	-
土量の計算	-	-	*	-	-	-	-	-
道路の保存 (道路 のみ)	-	*	*	*	*	*	*	*
トンネルの保存 (ト ンネルのみ)	-	*	*	*	*	*	-	-
ポイント詳細の設定	*	-	-	-	-	-	-	-
後視の確認	*	-	-	-	-	-	-	-
撮影の確認	-	-	-	-	-	-	-	-

メモ

- 表面 (TTMファイルのみ) 内で1つ以上の三角形を選択すると、タップ&ホールドメニューから**選択された三角形の削除**オプションが使用可能になります。
- Trimble SX10 スタットステーションを使用して測定されたスキャンポイントが座標計算で使用されると、同じ位置にデータベースポイントが作成されます。
- — データベース内の他のポイントと同じ名前を持つポイントを選択してから、ショートカットメニューの「レビュー」または「削除」オプションを選択すると、重複ポイントのリストが現れます。レビューまたは削除したいポイントを選択します。
- フィールド記入 — マップから選択することで、フィールドに特徴名を入力します。マップから特徴を選択して、「座標計算」や「杭打ち」のような測量機能を選択します。選択された特徴は該当するフィールドに自動的に入力されます。
- マップ選択一覧。「マップ選択オプション」は、マップから特徴を選択した時に、特徴名フィールドの右側で有効になります。これをタップし、選択された特徴の一覧にアクセスします。フィールド固有の特徴のみ表示されます。
- 一般測量 を使用して、リンクファイルからポイントを削除することはできません。リンクファイルからのポイントは、「レビュー」スクリーンの削除可能なポイントのリストには含まれません。
- 「ポイントの詳細の設定」は、Trimble Tabletで **CADツールバー** が表示されている時には使用できません。
- 回転は、ステーション設置が完了していて、ポイントが何も選択されていない時、一般測量で利用が可能です。選択すると、スタイラスでタップした方向に回転します。
- マップからの 後視の確認 および 撮影の確認 オプションが使用できるのは一般測量のみです。
- 「ポイントのキー入力」オプションは、3Dモードでは使用できません。「回転」オプションはマップ内のポイントで使用できますが、3Dモードのポイントのないタップ&ホールド位置では使用できません。3DマップがサポートされているのはTabletコントローラのみです。
- 「タップ&ホールド」メニューオプションは、CADツールバーの線、または円弧の描画モードのときには非表示になっています。

表面と土量

2Dまたは3Dマップで表面を作成して、土量を算出することができます。表面や土量を用いた算出には、大量のデータを必要とすることが多いため、データセットが大きい場合、タブレットを用いた方がパフォーマンスが良好になります。よりサイズの小さいデータセットを用いた算出（単純なストックパイルなど）であれば、タブレット以外のコントローラ上で実行可能です。

マップのタップ&ホールドメニューから、下記のオプションを選ぶことができます。

表面の作成

「表面の作成」はマップ上で3つ以上の3Dポイントが選択された場合に使用可能になります。表面は現在選択されているポイントから作成され、三角化された地勢モデルファイル（表面名.ttm）として現在のプロジェクトフォルダに保存されます。表面には名前を付けるよう求められます。新しく作成された表面は、現在のジョブにアクティブマップファイルとしてリンクします。

カラーグラデーションの表示、三角形の表示、表面への鉛直オフセットの適用についての詳しい情報は、[ソフトキーとオプションのマップ化](#)を参照してください。

選択された三角形の削除

「選択された三角形の削除」は、TTMファイルから表面内の1つ以上の三角形を選択した際に、実行可能になります。土量の算出を実行する前に、適宜、このオプションを利用し、表面を修正します。

メモ -

- 三角形は、1つのTTMモデルが表示され、かつ「表面の三角形の表示」オプションが有効になっているときにのみ選択可能です。詳しくは、[マップ表示オプション](#)を参照してください。
- 三角形は、ポイントなど、その他のエンティティが選択されているときにのみ選択可能です。三角形の選択操作を容易にするには、「フィルター」ソフトキーを使用して他のエンティティを隠します。
- 「選択された三角形の削除」オプションは、表面内の全ての三角形を選択したときには実行できません。
- 3Dマップ内の三角形を選択するには、マップが平面ビューで表示されている必要があります。

土量の計算

「表面の作成」同様、「土量の算出」は、マップ上で3つ以上の3Dポイントが選択されているときに実行可能になります。これを実行すると、現在ポイントの選択から表面の生成も行われます。ただし、表面が作成された後には、[土量の算出](#)オプション（座標メニュー内にあります）に表示が切り替わります。

定義された条件を使用して点を選択する

1つまたは少数の点をマップ上でタップする、またはボックスをドラックして選択することができますが、ジョブに多数ある点がある場合は、選択条件を定義して点を選択した方が簡単に行えます。

選択条件を使用してマップから点を選択する

マップのタップ&ホールドメニューから、「選択」オプションを使って現在のジョブからポイントや、現在のジョブにリンクしたファイルの中のポイントを選びます。

選択先

「選択先」メニューを使ってポイントをどこから選択するかを指定します。「現在のジョブから」、「現在のジョブとリンクファイルから」、または「スキャンファイルから」のオプションがあります。


スキャンファイルは、スキャンングオプションを使用して作成されたスキャンファイル（TSFまたはRWCX）がすべて表示されています。複数のスキャンファイルを選択することができます。

メモ

- スキャンファイルは、現在のジョブに関連したスキャンデータファイルがあるときに限り、選択することができます。
- 「選択」ソフトキーを使用して選択されたスキャンファイルのリストを編集します。すべてのスキャンファイルの選択を解除するには「リセット」を使用します。

現在のジョブ、または現在のジョブとリンクファイルからポイントを選ぶには、以下のうちのいずれかのフィールドを組み合わせるを使用して選択を定義します：ポイント名またはポイント範囲、コード、説明1、説明2、最小高度、最大高度

メモ -

- 高度なポップアップ矢印 () を使ってポイント名フィールドとポイント範囲（開始ポイントと終了ポイント）フィールドを切り替えます。
- これらのフィールドにワイルドカードを使って複数の選択を行います。「*」を複数の文字に、「?」を単一の文字に使用します。
- ポイントがすでに選択されていたら、「現在の選択に追加」チェックボックスが画面に表示されます。現在の選択を上書きする場合にはこのチェックボックスはクリアにします。
- フィールドからすべての選択条件を解除するには「リセット」ソフトキーを使用します。
- 「選択」画面で行なわれたポイントの選択、マップ表示で編集することができます。

選択条件を使用してポイントをリストに追加する

Trimble Accessソフトウェアでは、ポイントを杭打ちしたり、変換を適用したり、平面を定義したり、エクスポートしたりなど、ポイントのリスト上で、幾つかの機能を実行することができます。ポイントのリストを作成するには、「追加」をタップしてから以下の方法のいずれか1つを実行し、リストにポイントを追加します。

方法	説明
単独ポイント名を入力	現在のジョブまたはリンクファイルに単独ポイント名を入力します。 リンクファイルからのポイントを「ポイント名」フィールドに入力するには、フィールドにアクセスしてポイント名をキー入力します。「ポイント名」フィールドに入力されたリンクポイントは現在のジョブデータベースにコピーされます。
リストから選択	現在のジョブとリンクファイルに含まれるすべてのポイントのリストから選びます。行名をタップすると、ポイントをその行の項目によって並べ替えることができます。
ワイルドカード検索を使用して選択	現在のジョブとリンクファイルに含まれるすべてのポイントをフィルタリングしたリストから選びます。
ファイルから選択	定義されたCSVファイルまたはTXTファイルからすべてのポイントを追加します。
すべてのグリッドポイント	現在のジョブからすべてのグリッドポイントを追加します。
キー入力したすべてのポイント	現在のジョブからキー入力したポイントをすべて追加します。
直径内のポイント	現在のジョブとリンクファイルから定義された直径内にあるすべてのポイントを追加します。
すべてのポイント	現在のジョブからのすべてのポイントのほか、リンクされたファイル、そのジョブで参照されるスキャンされたファイルがあればそのすべてを追加します。
同じコードを持つポイント	現在のジョブとリンクファイルから定義されたコードを持つポイントをすべて追加します。
ポイント名の範囲	現在のジョブとリンクファイルから決められた範囲の名前を持つポイントをすべて追加します。
ジョブのセクション	最初の「Fromポイント」から最初の「Toポイント」（同ポイントを含む）まで、すべてのポイントを時間軸に沿って追加します。
現在のマップ選	マップで現在選択されているすべてのポイントを追加します。

方法	説明
ファイルポイントのスキヤン	特定ジョブで参照されるスキヤンされたファイルからすべてのポイントを追加します。参照されるスキヤンファイルのリストから選択します。

メモ -

- 「現在のマップ選択」および「ファイルポイントのスキヤン」の方法は、変換を適用する際、利用できません。ただし、マップ内で選択されたポイントがリストに自動的に読み込まれます。
- ポイントリストを許可する各ソフトウェア機能について、新しくポイントのリストを作成する必要があります。同じポイントリストは、却下されません。例えば、ポイントを杭打ちした後、ポイントをエクスポートする場合などです。
- 「ファイルから選択する」 オプションを使用して、杭打ち用リストに複数ポイントを追加する際、リンクされたファイル内の特定ポイントが現在のジョブ内にすでに存在している場合でも、リンクされたファイルから複数ポイントを追加できます。「ファイルから選択する」 オプションは、同じ名前のポイントが現在のジョブ内に存在する場合に、リンクされたファイルから **ポイント**を杭打ちする 唯一の方法です。
- - リンクジョブが同じ名前のポイントを含む場合には、より高いクラスを持つポイントが表示されます。

詳細については、以下を参照してください。

[ポイントの杭打ち](#)

[平面上のポイントを測定する](#)

[固定形式のファイルをインポートおよびエクスポートする](#)

[変換](#)

単位

単位表示を設定するには、「ジョブ / ジョブのプロパティ / 単位」を選択し、必要に応じてフィールドを変更します。

ヒント - フィールドによっては(例、方位角)、システム単位でない単位でも値を入力できます。そのようなフィールドには「単位」ソフトキーが表示されます。「Enter」をタップして、フィールドを承認すると、値はシステム単位に変換されます。

「単位」を使用して以下の設定の表示を変更します：

設定	以下の値の表示方法を指定します
距離とグリッド座標	距離と北距/東距座標
高度	高度と迎角
距離表示	全距離フィールドの小数点以下の桁数。距離とグリッドの座標フィールドが、米国の測量フィートまたは国際フィートに設定されている場合、距離の表示単位をフィートおよびインチに設定することができます。1インチ以下の分数単位は、1/2"、1/4"、1/8"、1/16"および1/32"がサポートされています。
座標表示	すべての北距/東距座標フィールド内にある小数点以下の数
面積表示	計算された面積の小数点以下の位の数
土量表示	計算された土量の少数点以下の位の数
角度	角度
方位角フォーマット	方位角
緯度 / 経度	緯度と経度
温度	温度
気圧	気圧
座標順序	座標 グリッド座標の表示順序は以下のように設定できます： <ul style="list-style-type: none"> • North-East-Elev • East-North-Elev • Y-X-Z (East-North-Elevと同じ - フィールドプロンプトが変更) • X-Y-Z (North-East-Elevと同じ - フィールドプロンプトが変更) Y-X-Z と X-Y-Z オプションは、慣例として Y が東軸、X が北軸になります。
ステーション表示 (国によってチェイネージとも呼ばれます)	ステーション ステーション ステーション値は以下のいずれかで表示されます： <ul style="list-style-type: none"> • 1000.0 (入力された値がそのまま表示されます) • 10+00.0 (+は、百の位以上の値と残りの値を区別します) • 1+000.0 (+は、千の位以上の値と残りの値を区別します) • ステーションインデックス
ライン、円弧、線分、道路またはト	「ステーションインデックス」表示タイプは、「ステーションインデックス増分」フィールド値を追加して定義の一部として使用します。ステーション値は、10+00.0オプションとして表示されますが、+の前にある値は、「ステーションインデックス増分」で割られたステーション値となります。残り

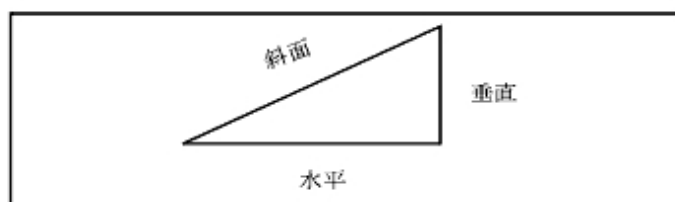
設定 以下の値の表示方法を指定します

ンネルに の数値が + の後に表示されます。例えば、「ステーションインデックス増沿った距離」が20に設定されている場合、ステーション値の42.0mは、2+02.0mと表示されます。この表示オプションはブラジルで使用されていますが、他の市場で適用できることも考えられます。

ステー 「ステーション表示」が「ステーションインデックス」に設定されている場合、「ステーションインデックス増分」フィールドが表示され、適切なステーションインデックス増分が入力できるようになります。詳細は上記をご参照下さい。

グレード グレード

スロープのグレードは、角度、パーセント、または比率で表示されます。比率は、「Rise:Run」または「Run:Rise」で表示されます。



面積 以下の単位に対応しています：

- 平方メートル
- 平方マイル
- 平方国際フィート
- 平方米国測量フィート
- 平方国際ヤード
- 平方米国測量ヤード
- エーカー
- ヘクタール

土量 以下の体積の単位に対応しています：

- 立方メートル
- 立方国際フィート
- 立方米国測量フィート
- 立方国際ヤード
- 立方米国測量フィート
- エーカーフィート
- 米国エーカーフィート

レーザー レーザー鉛直角度

VA 表示 天頂から測定された垂直角度、または水平線から測定された鉛直角。

設定 以下の値の表示方法を指定します

時間表示 時間

日付と時刻

Trimbleコントローラで日付と時刻を設定するには、

1. 以下の1つを行います。

Trimble tablet:

- デスクトップから画面左下に表示されている時刻と日付をタップし、「日付と時刻設定の変更」をタップします。

Trimble Slate コントローラとTSC3 コントローラでは、

- Windowsボタンを押し、「スタート」メニューを開いて「設定 / 時計とアラーム」をタップします。

Trimble CU コントローラで、

- タスクバーの右側の時計を2回押します。

Geo7X/GeoXR コントローラでは、

- Trimble Access メニュー内からTrimbleボタンをタップし、「開始メニュー」を選択してから[設定 / 時計とアラーム]をタップします。

2. 必要に応じて、日付と時刻を変更します。 **Enter** キーを押して新しい設定を受け入れるか、**Esc** キーを押してそれを取消します。

GPS時刻の表示設定を行うには、

1. メインメニューから、「ジョブ / ジョブのプロパティ / 単位」を選択します。
2. 「時刻フォーマット」フィールドで、適切な時刻表示フォーマットを選択します。

ジョブ内にレコードが記録されるごとに時刻スタンプも一緒に保存されます。それらは30分ごとにDCファイルに出力されます。

座標計算設定

座標計算を設定するには、新しいジョブの作成時に「ジョブ / 新しいジョブ / 座標計算設定」を選択します。既存ジョブに対しては「ジョブ / ジョブのプロパティ / 座標計算設定」を選択します。

「座標設定」を使用して以下を設定します：

- 距離表示 (グリッド、地表、または楕円体)
- 海拔 (楕円体) 補正
- グリッド座標方向の増加
- 南方位角

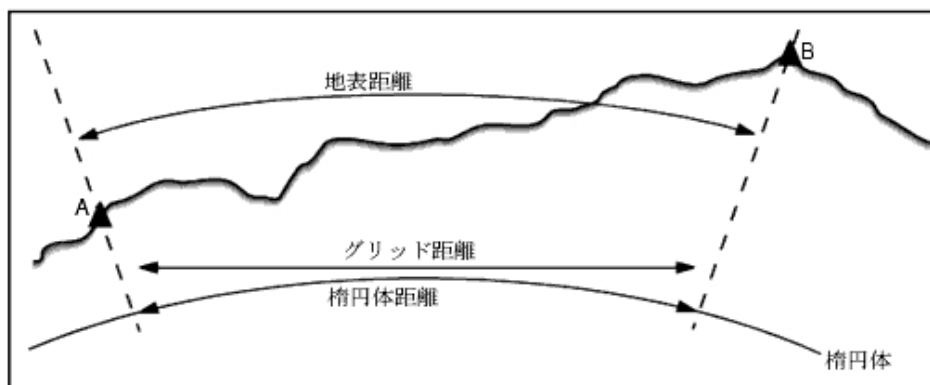
- 近隣調整と重量指数
- 磁気偏差
- 高度な測地
- 平均化

距離表示

「距離」フィールドは、一般測量 ソフトウェアで距離がどのように表示され、どの距離が計算に使用されるかを定義します。以下のオプションの1つを選択します。

- 地表(標準設定)
- 楕円体
- グリッド

下の図は、ポイントAとBの間のオプションを示します。



地表距離

地表距離とは、選択した楕円体に平行な平均標高にある2つのポイント間で計算された水平距離です。

ジョブで楕円体が定義されていて、「距離」フィールドが「地表」に設定されている場合には、距離はそれに平行に計算されます。楕円体が定義されていない場合には、WGS84楕円体を使用されます。

楕円体距離

「距離」フィールドが「楕円体」に設定されている場合には、補正が適用され、すべての距離は通常海面に近いローカル楕円体上にあるかのように計算されます。楕円体が特定されていない場合には、WGS84楕円体を使用されます。

注 — ジョブに対する座標系が「縮尺係数のみ」と定義されている場合、楕円体距離は表示できません。

グリッド距離

「距離」フィールドが「グリッド」に設定されている場合、2点間のグリッド距離が表示されます。これは、2つの2D座標セット間の単純な三角法の距離です。ジョブに対する座標系が「縮尺係数のみ」と定義されていて、「距離」フィールドが「グリッド」に設定されている場合には、一般測量ソフトウェアは縮尺係数を掛け算した地表距離を表示します。

メモ - 測定された2つのGNSSポイント間のグリッド距離は、測地系変換と特徴を特定するか、サイトキャリブレーションを実行しない限り表示することはできません。

一般測量機のみでの測定で「縮尺係数のみ」を選択する場合、グリッドと地表距離を表示できます。

曲率補正

一般測量システムでは、すべての楕円体と地表距離は楕円体に平行です。

海水位（楕円体）補正

「海水位（楕円体）補正」は、一般総合ステーションで測定された水平構成要素の距離を楕円体上で同等の長さにする補正をするかどうかの選択を可能にします。

ほとんどの場合、「海水位（楕円体）補正」チェックボックスを、トータルステーション観測から測地グリッド座標補正值を算出するために選択します。

しかし、ローカル楕円体が算出された地表座標を表すために拡張されているが、拡張楕円体から見てポイントの高さは変更されていない場合は、例えばミネソタ州座標系を利用したジョブを使用する等、海水位補正を選択しないでください。

海水位補正は、ローカル楕円体上のラインの高さ（高度ではありません）の平均を使用して実行されます。もしラインの両端の高さがヌルの場合、そのジョブに対して特定された標準の高さが、この補正の算出に使用されます。

補正算出に使われる解析式は以下：

$$\text{楕円体水平距離} = \text{HzDist} \times \text{Radius} / (\text{Radius} + \text{AvHt})$$

HzDist	水平構成要素の測定距離
Radius	楕円体副主軸
AvHt	ローカル楕円体の測定ライン上の平均高さ

メモ -

- 座標システムが地表座標系に設定されているジョブで、「海水位（楕円体）補正」は常に有効で編集はできません。これは海水位補正がすでに地表座標算出に適用されているためです。
- 縮尺のみのジョブでは、測地投影でないため利用できるローカル楕円体はありません。この場合、補正計算デフォルトはWGS84楕円体（6378137.0m）の副主軸を半径として使用します。縮尺のみのジョブでの海水位補正では、利用できる楕円体高さがいないため、ポイント高度も使用します。

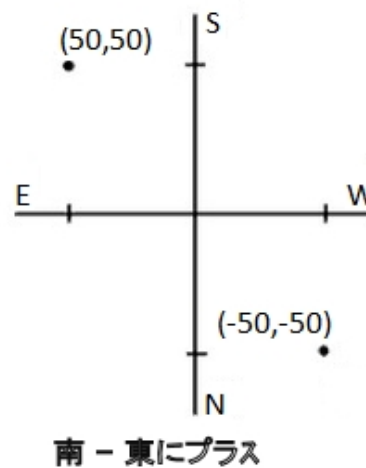
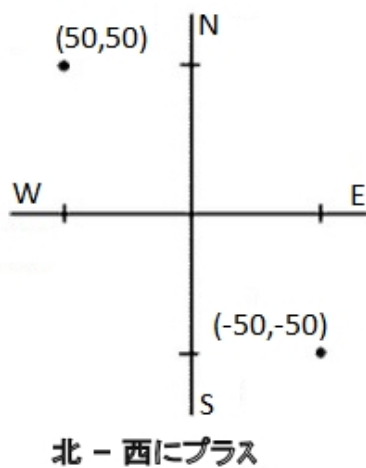
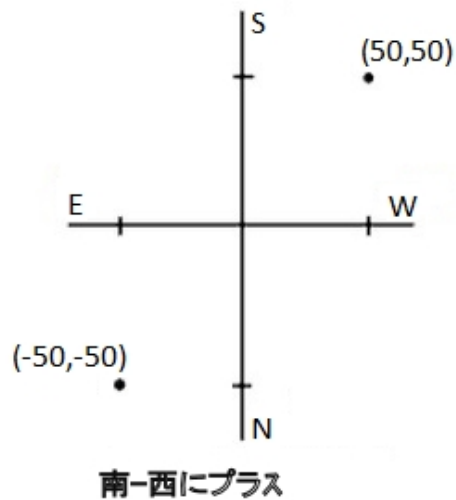
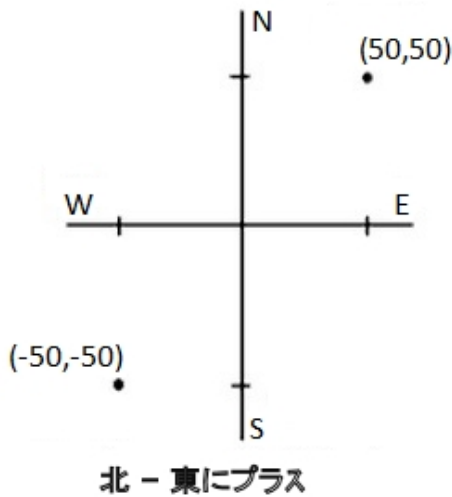
- 縮尺のみのジョブにはデフォルト高さを設定することはできません。もし「海水位（楕円体）補正」が縮尺のみのジョブで有効になっている場合は、3Dポイントを使用する、または海水位補正が計算不可能となるためヌル座標が算出されます。

グリッド座標方向

「グリッド座標」フィールドを使用して、以下の方向セットの1つを増加します。

- 北-東
- 南-西
- 北-西
- 南-東

以下の図は、それぞれの設定の様子を示します。

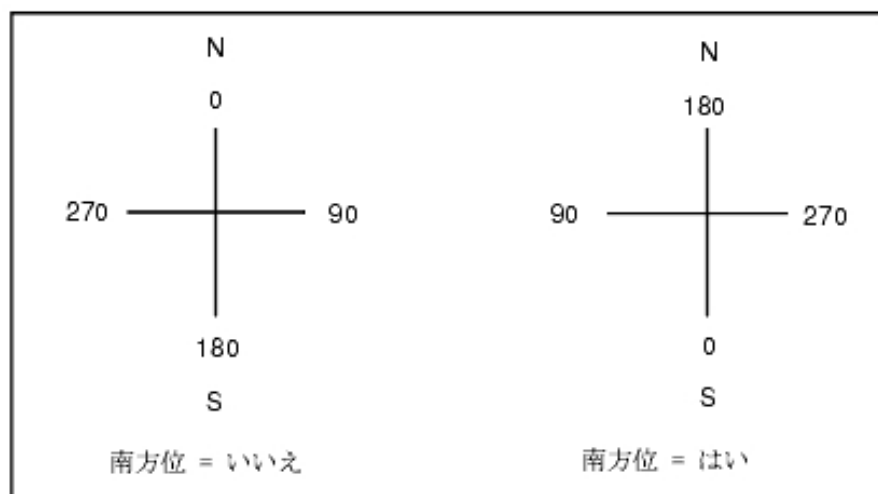


方位表示

一般測量 ソフトウェアで表示・使用される方位は、現在のジョブに対して定義した座標系によって決まります。

- 測地系変換と投影の両方を定義した、あるいは「縮尺係数のみ」を選択した場合には、グリッド方位が表示されます。
- 測地系変換と投影の両方かそのどちらかが定義されていない場合には、使用可能なものから最適の方位が表示されます。グリッド方位が最優先され、続いてローカル楕円体方位、そしてWGS84楕円体方位です。
- レーザー測距儀を使用する場合には、地球磁場の方位が表示されます。

南方位表示が必要な場合には、「南方位」フィールドを「はい」に設定します。すべての方位はその後時計回りに増加します。下の図は、「南方位」フィールドを「いいえ」または「はい」に設定する時の様子をそれぞれ示しています。



近隣調整

「近隣調整」は、「ステーション設置プラス」や「交会法」で実行した一般測量の前視観測すべてに対して適用できるとともに、有効なGPSサイトキャリブレーションを持つジョブで実行したGPS観測すべてに対しても適用できます。「近隣調整」を適用するには、「現在のジョブのプロパティ / 座標計算設定」のチェックボックスにチェックを入れます。

「近隣調整」は「ステーション設置プラス」または「交会法」、「GNSSサイトキャリブレーション」からの残差を使用して、その測量中に行われたそれ以降の観測に適用するデルタグリッド値を計算します。各観測は、後視ポイント（一般測量の場合）またはキャリブレーションポイント（GNSS測量の場合）それぞれからの距離に対して調整されます。後視またはキャリブレーションポイントそれぞれの残差を示す重量を計算するには、下の方式が使用されます。

$$p = 1/D^n \text{ の場合}$$

p — 後視またはキャリブレーションポイントの重量

D – 後視またはキャリブレーションポイントへの距離

n – 重量指数

加重された平均値をそこで算出し、結果として得られるデルタ値を新しい観測にそれぞれ適用して、調整済グリッドポジションを得ます。

メモ – 重量仮数の数値が高いと、結果的に、遠方の後視やキャリブレーションポイントのインパクト（重さ）が小さくなります。

メモ – 「近隣調整」を適用するには、ステーション設置またはキャリブレーションが、2Dグリッド残差を持つ既知ポイントを最低3つ持つ必要があります。

- 「ステーション設置プラス」を実行する場合には、それぞれが既知の2D座標を持つ、最低2つの後視ポイントへの HA VA SD（水平角・垂直角・斜距離）観測が必要です。
- 「交会法」を実行する場合には、それぞれが既知の2D座標を持つ、最低3つの後視ポイントへの HA VA SD（水平角・垂直角・斜距離）観測が必要です。
- 「キャリブレーション」を実行する場合には、それぞれが既知の2D座標を持つ、最低3つの基準点へのGNSS観測が必要です。

メモ –

- 「近隣調整」は、現在の一般測量 ジョブでそれが観測された場合のみ「GNSSサイトキャリブレーション」を使用します。これは、アップロードされるジョブの座標系の一部であるGNSSキャリブレーションがGNSSキャリブレーションの残差を含まないからです。
- 「ステーション設置プラス」では、既知ステーション座標が近隣調整の計算に含まれます。計算中、ステーション座標のグリッド残差はゼロとされます。
- 「近隣調整」は2Dでの調整でしかありません。ステーション設置やキャリブレーションからの垂直残差は、近隣調整の計算には使用されません。
- GNSSサイトキャリブレーションの残差を使用する近隣調整は、GNSS観測だけでなく、ジョブ内のすべてのWGS84ポイントにも適用されます。

警告 – 後視またはキャリブレーションポイントがそのサイトの境界線周辺にあることを確認してください。後視またはキャリブレーションポイント（または、「ステーション設置プラス」ではステーションポイント）で囲まれる領域の外側を測量しないでください。近隣調整はこの境界線の外側では無効です。

磁気偏差

一般測量 ソフトウェアが磁方位を使用する場合該当地域の磁気偏角を設定します。「1点からの方向－距離」方法を使用して「計算 / ポイント計算」を選択する場合、磁方位を使用できます。

ソフトウェアが磁方位を使用する場合該当地域の磁気偏角を設定します。「1点からの方向－距離」方法を使用して「計算 / ポイント計算」を選択する場合、磁方位を使用できます。磁気偏角は、ジョブのグリッド北と磁北との関係を定義します。磁北がグリッド北の西にある場合には、負の値を入力します。磁北がグリッド北の東にある場合には、正の値を入力します。例えば、磁針がグリッド北の東7°を指す場合には、偏角は+7° または 7° Eです。

メモ -

- 有効な公表偏差値がある場合にはそれを使用します。
- 座標系定義（多分GNSSキャリブレーションからの）がジョブのグリッド北を真北とは反対方向に回転した場合、指定する磁気偏角にそれを含める必要があります。

高度な測地

「高度な測地」を選択すると、以下のオプションを使用できるようになります。

- [ステーション設置の縮尺係数](#)
- [交会法に対するヘルマート変換](#)
- [ローカル変換](#)
- [ロ\`nakeGrid](#)

平均化

「平均化」フィールドは、重複ポイントの平均化方法を定義します。以下のオプションの1つを選択します。

- [加重平均](#)
- [非加重平均](#)

平均化についての、さらに詳しい内容につきましては「[平均化](#)」をご参照下さい。

CADツールバー

CADツールバーを使用すると、特徴コードを測定し、マップ内のコード化された線画を編集することができます。CADツールバーが使用できるのは、Tabletコントローラ上に限られます。

メモ - CADツールバーは、3Dマップ使用中には使えません。CADツールバーを使用するには、3Dマップをオフにします。3Dマップから「オプション」ソフトキーをタップし、「3Dマップ」チェックボックスをクリアします。「承認」をタップします。マップは従来の2Dマップとなり、CADツールバーを使用できるようになります。

ツールバーにアクセスするには、以下のうちのいずれかを行ないます。ツールバーは画面左端に表示されます。

- マップ画面でタップ&ホールドし、「CADツールバー」をショートカットメニューから選択します。
- マップで「オプション」をタップし、「CADツールバー」チェックボックスをチェックします。

CADツールバーには2つの操作モードがあります：

- [測定モード](#)
- [描画モード](#)

モード間で切り替えを行うには、CADツールバーの上にある適当なボタンをタップします。

ボタン	機能
	測定モードへの切り替え
	描画モードへの切り替え







メモ -

- CADツールバーにはラインと制御コードのある「[特徴コードライブラリ](#)」が必要です:
 - ラインや円弧を測定または描くには、特徴コードライブラリに「追加シーケンスの開始」および「名前のあるポイントへ追加」の制御コードが必要です。
 - 円弧を測定、または描くには特徴コードライブラリに「接線円弧の開始」と「接線円弧の終了」の制御コードが必要です。
 - 特徴コードを利用して円弧を追加するには、円弧を構成するポイントが連続して観測される必要があります。従ってポイントを円弧に追加することは必ずしも可能ではありません。

測定モード

測定モードでは、ポイント、ライン、接線円弧などの特徴コードを測定することができます。適切なCADボタンと特徴コードライブラリを使用して線面をマップに追加ことができ、線面は特徴コードライブラリのラインと制御コードに応じて更新されます。

対応している機能は下表の通りです:

ボタン	機能
	ポイント特徴を測定します
	ライン特徴を測定します。
	新しいライン、または連続円弧をを開始
	円弧を開始します。
	円弧を終了します
	最後に測定されたライン/連続円弧を終了します
コード名	特徴コードを設定します
ポイント名	次のポイント名を設定します

ポイントを観測します

1. 「ポイント」特徴ボタンをタップします。
2. ポイント属性コードが設定されていない場合、特徴コードリストがすべてのポイント特徴を表示します。

特徴コードをリストから選択して下さい。このコードはポイント特徴コードの初期設定として設定されます。

または、特徴コードボタンをタップしてコードを設定します。

3. 「測定」をタップします

ラインを測定するには

1. 「ライン/円弧」特徴ボタンをタップします。
2. ライン属性コードが設定されていない場合、特徴コードリストがすべてのライン特徴を表示します。

特徴コードをリストから選択して下さい。このコードはライン特徴コードの初期設定として設定されます。

または、特徴コードボタンをタップしてコードを設定します。

3. 「測定」をタップします。ポイントが保存されると連続ラインを開始、または継続します。

円弧を測定するには

1. 「ライン/円弧」特徴ボタンをタップし、ライン特徴コードが設定されているか確認します。
2. 「円弧を開始」をタップします。
3. 「測定」をタップします。ポイントが保存されると「円弧の開始」が未選択の状態にも戻ります。
4. 円弧の終了点に来るまでライン特徴の測定を続けます。
5. 「円弧の終了」をタップします
6. 「測定」をタップします。この最後に保存されたポイントで円弧が終了し、「円弧の終了」が未選択の状態に戻ります。

メモ - 2つの連続円弧間の遷移ポイントを測定するには、「開始円弧」ボタンと「終了円弧」ボタンの両方を測定前にタップします。

最後に測定されたライン/連続円弧を終了するには

連続ライン/円弧の最後のポイントを測定したら「終了」をタップします。連続ライン/円弧は終了し最初のポイントに戻ります。描画モードで追加されたライン/円弧には戻りません。

ヒント - 最後のポイントの測定後、ただちに図を閉じることをおすすめします。

新しいライン/連続円弧の開始

1. 「ライン/円弧」特徴ボタンをタップし、ライン特徴コードが設定されているか確認します。
2. 「新しいシーケンスを開始」ボタンをタップします。
3. ポイントが保存されたら「測定」をタップすると、前のライン/円弧が終了し、新しい連続ライン/円弧が始まります。

現在の特徴コードの設定

「特徴コード」ボタンをタップし、現在のポイント特徴コード、またはライン特徴コードをリストから選びます。

ジョブが説明を使用する場合は、「特徴コード」ボタンを選んでフォームにアクセスし、コードや説明を入力します。

必要な特徴コードのあるマップ上でポイントまたはライン特徴を選択し、「特徴コードボタン」を押し、現在の特徴コードを設定することもできます。

次のポイント名を設定

1. 「ポイント名」ボタンをタップします。
2. 次のポイント名を入力して「承認」をタップします

描画モード

描画モードを使用すると、コード付きの線画を手入力で追加することができます。これにはライン、円弧、連続円弧が含まれます。また線画を削除することもできます。

適切な特徴コードライブラリが選択されると、線画をマップで追加または削除したり、線画を特徴コードライブラリのラインや制御コードに応じて更新したりすることができます。

対応している機能は下表の通りです：

ボタン	機能
	ライン特徴を作成します
	円弧特徴を作成します
	新しいライン/連続円弧の開始
	連続円弧の2番目の円弧を開始
	ラインまたは円弧特徴を削除します
コード名	特徴コードを設定します
ポイント名	次のポイント名を設定

ライン特徴を作成します

1. 「ラインの追加」ボタンをタップします。
2. ライン特徴コードが適切に設定されているか確認します。
3. マップで、作成する連続ラインの開始点をタップします。
4. 連続ラインが出来上がるまでポイントをタップし続けます。各ポイントを続けて選択していくと、ラインが2つの選択したポイント間に描かれ、最初のポイントの選択が解除されます。

円弧特徴を作成します

1. 「円弧の追加」ボタンをタップします。
2. ライン特徴コードが適切に設定されているか確認します。
3. マップで、作成する円弧の開始点をタップします。
4. 連続円弧が出来上がるまでポイントをタップし続けます。連続してポイントを選択していくと、開始ポイントからそれらのポイントを使って円弧が描かれていきます。円弧が描かれていくに従って前のポイントは選択解除されていきます。

メモ - 連続円弧を描くには、最初の円弧が完成し、2番目の円弧の2番目のポイントを選ぶ前に「連続円弧」ボタンをタップします。最初のポイントと2番目のポイントの間に円弧の最初の部分が描かれると、ボタンは未選択の状態に戻ります。

新しいライン/連続円弧の開始

1. 「ライン」特徴ボタンをタップし、ライン特徴コードが設定されているか確かめます。
2. 「新規シーケンスの開始」ボタンをタップします。
3. マップ上で、作成するライン/円弧の開始ポイントをタップします。前の連続ライン/円弧が完成し、新しい連続ライン/円弧が始まります。

線画を削除するには

1. 削除する要素を選択します。
2. 「削除」ボタンをタップします。
3. リストから削除する特徴を選択し、Enterをタップします。

現在の特徴コードの設定

「特徴コード」ボタンをタップし、現在のポイント特徴コード、またはライン特徴コードをリストから選びます。

ジョブに説明が使用される場合は、「特徴コード」ボタンを選択すると、コードや説明を入力できるフォームが表示されます。

必要な特徴コードのあるマップ上でポイントまたはライン特徴を選択し、「特徴コードボタン」を押し、現在の特徴コードを設定することもできます。

次のポイント名を設定

1. 「ポイント名」ボタンをタップします。
2. 次のポイント名を入力して「承認」をタップします

オフセットライン

ラインをオフセットすることができます：

- 水平
- 鉛直
- 水平と鉛直の両方

メモ - この機能はマップからのみ利用できます。

ラインをオフセットするには：

1. マップから、オフセットしたいラインを選択します。
2. マップ上で短かくタップ&ホールドをして、メニューから「オフセットライン」を選択します。
3. オフセット値を入力します：ポップアップ矢印を使って適当なオフセット方向を選択します。
4. 「保存」をタップします。

交点の計算

交点でポイントを計算して保存することができます：

- 2ポイントと1本のライン
- 2本のライン
- 2本の円弧
- 2ポイントと1つの弧
- ラインと円弧

メモ - この機能はマップからのみ利用できます。

交点を計算するには：

1. マップから、交差する要素を選択します。
2. マップ上で短かくタップ&ホールドし、メニューから「交点の計算」を選択します。
3. オプションとして、それぞれの要素の水平または鉛直オフセットを入力します。ポップアップ矢印を使って適当なオフセット方向を選択します。

3 ジョブ操作

4. 交点の高さをどのように計算したいか選択します。選択した要素によりオプションは異なりますが、以下を含めることができます：
 - なし - 高さはヌルに設定されます
 - ライン/円弧 1 - 最初のライン/円弧の勾配を使用して高さを計算します
 - ライン/円弧 2 - 第2のライン/円弧の勾配を使用して高さを計算します
 - 平均 - 第1と第2のライン/円弧の勾配を使用して高さの平均を計算します
5. 「計算」をタップします。
6. フィールドに必要な事項を入力して「保存」をタップします。

メモ -

- 水平オフセット方向は要素の選択した方向と相対関係にあります。
- 1つまたは両方の要素が円弧の場合、2つの交点が計算されます。両方とも保存できますが、最初のポイントを保存したくない場合はスキップをタップします。

特徴ライブラリの使用

測量内のコードを選択するには、ジョブで適切なコードが含まれる特徴ライブラリが使用されていなければなりません。

使用したいライブラリを選択するには：

1. メインメニューから「ジョブ / 現在のジョブのプロパティ」を選択します。
2. 「特徴ライブラリ」ボタンをタップして、ライブラリを選択します。

ポイントを測定しているときにコードを入力する

特徴ライブラリを使用する場合、一般測量ソフトウェアの「測定」画面にある「コード」フィールドからコードリストにアクセスして、特徴コードリストから測定ポイントに適用するコードを選択することができます。

ライブラリからコードを選ぶには、

1. 必要な特徴コードの最初の文字を「コード」フィールドに入力します。使用しているコントローラのタイプとオートコンプリート設定に準じて特徴コードリストがフィルター表示されます。

Trimble コントローラ	オートコンプリート オン	オートコンプリート オフ
TSC3/Geo7X/GeoXR /Slate/Trimble tablet	特徴コードリストは、ユーザーが入力する文字に従って常にフィルターされます。文字をタイプすると、その文字で始まるコードの内、最初の使用可能コードが表示されます。	特徴コードリストは、ユーザーが入力する文字に従って常にフィルターされます。ユーザーが入力した文字だけが特徴コードリストのフィルターに使用されます。
Trimble CU	<p>文字入力をするのにコントローラをアルファベットモードに切り替える必要はありません。</p> <p>特徴コードリストは、ユーザーが押したコントロールキーに対応する文字に従ってフィルター表示されます。例えば、「2」を押すと、「2」と、それに対応するキーパッド文字「T」と「U」、「V」に対してリストがフィルターされます。</p> <p>それらの文字で始まるコードの内、最初の使用可能コードが表示されます。</p>	<p>一般測量ソフトウェアは、アルファベット入力または数字入力の設定を保持します。</p> <p>ユーザーが入力した文字だけが特徴コードリストのフィルターに使用されます。</p>

2. コードをキーに検索するにはCをタップし、説明をキーに検索するにはDをタップします。この選択により、ソフトウェアは特徴ライブラリから入力した文字で始まるコードまたは説明の表示します。

コードをキーに検索する際、コードフィールドに入力するテキストは、リスト内の既存コードを基にオートコンプリート（自動補完）されます。説明をキーに検索する際は、テキストはオートコンプリートされません。
3. 特徴コードリストを詳細に検索するには、さらに文字を加えます。

スペースでコードを区切ることにより一つのボタンに対して複数コードを定義することが可能です。そのためテキストボックスにスペースを入力すると、スペースの前のテキストは一つのコード/説明に該当し、スペースの後のテキストは新しいコード/説明に該当するものと見なされます。
4. コードまたは説明に**含まれる**一連の文字を検索するには、一致をタップします。入力したものと一致するストリングが含まれるFXLのすべてのアイテムが一覧表示されます。

メモ - 必ず一致するストリングを入力する必要があります。「一致」機能を使用するときは、ワイルドカード文字としてアスタリスク (*) を入力することはできません。
5. どちらかのコードタイプ（ポイントまたは制御コードなど）をキーに、または特徴ライブラリで定義されたカテゴリをキーに、特徴コードのリスト全体を絞り込むには、をタップします。「コードリスト絞り込み設定」画面が表示されます。特徴タ

イプや特徴カテゴリをタップし、表示／非表示にします。承認をタップし、コードリストに戻ります。

6. 必要なコードをタップする、または矢印キーを使用して必要なコードまでスクロールし、「Enter」をタップしてこのコードを承認し次のフィールドに進みます。

リストからコードを選択すると、リストのフィルターはオフになり、特徴コードリスト全体が表示されます。そこから別のコードを選択できます。

7. 複数のコードを入力するには、リストから順次、各コードを選択します。リストから複数コードを選択すると、コードとコードの間に自動的にスペースが入力されます。コントローラのキーパッドからコードを入力した場合、各コードの後にスペースを入力しないと、完全コードリストを表示できません。

メモ - 個々の特徴コードに含むことが可能な文字数は20文字までです。しかし、コードフィールドの最大文字数が60文字あるため、ライブラリから1つ以上のコードをポイントに選択することができます。

特徴コードリストがジョブに対して既に選択されている場合、ノートのキー入力時にリストからコードを使用できます。「ノート」スクリーンでスペースを押して特徴コードリストを表示します。リストからコードを選択するか、コードの最初の数文字をタイプします。

メモ - 説明フィールドでは、特徴ライブラリは使用できません。

ポイントの観測後にコードを編集する

1. 「ジョブ / ジョブレビュー」または「ジョブ / ポイントマネージャ」を選択します。
2. ポイントに対するコードフィールドを編集します。

コードリストウィンドウのすべてのコードを選択するには、コードフィールド内のどこかをクリックするか、コードフィールド上でコントローラの右または左矢印を押します。

ヒント - コードフィールドで行った部分的選択は、「コードリスト」ダイアログに保持されます。

「コードリスト」ダイアログがアクティブのとき、

- コードを置き換えるには、
 - コード全体が（フィルターされていないリストで）反転表示されているときにリストからコードを選択します。
 - 反転表示またはカーソルがコード内にある（フィルターされていないリストで）ときにリストからコードを選択します。
- コードを追加するには、
 - カーソルがコードの始めまたは終わりにある（フィルターされていないリストで）ときにリストからコードを選択します。

複数のコードを区別するために、自動的にスペースが挿入されます。

コードリストは、カーソルまたは反転表示の左側の文字に従ってフィルターされます。カーソルがコードフィールドの始めまたは終わりにあり、編集集中でないときには、コードリストはフィルターされません。

タッチスクリーンを使用してコードを置き換えるには、

1. コードフィールド内をタップします。コードフィールドが反転表示されます。
2. スクロールバーを使用して新しいコードにスクロールし、古いコードと置き換えたい新しいコードをタップして選択します。
3. 「コード選択」ダイアログを終了するには、「Enter」をタップします。

タッチスクリーンを使用して既存コードに追加するには、

1. 「コードリスト」ダイアログを開くために、コードフィールドをタップします。
2. 新しいコードを選択する前に、コードフィールドの反転表示を取り消すには、コードフィールドの始まりか終わりをタップします。

一般測量ソフトウェアは、複数のコードを区別するために、自動的にスペースを挿入します。

キーボードを使用してコードを置き換えるには：

1. Tabまたは矢印を使用してコードフィールドに進みます。
2. コードの最初の文字に対応するキーを押します。コードリストがその最初の文字に対してフィルターされます。
3. コードライブラリのサイズに応じて、以下のどちらかを行います。
 - 必要なコードが表示されない場合には、コードの2番目の文字に対応するキーを押して、リストのフィルター条件を狭めます。
 - 必要なコードが見つかった場合は、矢印キーを使用してそのコードまで進み、「Enter」を押してコードを選択し、もう一度「Enter」を押してダイアログを終了します。

キーボードを使用して既存コードに追加するには、

1. 「コードリスト」ダイアログを開くには、右矢印を押します。
2. 新しいコードを選択する前にコードフィールドの反転表示を取り消すには、新しいコードを選択して、もう一度右矢印を押します。

一般測量ソフトウェアは、複数のコードを区別するために、自動的にスペースを挿入します。

ヒント

- 既に存在するコードを編集するには、矢印キーを使用して正しい位置までナビゲートしてから、Backspace（バックスペース）キーを使用して不必要な文字を削除します。コードが変更されると、コードリストは新しい名前に応じてフィルターされます。
- オートコンプリートがオフになると、最近使用したコードがコードリストの一番上に表示されます。最近使用したコードのリストは、多重エントリのコードをそれ

それぞれ単独エントリとして記憶します。これによって、最近使用したコード、特に多重コードエントリを素早く選択できるようになります。

- 似たエントリがライブラリに存在するけれども、それ自体はライブラリに存在しないコードを入力するには、スペースキーを押すことで、ライブラリにある似たコードではなく、入力したコードを受け入れることができます。またはオートコンプリートをオフにします。

あらかじめ定義された属性と一緒に特徴コードを使用

属性を持つ特徴コードを使用する時、一般測量ソフトウェアが属性データを入力するように促します。

Trimble Business Center Feature ManagerなどのTrimble Officeソフトウェアで作成した特徴ライブラリを使用することができます。こういった特徴コードはライブラリ内の特徴コードの脇に属性アイコン(Ⓐ)を持ちます。

ポイントに属性を割り当てるには:

1. ジョブに適切な「特徴ライブラリ」が関連付けられているか確認します。「ジョブ / ジョブのプロパティ」を選択し、「特徴ライブラリ」ボタンをタップして特徴ライブラリをジョブと関連付けます。「承認」をタップします。
2. ポイント名を入力し、属性のあるコードを選択します。
3. 「属性」ソフトキーをタップし、測定するポイントの属性を入力します。
4. 同じ画面から「オプション」ソフトキーをタップし、属性アクションの初期設定を選びます。選択肢は以下の通りです:
 - 「最後に使用した属性」
 - 「ライブラリから」

メモ - ポイントを測定する際、オプションをタップし、さらに「属性のプロンプト」を選択し、値が未入力となっている必須属性が存在するときは毎回、属性フォームが表示されるようにします。ただし、以下の点についてご注意ください:

- 「属性」ソフトキーを使用して属性を既に入力してある場合、属性の入力は催促されません。
- 特徴コードライブラリ内の必要属性として属性が設定され、かつ特徴コードライブラリ内に初期設定値が存在しないときは、「属性のプロンプト」が選択されていなくても、属性フォームが表示されます。これは確実に属性を収集するためです。「属性のプロンプト」チェックボックスを選択していないときに、属性のプロンプトが表示されるのを防ぐには、ライブラリ内で必須属性に初期設定値が設定されていることを確認します。もしくは、初期設定の属性を「前回使用した値」に設定することもできます。

既に属性を持つポイントの再測量

既に属性データを持つポイントを杭打ちして再び測定するには

1. ジョブがまだ一般測量ソフトウェアに転送されていない場合には、Trimble Business Centerソフトウェアからそれを転送します。ポイントだけでなく、関連する特徴と属性も転送してください。
2. メインメニューから「杭打ち / <スタイル名> / ポイント」をタップします。
3. 「オプション」をタップし、「杭打ち時のポイント詳細」グループから、「杭打ち時のポイント詳細」フィールドを「設定コード」に設定します。
4. ポイントを杭打ちします。
5. 杭打ちしたポイントを測定します。

ポイントに対して表示された属性データは、過去に入力した属性データです。特徴ライブラリ内の標準は使用されません。必要に応じて値を更新してください。

追加設定

追加設定を行うには、新しいジョブの作成時に「ジョブ / 新しいジョブ / 追加設定」を選択します。既存ジョブに対しては「ジョブ / ジョブのプロパティ / 追加設定」をタップします。

「追加設定」を使用して設定する：

- 説明
- 特徴ライブラリ
- 特定ジョブ用のポイント名の範囲
- CSVファイルに追加

説明

一般測量ソフトウェア内での機能の多くでは2つの説明フィールドを表示することができます。

説明フィールドは、データに追加情報を入力することが出来るため、コード・フィールドと似ています。説明フィールドは特徴コードライブラリを使用せず、属性には対応していません。

説明フィールドのデータはNote recordsとしてTrimbleDCでアクセスすることが出来ます。

説明フィールドに保存されたデータは [確定フォーマットファイルのエキスポートカスタム・フォーマット・ファイルのエキスポート](#) を使用してエキスポートをすることができます。

説明フィールドを有効化し、カスタマイズするには：

1. メインメニューから「ジョブ / ジョブのプロパティ」を選択します。
2. 「説明」ボタンをタップします。

3 ジョブ操作

3. 「説明を使用する」のチェックボックスをチェックします。
4. 必要に応じて、「説明 1 ラベル」及び「説明 2 ラベル」に新しい名前を入力します。
5. 「承認」をタップします。

追加の説明フィールドが有効化されると、以下の一般測量ソフトウェアの特徴で利用可能となります：

- ステーション設定
- Topo 測量
- Code 測量
- 連続 topo
- 杭打ち
- ポイント・マネージャー
- ジョブのレビュー
- キー入力ポイント、ライン、円弧
- ポイントの演算
- 平均の演算
- 変換
- トラバース
- ワイルドカード検索

2つの説明フィールドはそれぞれ入力された説明を覚えます。過去に使われた説明のスタックを見るには、説明フィールドで矢印をタップします。

説明スタックはそれぞれの説明フィールドに特有です。説明スタックは「descriptions.xml」ファイルとしてコントローラの[System files] folderに保存されています。スタックはtext editorで編集でき、他のコントローラにコピーすることも出来ます。

特定ジョブ用のポイント名の範囲

特定のジョブのポイント名の最大と最小の範囲を指定するには、ポイント名範囲の適用チェックボックスを選択し、必要名ポイント名を入力します。

メモ - ポイント名に使用できるのは数字のみです。小数点や英字が含まれている名前は無視されます。数字であれば正負ともサポートされています。

特徴ライブラリ

基準局コードの属性の使用 チェックボックスを選択すると、コードを完成させるための属性を得たり、コードの一部の「基準局コード」から属性を得ることができます。この設定は、一般測量 ソフトウェア全体（コードの測定を含む）に適用されます。

属性と基準コード

通常基準コードは、「+」と「-」のソフトキーを使用して特徴コードを「ストリング化」するのに使用します。例えば、フェンスをコード化する際には、「Fence01」のコード、「Fence02」のコードなど、与えられたコードが同じ観測が全て統合され、同じ属性を持ちます。この例では「Fence**」というコード、または「Fence」という基準コードを含む特徴コードライブラリを作成することができます。

コードをストリングにしない場合、またはストリングにすると同時に特徴コードライブラリに全てのコードを含める場合は、基準コードは使用しません。「基準コードの属性を使用する」を無効にします（チェックボックスをクリアにします）。

コードをストリングにし、特徴ライブラリに基準コードだけを含める場合は「基準コードの属性を使用する」を有効にします（チェックボックスを選択します）。

一般測量ソフトウェアでは、[コードの測定](#)の特別な機能を使用して、数値のコード、またはアルファベットと数字を組み合わせたコード（基準コード）を含むボタンを作成し、さらに「+」「-」のソフトキーを使用して数字の接尾辞を付け加えることができます。一般測量ソフトウェアでは、この他のコードフィールドに入力されたコードに対しては、「+」「-」のソフトキーを使用して接尾辞を追加することができません。従ってソフトウェアは、基準コードを使用される際にコードの末尾から数字を取り除くことによって基準コードを見分けることができます。

以下のルールは基準コードについて分かりやすく説明しています：

- 「基準コードの属性を使用」が無効になっている時は入力されたコードが基準コードです。
- 「基準コードの属性を使用」が有効な場合は、「内部で」コードの最後から数字を取り除くことによって基準コードが決定されます。
- 「基準コードの属性を使用」が有効で、測定コードから「渡された」コードを編集する場合、コードの末尾の数字を「内部で」取り除くことにより基準コードが再び得られます。

CSVファイルに追加

[地形測量](#) または [角観測](#) を利用し、測定済みポイントをCSVファイルに追加することができます。これを行うには：

1. 「有効」オプションを選択します。
2. 「CSVファイル名」フィールドで、ファイル名を入力するか、フォルダーボタンを使用してファイルを選択します。初期設定では、CSVファイルは現在のユーザフォルダに保存されています。

ヒント - このオプションは、コントロールポイントのファイルの作成にも使用することができます。

メディアファイル

例えば、Trimble TSC3またはTrimble Tabletコントローラに内蔵されたカメラを使用してキャプチャしたメディアファイルまたは、Wi-Fi画像転送機能を使用してコントローラに転送されたメディアファイルは、ジョブまたはジョブにあるポイントにリンクすることができます。

- [ファイル](#) としてアップロードする。
- コントローラ [内蔵カメラ](#) を使用してキャプチャする。
- [Trimble VISION](#)テクノロジーを搭載した機器を使用してキャプチャする。
- 以下などを含む [デジタルカメラ](#) を使用してキャプチャする：
 - Wi-Fiを介したRicoh Caplio 500SE-W
 - BlueToothを介したRicoh Caplio 500SE-W
 - Wi-Fiを介したSDHC対応デジタルカメラ

メディアファイルは以下にリンクすることができます：

- [属性](#)
 - .jpg/.jpeg画像がコントローラの「My Documents」に追加されたとき、または以下のものを使用して画像がキャプチャされた場合、「ファイル名属性」フィールドにメディアファイル名が自動的に入力されます：
 - コントローラ [内蔵カメラ](#)
 - [Trimble VISION](#)テクノロジーを搭載した機器
 - 以下を含むデジタルカメラ：
 - Wi-Fiを介したRicoh Caplio 500SE-W
 - BlueToothを介したRicoh Caplio 500SE-W
 - Wi-Fiを介したSDHC対応デジタルカメラ
- [ジョブ](#)
- ジョブ内の [ポイント](#)

メディアファイル上に [描画](#) し、情報を追加することができます。

メモ - [Trimble VISION™](#)テクノロジーを採用した機器でキャプチャーされた画像は、<jobname> Filesフォルダに保存されます。コントローラの内蔵カメラまたはデジタルカメラを使用してキャプチャーされた画像は、通常、マイピクチャフォルダに保存されません。一部のデバイスでは、これらのファイルが保存される場所に変更可能ですが、Trimbleはマイピクチャフォルダに保存することをお勧めします。Trimble Accessソフトウェアは、マイピクチャフォルダを監視し、マイピクチャフォルダに保存された画像を<jobname> Filesフォルダに移動します。ファイルが別の場所に保存されている場合、ソフトウェアは新しいファイルが来てもそれを検知できず、それを動かすこともできません。現時の<jobname> Filesフォルダにすべての画像を保管することで、Trimble Business CenterおよびAccessSyncを使用してのダウンロードが容易になり、ポイントやジョブ、属性に画像をリンクすることも可能にします。

画像へのジオタグの割り当て

ジオタグは、写真などの様々なメディアに地理的同定メタデータを付加するプロセスです。メタデータには、世界測地系(WGS-84)の緯度、経度、高度などがあり、画像のEXIF（デジタルスチルカメラ用画像ファイルフォーマット規格）ヘッダに書き込まれます。ジオタグのついた画像は、Trimble Business Centerや Trimble Connected Community、または他社製のアプリケーションで使用することが可能です。ジオタグはポイントにファイル、写真属性、またはメディアファイルとしてリンクしている.jpeg画像に割り当てられます。そのジョブには座標系が必要です。

画像に書き込まれた位置は、以下のいずれかを使用して提供されます：

- コントローラに搭載されているGPS
- コントローラに接続されているGNSS受信機または光学機器

コントローラとTrimble Accessソフトウェアのオペレーションシステムの両方でジオタグを有効にする必要があります。

メモ -

- ジオタグ情報を画像から削除することはできません。
- ジオタグ対応のデジタルカメラの使用時で、Trimble Access内のジオタグが有効になっていない場合、画像に付加されるメタデータは測定されたポイントではなくカメラの位置になります。

Trimble Accessソフトウェアでジオタグを有効にする

1. 特徴コードとファイル特徴を入力し、「属性」をタップします。
2. 「オプション」ソフトキーをタップし、「画像にジオタグを割り当て」を選択します。

画像がポイントに追加されてからジオタグを付けるには以下を実行して下さい：

1. 他の写真を追加するには「保存」をタップしてから「承認」をタップします。
2. 前の写真を追加し、ジオタグを選択して「保存」、「承認」をタップします。

コントローラに搭載されているGPSを使用してジオタグを行う

ジオタグは、以下のコントローラに搭載されているGPSを使用して収集された位置に対応しています：




- Trimble TSC3
- Trimble Slate コントローラ
- Trimbleタブレット

メモ - Geo7X/GeoXRにはGNSSが搭載されていますが、GNSS受信機を使用して収集した位置情報がある写真のみにジオタグを行うことができます。以下をご参照ください。




Trimble TSC3のジオタグを有効にするには

1. (Fn+1)を押します。
2. 「メニュー」スクロールを下へタップし、「ジオタグ」を選択します。
3. 「ジオタグ」、「GPS電源」、「フォント」を設定します。さらに詳しい情報は、TSC3の取扱説明書をご参照下さい。ジオタグは、Exifヘッダへか、画像上のテキストへ、またはその両方に可能です。
4. 「OK」を2回タップします。

Trimble Slate コント ローラのジオタグを有効にするには:

1. 一般測量メニューから、「機器/カメラ」をタップします。
 ヒント - Trimble Access内のどこからでもカメラにアクセスできるようにするには、「お気に入り」リストにコマンドを追加するか、または **アップ** ボタンをカスタマイズします。
2. 画面をタップし、上矢印をタップしてポップアップメニューを表示します。
3. をタップしてカメラ設定にアクセスし、をタップして「写真タギング」メニューにアクセスします。
4. 「日付」と「GPS」を選択し、ジオタグを設定します。さらに詳しい情報は、Trimble Slate コント ローラの取扱説明書をご参照下さい。
5. 「X」をタップして設定を保存してから終了します。

Trimbleタブレットのジオタグを有効にするには

1. 一般測量メニューから、「機器/カメラ」をタップします。
 ヒント - Trimble Access内のどこからでもカメラにアクセスできるようにするには、「お気に入り」リストにコマンドを追加するか、または **アップ** ボタンをカスタマイズします。
2. 画面をタップし、上矢印をタップしてポップアップメニューを表示します。
3. をタップしてカメラ設定にアクセスし、をタップして「写真タギング」メニューにアクセスします。
4. 「日付」と「GPS」を選択し、ジオタグを設定します。さらに詳しい情報は、Trimble tabletの取扱説明書をご参照下さい。
5. 「x」をタップして設定を保存してから終了します。

コントローラに接続されたGNSS受信機または光学機器を使用してジオタグする

コントローラに接続されたGNSS受信機または光学機器からの位置を使用してジオタグの設定を行うには以下を行ないます:

1. 一般測量メニューから、「ジョブ/ジョブのプロパティ」を選択します。
2. 「メディアファイル」ボタンをタップします。

3 ジョブ操作

3. 「ジオタグ画像」を選択します。ジオタグは、「前のポイント」、「次のポイント」、または「ポイント名」にリンクされた画像にのみ対応しています。
4. 「承認」をタップします。

ジオタグを有効にするには:

1. 特徴コードとファイル特徴を入力し、「属性」をタップします。
2. 「オプション」ソフトキーをタップし、「画像にジオタグを割り当て」を選択します。

画像がポイントに追加されてからジオタグを付けるには以下を実行して下さい:

1. 他の写真を追加するには「保存」をタップしてから「承認」をタップします。
2. 前の写真を追加し、ジオタグを選択して「保存」、「承認」をタップします。

画像上の描画

.jpgまたは.jpeg画像を以下で表示した場合に描画オプションを使用することができます:

- ジョブ / 現在のジョブのレビュー
- スナップショットオプションを使用して画像をキャプチャした後にビデオ画面で

メモ - HDR画像またはTrimble V10イメージンググローブを使用してキャプチャされた画像には描画できません。

画像上に描画するには:

1. 描画をタップします。
2. ラインの太さ、スタイル、色またはテキストの色、背景色、サイズを事前設定するにはオプションをタップします。
3. 描画ツールバーから適切なオプションを選んで画像上に描画する:
 - フリーハンドの線画
 - ライン
 - 長方形
 - 楕円形
 - 文字

テキストを改行するには、Shift + EnterまたはCtrl + Enterを押します。

10個前の動作まで取り消すことができます。

アイテムを描画した直後の時点で、下記を行うことが可能です:

- アイテムをタップアンドホールドしながら、画像上の新たな位置にドラッグします。
- オプションを選択し、ラインの幅、スタイルおよび色のほか、テキストの色、背景色およびアイテムの大きさを変更します。

3 ジョブ操作

- 元の画像を <jobname> Files¥Original Filesフォルダに保存するには、オプションをタップし、「元の画像を保存」を選択します。

メモ - 開いているジョブがない場合、画像は現在のプロジェクトフォルダに保存され、元の画像は現在のプロジェクトフォルダ内のOriginal Filesフォルダに保存されます。

- 「保存」をタップします。

ジョブのレビュー画面で元の画像を表示するには、オリジナルをタップします。編集後の画像に戻るには、修正後をタップします。

カメラを使用して画像をキャプチャする

画像は以下の機器を使用してキャプチャすることができます：

- Trimble TSC3
- Trimble Slate コントローラ
- Geo7X/GeoXR
- Trimbleタブレット
- Trimble VISIONテクノロジーを搭載した機器

また、画像は以下を含むデジタルカメラでキャプチャすることができます：

- Bluetoothを介したRicoh Caplio 500SE-W
- Wi-Fiを介したRicoh Caplio 500SE-W
- Wi-Fiを介したSDHC対応デジタルカメラ

初期設定では、画像は<jobname> Filesフォルダに保存されます。ジョブを開いていない状態では、画像は現在のプロジェクトフォルダに保存されます。

Wi-Fi経由で転送される画像用に別のフォルダを指定するには、「設定 / 接続 / Wi-Fi 画像転送」を選択します。



ヒント

- 単体のデジタルカメラや、コントローラや機器に内蔵のカメラを使用してキャプチャされたメディアファイル（画像）は：
 - 属性、ジョブ、またはジョブ内のポイントにリンクさせることができます [メディアファイルのリンク付け](#)をご参照ください。
 - ジョブ / ジョブのレビューから描画することができます。 [画像上の描画](#)をご参照ください。
- Trimble Access内のどこからでもカメラにアクセスできるようにするには、「[お気に入り](#)」リストにコマンドを追加するか、または [アップ](#) ボタンをカスタマイズします。

TSC3コントローラを使用して画像をキャプチャする

1. Fn+1を押すか、一般測量メニューから、「機器」 / 「カメラ」をタップします。
2. 「メニュー」をタップして、必要に応じ、さまざまなカメラ設定を行います。デフォルトでは、カメラの解像度は、最も低い値から2番目に設定されています。この設定を変えることにより、より高画質の画像を得ることができます。
表示されるズームファクター値は選択された解像度に左右されます。詳しい情報は、TSC3コントローラのドキュメンテーションを参照してください。
3. コントローラを必要な画像をキャプチャするための位置に設置し、トリガーキー（コントローラ・ナビゲーションパッドのEnterキー）を軽く押して照準を合わせてからもう一度押すと画像をキャプチャします。
4. カメラを終了するには、「OK」を2回押します。



Trimble Slate コントローラを使用して画像をキャプチャする

1. 一般測量メニューから、「機器/カメラ」をタップします。
2. 画面をタップしてから上矢印をタップし、必要に応じ、さまざまなカメラの設定を行います。詳しい情報は、Trimble Slate コントローラのドキュメンテーションを参照してください。
3. コントローラを必要な画像をキャプチャするための位置に設置し、カメラボタンをタップして画像をキャプチャします。
4. カメラを終了するには画面をタップし、「X」をタップします。



Geo7X/GeoXRを使用して画像をキャプチャする

1. カメラボタンを押すか、一般測量メニューから「機器/カメラ」をタップします。
2. 「メニュー」をタップし、必要に応じて各種のカメラ設定を行います。表示されるズームファクター値は選択された解像度に左右されます。詳しい情報は、Geo7X/GeoXRコントローラのドキュメンテーションを参照してください。
3. コントローラを必要な画像をキャプチャするための位置に設置し、トリガーキー（コントローラ・ナビゲーションパッドのEnterキー）を軽く押して照準を合わせてからもう一度押すと画像をキャプチャします。
4. カメラを終了するには、「OK」をタップします。

Trimble Tabletを使用しての画像のキャプチャ

1. 一般測量メニューから、「機器/カメラ」をタップします。
2. 画面をタップしてから上矢印をタップし、必要に応じ、さまざまなカメラの設定を行います。詳しくは、Trimbleタブレットのドキュメンテーションを参照してください。
3. コントローラを必要な画像をキャプチャするための位置に設置し、カメラボタンをタップするか、コントローラのOKボタンをタップして画像をキャプチャします。
4. カメラを閉じ、画面をタップしてから、[X]をタップします。

Trimble VISIONテクノロジー搭載の機器を使って画像をキャプチャするには

1. 機器へ接続する
2. ビデオオプションにアクセスするには以下のいずれかを実行します：
 - メインメニューから「機器/ビデオ」をタップします。
 - ステータスバーの機器アイコンをタップしてから、「機器機能」画面の「ビデオ」をタップします。
3. 必要に応じ、設定ボタンをタップし、写真プロパティを設定します。詳しくは、[動画](#)を参照してください。
4. スナップショットボタンをタップし、画像をキャプチャします。
5. 「保存」をタップして画像を保存します。

Trimble VISION テクノロジーの説明は、[画像](#)をご参照ください。

対応ワイヤレスカメラ

デジタルカメラのブランドによっては、撮った写真をワイヤレスでコントローラに転送できるものがあります。

BluetoothまたはWi-Fiテクノロジーなどを使用し画像をワイヤレス転送することができます。Wi-Fi接続のセットアップは複雑になりますが、ファイルの高速転送が可能になります。Bluetooth接続のセットアップは簡単に行なえませんが、ファイル転送は遅くなります。

カメラ	ワイヤステクノロジー	プロトコル
Ricoh Caplio 500SE-W	Wi-Fi	FTP
Ricoh Caplio 500SE-W	Bluetooth	Bluetooth
SDHC準拠デジタルカメラ	Wi-Fi	Eye-Fi

[Bluetoothワイヤステクノロジーを搭載したコントローラ](#)をBluetooth機能の付いたデジタルカメラに接続するか、[Wi-Fiテクノロジーを搭載したコントローラ](#)をWi-Fi機能の付いたデジタルカメラに接続します。

画像が数分程度で転送されない場合、カメラを再起動して下さい。再起動するとEye-Fi SDHCカードへの転送が再開されます。

カメラへのWi-Fi接続を使用すると同時にBluetoothを介して外部電話へのインターネット接続も使用する場合は、まず最初にインターネット接続を作成し、それからカメラへの接続を作成してください。

Bluetooth接続を使用してRicoh Caplio 500SE-Wを設定する

Bluetoothを使って最適なファイル転送をするために、カメラの設定が正しいことを確認します：

1. 撮影モードで[Menu/OK]を押して、撮影設定する[SHTG STGS]メニューを表示させます。
2. 右矢印を押して拡張設定する[EXP SET]メニューを選択します。

3. 上または下矢印を押して、メニューのアイテムが以下のように設定されていることを確認します：

メニューアイテム	設定
BT Auto Conn	Off
Master/Slave	Master
Image File Size	160
Auto Del	Off
Quick Send Mode	2 Touch
Change COM	BT

ヒント - サイズの大きい画像をBluetoothワイヤレス接続で転送すると時間が掛かります。カメラからコントローラへの転送を速くするために、[Image File Size]を最小値にします。これで元のファイルと同じ名前の小さい画像がコントローラへ転送されるので間違いなく画像を入れ替えることができます。オフィスでは、カメラから<jobname> Filesフォルダへファイルをコピーし、コントローラから転送された画像を上書きします。コントローラ上の画像ファイル名は絶対に変更しないでください。もし[Quick Send Mode]から[1Touch]に設定してある場合、[Image File Size]設定が適用されず、元の画像の大きさのままで転送され遅くなります。

コントローラとカメラのWi-Fi接続設定

- より詳しい情報につきましては 「Trimble Handhelds Running Windows Mobile Version 5.0 Software: Connecting a Ricoh Caplio 500SE-W Camera」 のサポートノートを参照してください。

Trimbleタブレットを設定し、SDHC準拠のデジタルカメラを使用して作業できるようにするには

メモ - Wi-Fi画像転送は、他社製タブレットコンピュータでは使用できない場合があります。さらに詳しい情報は、コンピュータに付属の説明書をご参照ください。

SDHC準拠のデジタルカメラとの通信を行うには、Trimble Accessのインストールマネージャを使用してTrimble Accessソフトウェアをインストールする際、Wi-Fi画像転送を選択する必要があります。Wi-Fi画像転送ソフトウェアがインストールされ、ライセンスが読み込まれた時点で、設定ウィザードがEye-Fiを設定し、コントローラとのペアリングを実行します。なお、インターネットアクセスにWi-Fi接続が使用される可能性があるため、画像転送とインターネット使用との間で切り替えを行うたびに、手動でWi-Fi設定を行う必要があります。

手動でWi-Fi画像転送ネットワークへの切り替えを行うには：

- メインのTrimble Accessメニューから、「設定 / 接続 / Wi-Fi画像転送」をタップします。
- 「ユーザアカウントコントロール」ダイアログが表示されたら、「はい」をタップします。
- Wi-Fi画像転送画面で、「設定」タブを選択します。

3 ジョブ操作

4. 「Wi-Fi ネットワーク」をタップして、「ネットワークと共有センター」ダイアログを開きます。
5. 「接続または切断」または「ネットワークに接続」をタップします（接続が確立されていない場合）。ワイヤレスネットワーク接続のポップアップリストから、お使いのTrimble Tablet のシリアル番号を選択します。
6. 「接続」をタップし、Wi-Fi画像転送ネットワークへの切り替えを行います。
7. 「ネットワークと共有センター」ダイアログを閉じます。
8. 「Wi-Fiアダプタモード」のドロップダウンリストから、「アドホックネットワークに接続」を選択します。
9. 「Wi-Fi画像転送」を閉じます。「ネットワークのロケーションの設定」ダイアログが表示されたら、「パブリック」を選択します。

これで画像をキャプチャしワイヤレスで転送できるように設定されました。

元のネットワークに戻るには：

1. メインのTrimble Accessメニューから、「設定 / 接続 / Wi-Fi画像転送」をタップします。
2. 「ユーザアカウントコントロール」ダイアログが表示されたら、「はい」をタップします。
3. 「Wi-Fi画像転送」画面から、「設定」タブを選択します。
4. 「Wi-Fiネットワーク」をタップして、「ネットワークと共有センター」ダイアログを開きます。
5. 「接続または切断」または「ネットワークに接続」をタップします（接続が確立されていない場合）。ワイヤレスネットワーク接続のポップアップリストから、元のネットワークを選択します。
6. 「接続」をタップして、元のネットワークに戻ります。
7. 「ネットワークと共有センター」ダイアログを閉じます。
8. 「Wi-Fiアダプタモード」のドロップダウンリストから、「インフラネットワークに接続」を選択します。
9. 「Wi-Fi画像転送」を閉じます。

非タブレットコントローラを設定し、SDHC準拠デジタルカメラを使用して作業できるようにするには

SDHC準拠デジタルカメラとの通信を行うため、Wi-Fi機能付いた非タブレットコントローラを設定するには、インストールマネージャを使用してTrimble Accessソフトウェアをインストールする際、Wi-Fi画像転送を選択する必要があります。Wi-Fi画像転送ソフトウェアがインストールされ、ライセンスが読み込まれた時点で、設定ウィザードがEye-Fiカードを設定し、コントローラとペアリングします。

コントローラ上でWi-Fi画像転送を有効にするには：

1. メインのTrimble Accessメニューから、「設定 / 接続 / Wi-Fi画像転送」をタップします。
2. 「Wi-Fi画像転送」画面から、「設定」タブを選択します。

3 ジョブ操作

3. 「Wi-Fiをオンにする」 をタップします。
4. 「Wi-Fiアダプタモード」 ドロップダウンリストから、「アドホックネットワークへの接続」 を選択します。
5. 「閉じる」 をタップします。

スナップショットへの注釈

注釈スナップショット オプションを使用して、測定済みの位置の情報パネルと十字をビデオ/スナップショットオプションを使用してキャプチャした画像に追加することができます。

1. メインメニューから「機器/ビデオ」をタップします。
2. 上向きの矢印をタップし、「オプション」をタップします。
3. スナップショットへの注釈を有効にし、以下を行います：
 - 注釈オプショングループから、画像下部の情報パネルに表示するアイテムを選択します。
 - 測定済みポイントに十字線を追加するには、十字線チェックボックスを選択します。
4. 元の画像を<jobname> Files¥Original Filesフォルダに保存するには、「元の画像を保存」を選択します。

ヒント - 情報パネルは画像がキャプチャされた時点では表示されません。情報パネルを表示するには ジョブのレビュー へ行き、画像を選択します。

メモ -

- スナップショットの注釈チェックボックスは、測定に関するスナップショットのチェックボックスが有効になっている場合にのみ利用可能です。
- 情報パネルの説明を表示するには、説明 アイテムを選択し、「ジョブのプロパティ」に進み、「説明の使用」を選択し、説明ラベルを [追加設定](#) 画面で定義します。
- 開いているジョブがない場合、画像は現在のプロジェクトフォルダに保存され、元の画像は現在のプロジェクトフォルダ内のOriginal Filesフォルダに保存されます。

メディアファイルをリンクする

メディアファイルは以下にリンクすることができます：

- [属性](#)
- [ジョブ](#)
- ジョブ内の [ポイント](#)

メモ -

- 観測にファイルを添付した後に名前を変更しないで下さい。添付された後に名前が変わったファイルはジョブとともにダウンロードされません。
- 一般測量ソフトウェアを使用して作成された特徴コードは、それに関連する属性を持ちません。

メディアファイルを属性にリンクする

「ファイル名属性」フィールドを使用してファイル名を属性にリンクさせます。ファイル名属性はどのタイプのファイルにも使用できますが、通常は .jpg/.jpeg の写真をリンクさせるのに使用します。

「ファイル名属性」フィールドには **閲覧** ボタン (...) が含まれており、以下のことに使用できます：

- 属性としてのファイル名の検索と選択。
- 属性フィールドに入力された .jpg/.jpeg ファイルのレビュー。

.jpg/.jpeg 画像がコントローラの「My Documents」に追加されたとき、または以下のものを使用して画像がキャプチャされた場合「ファイル名属性」フィールドが検出されません：

- [カメラ内臓のTrimbleコントローラ](#)
- [Trimble VISIONテクノロジーを搭載した機器](#)
- 以下を含む [デジタルカメラ](#) ：
 - Wi-Fiを介したRicoh Caplio 500SE-W
 - Bluetoothを介したRicoh Caplio 500SE-W
 - Wi-Fiを介したSDHC対応デジタルカメラ

画像が検出されると、ファイル名は自動的に「ファイル名属性」フィールドに入力されます。

もし複数の「ファイル名属性」フィールドがある場合、ファイル名は反転表示されたフィールド内に表示されます。その他の方法として、**閲覧** をタップしてダイアログを開き、必要なファイルを選択するには、以下の1つを実行してください：

- ファイルをタップする。
- 矢印キーを使用してファイルを反転表示し、**OK** をタップします。
- .jpg/.jpeg ファイルを選択する場合、ファイルをスタイラスでタップ&ホールドし、「プレビュー」を選びます。「選択」をタップして現在のファイルを選ぶか、「戻る」または「次へ」をタップして別のファイルをプレビューします。

.jpg/.jpeg ファイルを選択すると、閲覧ボタンから「レビュー」オプションが使用可能になります。選択を変更するには、**閲覧** をタップしてから「ファイルの選択」をタップします。


フォルダから画像を選ぶと、それが次回から画像を選ぶ際の標準フォルダとなります。

ファイルを選ぶときに使用できるタップ&ホールドオプションは次の通りです：選択、レビュー、切り取り、コピー、貼り付け、名前をつけて保存、削除、フォルダの作成、プロパティ。

ヒント


- 列をアルファベット順（Aから、またはZから）に並べるには、列の見出しをタップします。
- 列のタイトルの横にある矢印は並び順を表します。
- 最新のファイルを素早く選ぶには、「変更した」日付と時間順に並べます。最も古いファイルが先頭になったら、「変更した」をもう一度クリックすると順序が逆になります。

カメラ内臓Trimbleコントローラを使用し、属性フォームから画像をキャプチャするには

1. 特徴コードとファイル特徴を入力し、「属性」をタップします。
「測定ポイントオプション」画面で「保存する前に確認する」のチェックボックスが有効になっている場合、ポイントを保存する際、属性フォームが自動的に表示されます。
2. 属性フォーム内の をタップし、内臓カメラで画像をキャプチャします。もしくは、コントローラの適宜ボタンを押し、画像をキャプチャすることもできます。[カメラを使用した画像キャプチャ](#) を参照してください。
3. 画像名は自動的にファイル属性フィールドに入力されます。必要な場合は、画像をレビューします；[閲覧...](#) をタップして、「レビュー」を選択します。この属性を保存するために、「保存」をタップします。
メモ - 画像名が自動入力されるようにするには、初期設定のフォルダロケーション（「マイピクチャーズ」）に画像を保存する必要があります。


機器を使用して画像をキャプチャするには

Trimble VISIONテクノロジーを搭載した機器を使用して画像をキャプチャすると、自動的に「ファイル名属性」フィールドにリンクさせることができます。これは属性フォームまたはビデオスクリーンから行なうことができます。

キャプチャーソフトキー を使って、画像をキャプチャーすることができます。

ビデオ画面にある「観測スナップショット」オプションを使用してポイントの観測をして、自動的に画像名を「ファイル名属性」フィールドに追加することができます。

機器を使用して属性フォームから画像をキャプチャするには

1. 機器へ接続する
2. 特徴コードとファイル特徴を入力し、「属性」をタップします。
3.  をタップして画像をキャプチャします：
 - もしビデオ画面が開いていない場合は、この操作をした時に開きます。適切な解像度とズーム設定をセットして、画像をキャプチャします。画像がキャプ


3 ジョブ操作

チャされたら「保存」をタップします。属性フォームに戻るため、「閉じる」をタップします。

- バックグラウンドでビデオ画面が開いている場合は、画像は、現在のビデオ設定を使用して自動的にキャプチャされます。画像がキャプチャされたら「保存」をタップします。
4. 画像名は自動的にファイル属性フィールドに入力されます。必要な場合は、画像をレビューします；**閲覧...**をタップして、「レビュー」を選択します。この属性を保存するために、「保存」をタップします。

メモ - 写真属性を含むコードを使用してポイントを測定する際、そのポイントの測定および保存を行う前に属性ソフトキーを選択していた場合で、かつグリッドおよび/またはWGS座標を使用して画像に注釈を付けることを選んだときは、そのポイントはまだ測定されていないため、座標は「ゼロ」と表示されます。

測定中のスナップショット機能を備えた機器を使用するには

1. 機器へ接続する
2. 機器メニューから**動画**をタップします。
3. をタップしてから、**設定**をタップします：
 - 必要に応じ、画像プロパティを設定します。
 - 「測定に関するスナップショット」が有効になっていることを確認します。
 - 画像上に機器の十字線を描くには、**注釈オプショングループ**で「十字線」チェックボックスを選択します。
 - 「オーバーレイ色」フィールドで、十字線の色を選択します。
 - 必要に応じ、他のフィールドを設定し、「承認」をタップします。
4. 動画画面で、ターゲットに照準を合わせ、**測定**をタップします。
5. 必要に応じ、特徴コードを設定して「属性」をタップします。属性フォームが表示され、ファイル属性フィールドに入力されたファイル名で画像は自動的にキャプチャされます。
 - もし複数の「ファイル名属性」フィールドがある場合、ファイル名は反転表示されたフィールドに入力されます。
 - 必要に応じ、特徴コードを設定して「属性」をタップします。属性フォームが表示され、ファイル属性フィールドに入力されたファイル名で画像は自動的にキャプチャされます。
6. 「保存」をタップして属性を保存し、ビデオ画面に戻ります。

メモ -

- 特徴コードが未設定の場合、キャプチャ済みスナップショットが測定済みポイントに割り当てられます。
- **AccessVision** を使用する際、地形測定画面内で**動画ディスプレイ**を表示しているときは、測定に関するスナップショットの設定が適用されます。これは、測定が機器/動画画面から開始される際と同様の動作です。

標準属性オプションの設定

一般測量 ソフトウェアを設定して、標準で「最後に使用した」属性を使用することができます。「オプション」(属性が表示されると使用できます)をタップし、「標準属性」フィールドを「最後に使用した」に設定します。

一般測量 ソフトウェアを設定して、標準で特徴ライブラリから属性を使用するように設定することができます。「オプション」(属性が表示されている時使用できます)をタップし、「標準属性フィールド」を「ライブラリから」に設定します。

メモ - はじめに特徴と属性ライブラリの標準属性を決定してください。決定されていないと標準値はヌルになります。

デジタルカメラを使用して画像をキャプチャする

デジタルカメラのブランドによっては、撮った写真をワイヤレスでコントローラに転送できるものがあります。ファイル名属性のある特徴ライブラリを使用している時、画像をプレビューしたり、画像を特徴コードの属性として関連付けることができます。

Bluetoothワイヤレステクノロジーを搭載したコントローラ をBluetooth機能の付いたデジタルカメラに接続するか、 Wi-Fiテクノロジーを搭載したコントローラ をWi-Fi機能の付いたデジタルカメラに接続します。

Ricoh Caplio 500SE-WカメラからBluetoothを通してファイルを転送する

特定のコントローラに初めてファイルを転送する：

1. 転送される画像をキャプチャします。
2. [Playback]を押して画像を再生します。
3. [Menu/OK]を押してプレイバック設定メニュー[PLBK STGS]を表示します。
4. 下矢印を押して[FILE SEND]メニューにアクセスします。
5. 右矢印を押して、画像を転送するのに利用できるBluetooth機器のリストを表示します。もしカメラに機器が登録されていない場合は、[The destination not registered. Search Destination(転送先が登録されていません。転送先を検索しますか)?]というメッセージが表示されますので、転送先を検索しますか? [Yes]を選択します。
6. 転送先のコントローラを選び[OK]を押します。
7. [SEND ONE]を選択して[OK]を押し画像を送信します。
8. このファイルはコントローラに送信されます。もし促されたらコントローラで承認します。このファイルは[¥My Device¥My Documents]に保存されます。
9. ファイル名が「ファイル名属性」フィールドに自動入力されます(画面が表示される際、属性フィールドにフォーカスがある場合。もし複数の「ファイル名属性」フィールドがある場合、ファイル名は反転表示されたフィールドに入力されます。または、ブラウザ...をタップし、さらに「ファイルの選択」をタップします。

Bluetooth接続を利用してコントローラにファイルを一つ転送した後からは、[Quick Send Mode]を使用して同じコントローラにファイルを送信することができます。最適なファイル転送を行うには、[2 Touch Quick Send Mode]を使用します：

1. 転送される画像をキャプチャします。
2. [Quick Review]を押してください。

3. [OK]を押して画像を送信します。カメラは前回使用したBluetooth機器に接続され画像を送信します。
4. ファイル名が「ファイル名属性」フィールドに自動入力されます（画面が表示される際、属性フィールドにフォーカスがある場合。もし複数の「ファイル名属性」フィールドがある場合、ファイル名は反転表示されたフィールドに入力されます。または、ブラウズ...をタップし、さらに「ファイルの選択」をタップします。

メモ - [Quick Send Mode] が[1Touch]にセットされている場合、[Image File Size]設定は適用されずフルサイズ画像が転送される為転送時間がかかります。

コントローラとカメラのWi-Fi接続設定

より詳しい情報につきましては「Trimble Handhelds Running Windows Mobile Version 5.0 Software: Connecting a Ricoh Caplio 500SE-W Camera」のサポートノートを参照してください。

メディアファイルをジョブまたはポイントにリンクする

Trimbleコントローラを使用して画像をキャプチャし、ジョブまたはジョブにあるポイントにリンクさせるには以下を行なってください：

1. コントローラを使用し、画像をキャプチャします。（コントローラの種類を問わず、一般測量メニューから、「機器 / カメラ」をタップします。）

ヒント

- 各コントローラのカメラ設定の詳細については [カメラ](#) をご参照ください。
- Trimble Access内のどこからでもカメラにアクセスできるようにするには、「[お気に入り](#)」リストにコマンドを追加するか、または [アプ](#) ボタンをカスタマイズします。

2. [メディアファイル](#) が設定された時に、「新しいメディアファイルの表示」オプションが選択されている場合は、メディアファイル画面が表示され、サムネイル画像が表示されます。これにより「[リンク先](#)」方法とポイント名がリンクされていればポイント名を変更することができます。

メモ：「新しいメディアファイルを表示」オプションが選択されていない場合、画像は自動的にリンクされます。

3. 「画像にジオタグを付ける」オプションを使用すると、この画像のジオタグの [メディアファイル](#) 設定を上書きすることができます。
4. 「承認」をタップすると画像をリンクします。
5. [リンク先](#) オプションの設定に従って画像がリンクされました。

メディアファイル設定

メディアファイルをどのようにジョブ、またはジョブにあるポイントにリンクさせるかの設定は以下を行ないます：

1. メインメニューから「ジョブ / 現在のジョブのプロパティ」を選択します。
2. 「メディアファイル」ボタンをタップします。

3 ジョブ操作

- 「リンク先」オプションから、画像をどのようにリンクさせるか選択します。以下から選びます：
 - 「ジョブ」 - ジョブにリンクします。
 - 「一つ前のポイント」 - 最も最近に保存されたポイントにリンクします。
 - 「次のポイント」 - 次に保存されるポイントにリンクします。
 - 「ポイント名」 - 「ポイント名」フィールドに入力されたポイントにリンクします。
 - 「なし」 - 画像は保存されますが、ジョブにもポイントにもリンクしていません。

メモ - すべてのオプションについて、メディアファイルは必ず<jobname> Filesフォルダに保存されます。開いた状態のジョブが存在しない場合、メディアファイルは現在のプロジェクトフォルダに保存されます。

- 「新しいメディアファイルを表示」オプションを選択すると、キャプチャされた画像が即座にメディアファイル画面に表示されます。これにより「リンク先」方法とポイント名がリンクされていればポイント名を変更することができます。

メモ - 「新しいメディアファイルを表示」の設定で、メディアファイル画面がすべてのジョブに対して表示されるかどうかを設定することができます。

- 「リンク先」オプションが「前のポイント」、「次のポイント」、または「ポイント名」に設定されている場合は、「画像にジオタグを付ける」を選択することができます。詳しくは [ジオタグ](#) をご参照下さい。
- 「承認」をタップします。

ジョブ間のコピー

コントローラ上にあるジョブから別のジョブに以下の項目をコピーすることができます：

- キャリブレーション
- 全てのコントロールポイント
- キャリブレーションとコントロール
- ローカル変数
- ポイント
- RTX-RTKオフセット

これを行うには、

1. メインメニューから「ジョブ / ジョブ間のコピー」をタップします。
2. コピー元となるジョブまで移動したら、そのジョブを選択します。
3. データのコピー先となるジョブを選択します。

3 ジョブ操作

4. コピー対象となるデータの種別を選択し、重複ポイントをコピーするかどうかを選びます。コピーしようとしているジョブにある重複ポイントが上書きされます。
5. 承認をタップします。

ジョブ間でポイントをコピーするとき、コピー先のジョブとそれが同じ座標系を使用することを確認してください。

ローカル変換をジョブ間でコピーするとき、すべての変換がコピーされ、コピーされた変換は編集することができません。コピーした変換を修正または更新するには、元の変換を編集してから再度コピーしてください。

メモ - 現在のプロジェクトフォルダ内にあるジョブ同士に限り、お互いのデータをコピーすることができます。メモ - データをコピーしたいファイルが使用できない場合は、現在のプロジェクトフォルダを変更できるジョブ、またはExplorerを使用して、現在のプロジェクトフォルダにファイルをコピーします。

ジョブおよび、測量中に収集された関連ジョブファイル（画像やスキャンファイルなど）を新しい場所にコピーするには、[ジョブファイルのコピー先](#)を使います。

他のジョブの既定値の**全て**（座標系の設定を含む）を使用して新しいジョブを作成する方法につきましては、[ジョブの新規作成](#) をご参照ください。

固定 および カスタム フォーマットファイルのインポートまたはエクスポート

このメニューから、他の装置とデータを送受信したり、確定フォーマットファイルをインポートまたはエクスポートしたり、コントローラ間でファイルを転送したりできます。

詳細については、以下を参照してください。

[外部装置間のASCII データの送受信](#)

[固定形式のファイルをインポートおよびエクスポートする](#)

[カスタムフォーマットファイルのエクスポート](#)

[カスタムフォーマットファイルのインポート](#)

外部装置間のASCII データの送受信

このセクションでは、一般測量ソフトウェアで [他の装置にデータを送信](#) そして [他の装置からデータを受信](#) 機能を使用する方法を説明します。こういった機能を使用することで、様々な一般測量機やデータコレクター、オフィスコンピューターと、Trimbleコントローラとの間でASCIIフォーマットのポイント名やポイントコード、グリッド座標を転送できます。

加えて、HyperTerminalのようなサードパーティーのダウンロードソフトウェアを使用して、ASCII ファイルを直接オフィスコンピューターに転送できます。

注 - ASCIIデータ転送機能を使用時は、グリッド座標のあるポイントだけが転送されます。ジョブに投影および測地変換が指定されていないときは、GNSSポイントは転送できません。また、削除されたポイントや、削除されたポイントからの極性ベクトルとして保存されたポイントも転送できません。

参照箇所...

ASCIIデータを外部装置との間で転送

他の装置にデータ送信

他の装置からデータ受信

ASCIIデータを外部装置との間で転送

以下のフォーマットの外部装置やオフィスコンピューターとASCII データを転送できます。

- Trimble GDM (Area)
- コンマ区切り (*.csv、*.txt)
- SDR33 座標
- SDR33 DC
- TDS CR5
- Topcon (FC-5)
- Topcon (GTS-7)
- Trimble DC v10.7
- Trimble DC v10.0
- SC Exchange
- Trimble Zeiss M5

他の装置にデータ送信

警告 - ファイルの一部として単位設定を含まないデータを装置に送信するには、一般測量ファイルがその装置の単位設定を使用することを確認します。

装置ファイルが単位設定を含むかどうかは確かでない場合には、一般測量ファイルを装置と同じ単位に設定します。

ASCIIデータを外部装置に送信するには、

1. ジョブ / インポート/エクスポート / データ送信を選択します。
2. 「ファイルフォーマット」フィールドで、送信したいファイルタイプを特定します。
3. 転送パラメータを設定します。
 - a. 「コントローラポート」フィールドで、転送に使用するTrimbleコントローラポートを設定します。

注 - コンマ区切り、Trimble DC v10.0、Trimble DC v10.70およびSC Exchange各形式をBluetoothを使用して他のコントローラに送信するには、コントローラのポートをBluetoothに設定します。Bluetoothでファイルを送信する前に、

Bluetooth接続の設定が必要です。さらに詳しい情報につきましてはBluetoothをご参照ください。

- b. 「ボーレート」と「パリティ」フィールドを、通信している装置の対応パラメータに一致するように設定します。
- c. 「ファイルフォーマット」フィールドがカンマ区切り（*.CSVまたは*.TXT）に設定されている場合、外部装置の通信速度を正しく設定します。該当する場合には、フローコントロール(xon/xoff)も設定します。
- d. .dcファイルを転送し、ファイルの転送時に一般測量ソフトウェアがチェックサムを含めるようにしたい場合には、「チェックサム」フィールドで「オン」を選択します。

メモ -

- Trimble GDM(Area)やSDR33、TDS CR5、Topcon (GTS-7)、Topcon(FC-5)、Trimble Zeiss M5出力オプションでは、外部装置に適したフォーマットを選択する必要があります。
- Trimble Zeiss M5 出力オプションは、転送された座標ファイル内の Trimble 3300 装置に対する標準マーキングを使用します。マーキングとは、M5フォーマットファイル内でポイント番号とコード詳細のために使用された27文字フィールドのレイアウトを意味します。転送されたファイルのマーキングは以下の通りです。
 - 1～11番目の文字は使用されず、空白として出力されます。
 - 12～15番目の文字は数字のポイントコードです。（この文字グループは右寄せで表示されます。）ポイントコード内の数字でない文字はファイルに出力されません。
 - 16～27番目の文字は、エクスポート時に 一般測量 が割り当てた数字のポイント名です。（この文字グループは右寄せで表示されます。）
- 一般測量 とのASCII ファイルの転送時に、3300 装置でのマーキング設定と、3600 装置でのPII マーキング設定が上記に従っていることを確認してください。

4. ファイルパラメータを設定します。

- a. 「ファイルフォーマット」フィールドが「SDR33座標」または「TDS CR5」に設定されている場合には、「ジョブ名」フィールドが現れます。データ転送中に作成されたファイルの名前を入力します。
- b. 「ポイント名」フィールドを「変更なし」または「自動生成」に設定します。「変更なし」を選択すると、ポイント名はTrimbleコントローラに表示されるままです。「自動生成」はフィールドを2つ追加します。
 - 「開始ポイント名」は、最初に転送されるべきポイントの名前を特定します。
 - 「自動ステップ量」フィールドは、一般測量ソフトウェアが連続して転送されるポイントのポイント名を生成する時に「開始ポイント」値に対して増加/減少する量を定義します。

メモ - 「ファイルフォーマット」フィールドが「TDS CR5」に設定され、「ポイント名」フィールドが「変更なし」に設定されている場合、ポイント

名が8文字以下で、かつ数字のみを含むときにしかポイントは転送されません。

- c. 「ポイントコード」フィールドでは、「コード」フィールドで選択した外部装置に何を送信するかを指定します。

- ポイントコードを送信するには、「ポイントコード使用」を選択します。
- ポイント名を送信するには、「ポイント名使用」を選択します。

メモー 一般測量ソフトウェアで長いコードが使用され、転送先のファイルフォーマットが長いコードをサポートしない場合には、コードは短縮されます。

- d. 「ファイルフォーマット」フィールドが「SDR33座標」に設定されている場合、「ノートを出力」チェックボックスが存在します。これにチェックマークを入れると、ポイントデータを伴うユーザー入力のノートすべてを出力できます。ノートは、SDR33 レコード13NMフォーマットで出力されます。

- e. カンマ区切り（*.CSVまたは*.TXT）オプションを選択する場合、受信するデータのフォーマットを指定できます。次の5つのフィールドが表示されます。「ポイント名」、「ポイントコード」、「北距」、「東距」、「標高」

示されるオプションから、それぞれのフィールドに対するポジションを選択します。受信したファイルに特定の値が存在しない場合には、「使用しない」を選択します。以下はその一例です。

ポイント名 フィールド 1

ポイントコード 使用しない

北距 フィールド 2

東距 フィールド 3

標高 フィールド 4

5. ファイルを転送します。

- フォーマット詳細が完成したら、「送信」をタップします。
- ポイント（.dcファイルでないもの）を送信しようとしているとき、ポイントを選択する画面が表示されます。「追加」をタップして [ポイント選択方法](#) を選択してから、送信するポイントを選びます。
- 一般測量ソフトウェアは、送信先の装置で受信を開始するように求めます。データ受信に関する詳細は、受信装置のマニュアルを参照してください。
- 他の装置に受信の準備ができている場合には、「はい」を押して、データを送信します。それでデータが転送されます。

メモー

- Trimbleコントローラから外部装置にASCIIデータを送信する時はスクリーン上の指示に従ってください。ケーブルを接続するように求められるまではそれを接続しないでください。誤ったタイミングでケーブルを接続すると転送に失敗してしまいます。

- SC Exchange .dcファイルでは、すべての観測はWGS84 ポジションとグリッドポジション(座標)に縮小されます。このファイルフォーマットを使用することで、一般測量ソフトウェアの異なるバージョン間でも .dcファイルを転送できるようになります。
- 一般測量はソフトウェアが読解可能な最新バージョンでSC Exchange DCファイルを出力します。SC Exchangeファイルをインポートする際は、一般測量は解読可能なレコードすべてを読み取ります。新しいバージョンのSC Exchangeファイルを、それより古いバージョンの一般測量にインポートすると、ソフトウェアが解読できない新しいレコードは読み取りられません。
- 一般測量の「他の装置にデータ送信」オプションを使用して作成したTrimble GDM (Area)と Trimble Zeiss M5 フォーマットは地上の装置へのデータ転送を目的とします。使用されるファイルフォーマットは、「データ転送」を使用してダウンロードする GDM ジョブやM5 ファイルとは異なります。

他の装置からデータ受信

警告 — ファイルの一部として単位設定を含まないデータを装置から受信するには、一般測量ファイルがその装置の単位設定を使用することを確認してください。装置ファイルが単位設定を含むかどうかは確かでない場合には、一般測量ファイルを装置と同じ単位に設定します。

外部装置からASCIIデータを受信するには、

1. 「ジョブ/ インポート・エクスポート / 他の装置からデータ受信」を選択します。
2. 「ファイルフォーマット」フィールドで、受信したいファイルタイプを特定します。
3. 転送パラメータを設定します。
 - a. 「ポート詳細 / コントローラポート」フィールドで、転送に使用するTrimbleコントローラポートを選択します。

注 - コンマ区切り、Trimble DC v10.0、Trimble DC v10.70およびSC Exchange各形式をBluetoothを使用して他のコントローラに受信するには、コントローラのポートをBluetoothに設定します。Bluetoothでファイルを受信する前に、Bluetooth接続の設定が必要です。さらに詳しい情報につきましてはBluetoothをご参照ください。

- b. 「通信速度」と「パリティ」フィールドを、一般測量ソフトウェアが通信している装置の対応パラメータに一致するように設定します。

メモ — 「ファイルフォーマット」フィールドがカンマ区切り (*.CSVまたは*.TXT) に設定されている場合、外部装置の通信速度を正しく設定します。該当する場合には、フローコントロール(xon/xoff)も設定します。

.dcファイルを転送中で、ファイルの転送時に一般測量ソフトウェアがチェックサムを有効にしたい場合には、「チェックサム」フィールドで「オン」を選択します。

4. 「ファイルフォーマット」フィールドのオプションが次の作業を決定します。
 - 下記のオプションの1つを選択する場合には、外部装置に適切な出力フォーマットを選択する必要があります。

- カンマ区切り (*.csv、*.txt)
- SDR33 座標
- SDR33 DC
- TDS CR5
- Topcon(FC-5)
- Topcon(GTS-7)
- Trimble DC v10.7
- Trimble DC v10.0
- SC Exchange
- Trimble Zeiss M5

「ポイント名」フィールドを使用して、データ内のポイント名が受信される方法を定義します。

メモ -

- *Trimble Zeiss M5* フォーマットに対しては、マーキング(27文字のポイント番号とコードフィールドの組み合わせ)は下記の定義に従う必要があります。
 - 12~15番目の文字はポイントコードを意味します。
 - 16~27番目の文字はポイント名を意味します。
- 一般測量のポイント名は、最長16文字ですが、他の装置から受信したポイントはこれを超えることがあります。ポイント名が16文字を超える場合には、「左から16文字」あるいは「右から16文字」のどちらかを選択します。
- カンマ区切り (*.CSVまたは *.TXT) オプションを選択する場合には、受信するデータのフォーマットを指定できます。次の5つのフィールドが現れます。「ポイント名」、「ポイントコード」、「北距」、「東距」、「標高」

提供されるオプションを使用して、それぞれのフィールドに対する位置を選択します。受信したファイルに特定の値が存在しない場合には、「使用しない」を選択します。以下はその例です。

ポイント名 フィールド 1

ポイントコード 使用しない

北距 フィールド 2

東距 フィールド 3

標高 フィールド 4

ファイルを保存します。

1. フォーマット詳細が完成し、外部装置に送信の準備ができている場合には、ケーブルを接続して「受信」を押します。

一般測量ソフトウェアは、送信先の装置での送信を初期化するように求めます。データ送信に関する詳細は、送信装置のマニュアルを参照してください。

3 ジョブ操作

送信が初期化されると、一般測量ソフトウェアはデータ受信を開始し、進行状況バーが現れます。

転送が完了すると、一般測量ソフトウェアは作業を自動的に終了し、受信したデータを保存します。

2. 転送は完了したけれども作業が終了していない場合には、「Esc」を押します。以下のメッセージが現れます。

「転送が中断されました。何をしたいですか？」以下の1つを行います。

- 「次へ」を押して、一般測量ソフトウェアを受信モードに戻します。
- 「終了」を押して、操作を終了し、受信したデータを現在のジョブに保存します。
- 「キャンセル」を押して、操作を終了し、受信したデータを放棄します。

注 - 外部デバイスからTrimbleコントローラにASCIIデータを受信する際は、画面上の指示に必ず従ってください。ケーブルは、接続するよう促すプロンプトが表示されるまで接続しないでください。接続すると転送が失敗します。

固定形式のファイルをインポートおよびエクスポートする


このファイルを使用すると、

- 確定フォーマットファイルをインポートして、それを新しいTrimble ジョブファイルに変換できます。
- Trimble ジョブファイルから確定フォーマットファイルをエクスポートして、新しいファイルを作成できます。

下記のフォーマットを使用できます。

- カンマ区切り (*.csv, *.txt)
- SDR33 DC
- Trimble DC v10.7
- Trimble DC v10.0
- SC Exchange
- Trimble JobXML
- [ESRI Shapeファイル](#)
- [DXF](#)

「確定フォーマットファイルのエクスポート」、または「カスタムフォーマットファイルのエクスポート」を使用して作成したファイルを、新しいフォーマットファイルの保存先として、コントローラ上の既存のフォルダを使用したり、新しくフォルダを作成したりすることができます。標準では、[プロジェクトフォルダ](#)の中にあるExportフォルダになっています。プロジェクトフォルダを変更すると、システムが新しいプロジェクトフォルダの下にエクスポートフォルダを作成し、前のエクスポートフォルダと同じ名前をつけます。

をタップして既存のフォルダを選択するか、または新しいフォルダを作成します。

Trimble JobXMLオプションが選択されている場合は、該当するバージョン番号を選んでください。

カンマ区切り (*.CSVまたは *.TXT) オプションを選択する場合には、受信するデータのフォーマットを指定できます。次の5つのフィールドが現れます。「ポイント名」、「ポイントコード」、「北距」、「東距」、「標高」

提供されるオプションを使用して、それぞれのフィールドに対する位置を選択します。受信したファイルに特定の値が存在しない場合には、**使用しない**を選択します。以下はその例です。

ポイント名 フィールド 1

ポイントコード 使用しない

北距 フィールド 2

東距 フィールド 3

標高 フィールド 4

エクスポートするポイントを選択するには、[ポイントを選択する](#) を参照してください。

説明フィールド がジョブに対して有効な場合、設定用に2つのフィールドが追加されます。

高度なGeodeticオプションが有効なときは、[座標表示](#)を必ず「グリッドへまたはグリッド（ローカル）」に設定してください。標準のグリッド座標をインポートするときには「グリッド」に設定します。「グリッド（ローカル）」が選択されると、グリッド（ローカル）座標を含むCSVファイルをインポートすることができます。ポイントをインポートする際に、またはあとで[ポイントマネージャ](#)を使用して「変換」をグリッド座標に割り当てることができます。

グリッドローカルポイントをインポートする際に転換を作成することができますが、これからインポートするファイルからグリッドローカルポイントを使用することは、そのファイルがすでに現在のジョブにリンクしていない限りはできません。

ヌル高度

インポートしているコンマ小数点のファイルにヌル以外に定義された「ヌル高度」を含む場合（例：「ダミー」高度99999など）、「ヌル高度」のフォーマットを設定し、and the 一般測量ソフトウェアがこれらを一般測量ジョブファイル内で job file. 実際のヌル高度に変換します。

「固定フォーマットファイルのインポート」内の「ヌル高度」値は、ポイントがインポートされたときやリンクされたCSVファイルからコピーされたときにも使用されます。

ヒント - ダミー「ヌル高度」はカスタムASCIIインポートで「ヌル値」ストリングを使用して真のヌル高度に転換することもできます。

メモ -

- JobXMLファイルからTrimbleジョブファイルへのインポートは、主に座標系の定義と設計情報を転送するために行ないます。Trimbleジョブから生成されたJobXMLファイ

ルはFieldBookセクションにすべての生データを保存し、ジョブの各ポイントの最良の座標をReductionsセクションの保存しています。新しいTrimbleジョブファイルに読み込むことができるのはReductionsセクションのデータのみで、生の観測データはインポートされません。

- 一般測量ソフトウェアは、ファイルのエクスポート先としてプロジェクトフォルダの2つ下のフォルダまでは記憶することができます。それよりも下位のサブフォルダにファイルのエクスポートする場合には、エクスポートするたびにフォルダを設定してください。
- カスタムASCIIエクスポートを使用してグリッド(ローカル)座標をエクスポートします。「確定フォーマットファイルのエクスポート」を使用してグリッド(ローカル)座標をエクスポートすることはできません。

カスタムASCIIフォーマットに関する詳細は、[カスタムフォーマットファイルのエクスポート](#) を参照してください。

ポイントをインポートする際のポイント保存オプションの複製

コンマ区切りファイルをインポートする際、ポイントアクションを複製フィールドを使用し、ジョブ内の既存ポイントと同じ名前のポイントがどのようにインポートされるのかを制御します。次を選択します：


- **概要** — インポートされたポイントを保存し、同じ名前の既存ポイントをすべて削除したいとき。
- **無視する** — 同じ名前のインポートされたポイントを無視し、インポートされないようにしたいとき。
- **他を保存する** — インポートされたポイントを保存し、同じ名前の既存ポイントをすべて保持したいとき。

ESRI Shapeファイルのエクスポート

コントローラでデータ転送ユーティリティを使用してESRI Shapeファイルを作成し、オフィスコンピューターに転送する方法は、「[ESRI Shapeファイルの転送](#)」を参照してください。


メモ — このオプションは、コントローラで作成されたshapeファイルの転送には使用できません。コントローラで作成されたshapeファイルをオフィスコンピューターに転送するにはWindows Mobile Device Centerを使用してください。

コントローラでESRI Shapeファイルを作成するには：

1. 「ジョブ / インポート / エクスポート / 固定フォーマットファイルのエクスポート」を選択します。
2. 「ファイルフォーマット」タイプを「ESRI Shapeファイル」に設定します。
3.  をタップして既存のフォルダを選択するか、または新しいフォルダを作成します。
4. ファイル名を設定し、「座標」を「グリッド」（北距/東距/高度）または「緯度/経度座標」（ローカル緯度/経度/高さ）のいずれかに設定し、「承認」をタップします。

DXFファイルのエクスポート

コントローラでDXFファイルを作成するには:

1. 「ジョブ / インポート / エクスポート / 固定フォーマットファイルのエクスポート」を選択します。
2. 「ファイルフォーマット」タイプを「DXF」に設定します。
3. をタップして既存のフォルダを選択するか、または新しいフォルダを作成します。
4. ファイル名を設定してからDXFファイルフォーマットを選択します。
5. エクスポートするエンティティタイプを選んで「承認」をタップします。

対応しているエンティティタイプは下記の通りです:

- ポイント
- 特徴コード付き線画
- データベース線画

DXFファイルは指定されたフォルダに転送されます。

メモ -

- ポイントに特徴と属性が割当てられている場合は、すべての属性が挿入されたポイントの属性としてDXFファイルに追加されます。
- レイヤとラインカラー
 - Trimble Business Centerソフトウェアの特徴コード定義マネージャ (Feature Definition Manager) で作成された特徴コードライブラリが使用されると、fx1定義されたレイヤとカラーがDXFで使用されます。
 - もしまったく同じカラーが見つからない場合は最も近いカラーを探します。
 - 特徴コードライブラリがコントローラで作成された場合は、Trimble Accessソフトウェアで指定されたラインカラーを使用します。
 - レイヤが定義されていない場合は、特徴コードラインがラインレイヤに割当てられ、ポイントはポイントレイヤに割当てられます。データベースラインは常にラインレイヤに割当てられます。
 - 現在対応しているのは、実線と破線のみです。

カスタムフォーマットファイルのエクスポート

このメニューから、現場でコントローラ上でカスタムASCIIファイルを作成できます。予め定義されたフォーマットを使用することも、独自のカスタムフォーマットを作成することもできます。カスタムフォーマットを使用すると、あらゆる種類のファイルを作成できます。こうしたファイルを使用して、現場でデータをチェックしたり、レポートを作成したりできます。そのレポートを現場から取引先に、またはオフィスソフトウェアで処理するためにオフィスに電子メールで送信したりすることもできます。

コントローラで使用できる、定義済みのASCIIエクスポートフォーマットには下記のものがあります。

- Check shot report
- CSV with attributes
- CSV WGS-84 lat longs
- GDM area
- GDM job
- ISO Rounds report
- M5 coordinates
- Road-line-arc stakeout report
- Stakeout report
- Survey report
- Traverse adjustment report
- Traverse deltas report


カスタムエクスポートASCIIフォーマットは、XSLTスタイルシート (*.xsl) 定義ファイルにより定義されています。このファイルは、言語フォルダと[System files]フォルダの両方に保存することができます。訳されたカスタムエクスポートスタイルシート・ファイルは、適当な言語フォルダに保存されます。

予め定義されているフォーマットを必要に応じて修正したり、それをテンプレートとして使用して全く新しいカスタムASCIIエクスポートフォーマットを作成したりできます。

さらに、Trimble Access Downloads (www.trimble.com/support_trl.aspx?Nav=Collection-62098)から下記の定義済み形式をダウンロードすることができます：

- CMM 座標
- CMM 標高
- KOF
- SDMS

測量データのレポートを作成

1. エクスポートしたいデータが含まれるジョブを開きます。
2. メインメニューから「ジョブ / インポート/エクスポート / カスタムフォーマットファイルのエクスポート」を選択します。
3. 「ファイルフォーマット」フィールドで、作成したいファイルタイプを指定します。
4. をタップして既存のフォルダを選択するか、または新しいフォルダを作成します。

5. ファイル名を入力します。

「ファイル名」フィールドは現在のジョブの名前を示すように設定されています。ファイル名拡張子は、XSLTスタイルシートで定義されています。ファイル名も拡張子も希望に合わせて変更できます。

6. その他のフィールドが表示された場合には、それに記入してください。

XSLT スタイルシートを使用することで、定義したパラメータを基礎とするファイルやレポートを生成できます。

例えば、杭打ちレポートを生成するとき、「杭打ち水平許容値」フィールドと「杭打ち垂直許容値」フィールドが杭打ちの許容値を定義します。レポート生成時に許容値を定めることができるので、定義した許容値を超える杭打ちデルタはすべて生成されたレポートに色付きで表示されます。

7. 作成後に自動的にファイルを表示するには、「作成したファイルの表示」チェックボックスにチェックマークを入れます。
8. ファイルを作成するには、「承認」 をタップします。

メモ - 選択した XSLTスタイルシートがカスタムエクスポートファイルを作成するのに適用されるとき、その全処理はデバイス上の使用可能プログラムメモリを使用して実行されます。エクスポートファイル作成に必要なメモリ量が不足しているときは、エラーメッセージが表示され、エクスポートファイルは作成されません。

エクスポートファイルが作成されるかは、以下の4つの条件に左右されます。

- デバイス上で使用可能なプログラムメモリ量
- エクスポートされるジョブのサイズ
- エクスポートファイル作成に使用するスタイルシートの複雑度
- エクスポートファイルに書き込まれるデータ量

コントローラでエクスポートファイルを作成できない場合、ジョブをJobXML ファイルとしてコンピュータにダウンロードします。

同じXSLTスタイルシートを使用して、ダウンロードしたJobXML ファイルからエクスポートファイルを作成するには、ASCII ファイル生成ユーティリティプログラムを使用します。このユーティリティはTrimble Access Downloads (www.trimble.com/support_trl.aspx?Nav=Collection-62098)からダウンロード可能です。

XSLTスタイルシートを作成して、カスタムASCIIフォーマットを定義

どのテキストエディタ (Microsoft Notepadなど)を使用しても、予め定義されたフォーマットに少しの変更を加えることができます。しかし、新規のカスタムASCIIフォーマットを作成するには、プログラミングの基礎知識が必要です。

コントローラではスタイルシートを簡単に作成・修正できません。新規のスタイルシートの定義をうまく発展させるには、適切なXMLファイルユーティリティプログラムを持つオフィスコンピュータでそれを行ってください。

コントローラに予め定義されたフォーマットは、Trimble Access Downloads (www.trimble.com/support_trl.aspx?Nav=Collection-62098)からダウンロードすることも可

能です。それを編集してから、Windows Mobile Device Center機能を利用してコントローラに転送できます。既存フォーマットを保持したい場合には、修正したフォーマットを新しいXSLTファイル名で保存します。

独自の XSLTスタイルシートを発展させるには、下記が必要です。

- オフィスコンピュータ
- プログラミングの基礎技術
- 優れたデバッグ機能を持つ、XML ファイルユーティリティプログラム
- 新規の XSLTスタイルシートを作成するのに必要なJobXMLフォーマットの詳細を提供するJobXML ファイルスキーマ定義
- ソースデータを含む 一般測量JobまたはJobXMLファイル

定義済みXSLTスタイルシートや、JobXMLファイルスキーマ、ASCII File Generatorユーティリティは、Trimble Access Downloads (www.trimble.com/support_url.aspx?Nav=Collection-62098)からダウンロード可能です。このユーティリティの使用に関する情報は、ASCII File Generatorヘルプをご参照ください。

基本的手順は、

1. Job ファイルまたはJobXMLファイルをTrimble コントローラから入手します。それには、以下の方法の一つを実行します。
 - Windows Mobile Device Center技術またはデータ転送を使用してコントローラからジョブファイルを転送し、ASCII File Generatorでそのジョブファイルを直接使用します。
 - Windows Mobile Device Center技術または Data Transfer を使用してコントローラからジョブファイルを転送し、ASCII File Generator でJobXML ファイルを作成します。
 - コントローラでJobXML ファイルを作成します。「インポート・エクスポート / ASCIIファイルの作成」メニューで、「ファイルフォーマット」フィールドを「Trimble JobXML」に設定します。Windows Mobile Device Center技術を使用して、JobXMLファイルを転送します。
 - Data Transfer (データ転送)を使用してJobXML ファイルを作成・転送します。「ファイルフォーマット」フィールドが「JobXML ファイル」に設定されていることを確認してください。
2. 予め定義されているXSLTスタイルシートを起点として、かつJobXMLスキーマをガイドとして新しいフォーマットを作成します。
3. 新しいカスタムASCIIファイルをオフィスコンピュータで作成するには、ASCIIファイル生成ユーティリティを使用して、XSLTスタイルシートをTrimble JobまたはJobXMLファイルに適用します。
4. コントローラで新しいカスタムASCIIファイルを作成するには、コントローラの「System files」フォルダにファイルをコピーします。

メモ -

- XSLT スタイルシート定義ファイルは、XML フォーマットファイルです。
- 予め定義されたスタイルシートの定義は英語で提供されています。必要に応じて、そのファイルを希望言語に変更できます。
- インストール中に、新しいバージョンの予め定義されたASCIIインポート/エクスポートフォーマットがコントローラにインストールされます。新しいカスタムインポート/エクスポートフォーマットを作成したり、既存のフォーマットを変更し、**新しい名前**で保存したりした場合は、これらのファイルは「ダウンロードされたTrimbleファイルの転送」のアップグレードの過程でコントローラに再インストールされます。予め定義されたフォーマットを変更し、同じ名前で保存した場合、それらはコントローラをアップグレードする際に上書きされます。ダウンロードされたファイルはオフィスコンピュータの中にまだ残っています。新しいフォーマットを作成したり、予め定義されたフォーマットをカスタマイズしたりする場合は、**新しい名前**で保存することをお勧めします。Trimble Data Transfer機能、またはWindows Mobile Device Centerを使用し、アップグレードが完了したら、これらのファイルをコントローラに返送してください。
- スタイルシートは、ワールドワイド・ウェブ・コンソーシアム (W3C)が定義するXSLT規範に従って作成される必要があります。詳細に関しては、www.w3.orgを参照してください。
- Trimble JobXML ファイルスキーマ定義は、JobXML ファイルフォーマットに関する詳細すべてを提示します。

グリッド(ローカル)座標のカスタムASCIIエクスポートファイルの作成

「カスタムフォーマットファイルのエクスポート」はグリッド(ローカル)座標のポイントをエクスポートする唯一の方法です。

コントローラの「グリッド(ローカル)座標」XLSスタイルシートを使用して、グリッド(ローカル)およびグリッド座標のカスタムASCIIエクスポートファイル(カンマ区切り)を作成します。またはこのスタイルシートを変更して独自のカスタムフォーマットを作成することもできます。

出力できるグリッド(ローカル)座標は2種類あります; 原点が入力されたグリッド(ローカル)座標、または表示が計算されたグリッド(ローカル)座標です。エクスポートファイルを作成するにはソフトウェアが必要な出力の種類をたずねます。

計算されたグリッド(ローカル)座標は、キー入力または計算されたグリッド座標をもとに表示転換を適用することによって導き出されます。ASCIIファイルのエクスポートする前に必ず一般測量が求める表示転換を設定してください。それには「ジョブのレビュー」でポイントを選び、「オプション」から**座標表示**を「グリッド(ローカル)」に設定し、「グリッド(ローカル)表示用の転換」を選択します。または表示転換を **ポイントマネージャ** を使用して設定します。

カスタムフォーマットファイルのインポート

このメニューから、ASCIIカスタムファイルを現在のジョブにインポートできます。幅固定、または限界を定めたASCII ファイルをインポートするのに、予め定義してあるフォー

マットを使用することも、そのためにカスタムフォーマットを作成することもできます。このオプションでは、以下のデータをインポートできます。

- ポイント名
- コード
- 記述 1 と 記述 2
- ポイントに付属の注釈
- グリッド座標
- WGS84 測地系座標（度・分・秒、または十進法表記された度数）
インポートに成功するには、高さを持つポイントが必要です。
- ローカル測地系座標（度・分・秒、または十進法表記された度数）
インポートに成功するには、高さを持つポイントが必要です。
- ライン定義
インポート前に、ラインの開始・終了ポイントがデータベースに存在する必要があります。
ライン定義には次の情報が含まれています： 開始ポイント名、終了ポイント名、開始ステーション、ステーション間隔、方位角、長さ

コントローラで使用できる、予め定義されているASCIIインポートフォーマットには、下記が含まれます。


- CSV グリッドポイント 東-北
ポイント名、東距、北距、標高、コード
- CSV グリッドポイント 北-東
ポイント名、北距、東距、標高、コード
- CSV ライン
開始ポイント名、終了ポイント名、開始ステーション、ステーション間隔
- CSV WGS-84 緯度-経度ポイント
ポイント名、緯度、経度、高度、コード

こうしたカスタムインポートASCIIフォーマットは、「System files」フォルダ内に保存されている.ixlインポート定義ファイルが定義します。

予め定義されているファイルフォーマットを使用して ASCII ファイルをインポートするには、

1. コントローラ上のプロジェクトフォルダに、インポートしたいファイルを転送します。
2. データをインポートしたいジョブを開きます。またはそれを作成します。

3 ジョブ操作

3. メインメニューから、**ジョブ / インポート / エクスポート / カスタム形式のインポート**を選択します。（採掘鉤アプリケーションを使用する際は、**ジョブ / カスタム形式のインポート**を選択します。）
4. 「ファイルフォーマット」フィールドで、インポートしたいファイルタイプを指定します。
5.  をタップして既存のフォルダを選択するか、または新しいフォルダを作成します。
6. 「ファイル名」フィールドで、インポートするファイルを選択します。データフォルダ内にある指定したファイルフォーマットの拡張子（標準設定ではCSV）を持つファイル全てがリストに表示されます。
7. ポイントをインポートする場合、「ポイントを基準点としてインポート」チェックボックスにチェックマークを入れるか、外すかして、インポートするポイントが基準点として扱われるべきかを指定します。
8. ファイルをインポートするには、承認をタップします。インポート後に表示されるサマリボックスから、インポートされた項目数と廃棄された項目数を知ることができます。

ASCII インポートフォーマットファイルをカスタム作成

ASCII インポートフォーマットのカスタムファイルは、コントローラの「System files」フォルダに拡張子*.ixl で保存されます。コントローラ上に存在するフォーマットファイルの簡単な編集には、Microsoft Pocket Wordソフトウェアを使用します。重要な変更を行いたい場合や、新しいフォーマットファイルを作成したい場合は、デスクトップコンピュータのテキストエディタを使用します。

独自のインポートフォーマットの作成方法に関しては、*Trimble Access Downloads* (www.trimble.com/support_trl.aspx?Nav=Collection-62098)から入手可能な「カスタムフォーマットファイルのインポート」文書をご参照ください。

ジョブファイルを異なる場所にコピーする

外部ドライブなどの新しい保存先にジョブをコピーするときはこのオプションを使用してください。測量作業中に収集されたこのジョブに関連するファイル（画像やスキャンファイルなど）を同時にコピーすることができます。

このオプションは特に、USBドライブを使用し、コントローラからコントローラへジョブファイルをコピーする際に便利です。他方のコントローラ上の現在の<username>フォルダにジョブファイルをコピーするには、ここからジョブファイルをコピーを使用します。

1. メインメニューから「**ジョブ / ジョブファイルのコピー先**」をタップします。
2. ブラウズし、コピー元となるジョブまで移動したら、そのジョブを選択します。
3. コピーされたジョブの保存先となるフォルダを選択します。
4. 同一<jobname>で始まる全てのファイルをエクスポートフォルダに含めるには、エクスポートされたファイルを含めるのチェックボックスを選択します。

3 ジョブ操作

5. JobXMLファイルを作成するには、JobXMLファイルの作成チェックボックスを選択します。
6. ジョブに関連するプロジェクトファイルをコピーするには、適切なチェックボックスを選択します。
7. コピーをタップします。

メモ -

- ジョブに関連付けられた放送RTCM変換 (RTD) ファイルは、ジョブと共にコピーされません。RTDファイルのユーザは、データのコピー先となっているコントローラ上のグリッドファイルに、コピーされたジョブのエリアを対象範囲に含んだグリッドデータが含まれていることを確認してください。

ジョブファイルを異なる場所からコピーする

外部ドライブなどのコピー元からTrimble Accessにジョブをコピーするにはこのオプションを使用してください。測量中に収集されたジョブに関連付けられたファイル（画像、スキャンファイルなど）は、同時にコピー可能です。

ジョブは、コントローラ上の現在の<username>フォルダにコピーされます。

1. メインメニューから「ジョブ / ジョブファイルのコピー元」をタップします。
2. ブラウズし、コピー元となるジョブまで移動したら、そのジョブを選択します。
3. 同一<jobname>で始まる全てのファイルをエクスポートフォルダに含めるには、エクスポートされたファイルを含めるのチェックボックスを選択します。
4. ジョブに関連するプロジェクトファイルをコピーするには、適切なチェックボックスを選択します。
5. コピーをタップします。

メモ -

- ジョブに関連付けられた放送RTCM変換 (RTD) ファイルは、ジョブと共にコピーされません。RTDファイルのユーザは、データのコピー先となっているコントローラ上のグリッドファイルに、コピーされたジョブのエリアを対象範囲に含んだグリッドデータが含まれていることを確認してください。

キー入力

キー入力 メニュー

このメニューでは、キーパッドを使用して一般測量 ソフトウェアにデータを入力できます。

キー入力できるもの：

ポイント

ライン

円弧

線形 (ポリライン)

ノート

ポイントのキー入力

この機能を使用すると、座標を入力して新しいポイントを定義できます。

1. メインメニューから「キー入力 / ポイント」を選択します。
2. ポイント名を入力します。
3. 値を入力します。座標系表示とコントローラによっては、計算されたグリッド座標を2ページ目から見る必要がある場合があります。
4. 基準点観測につけるポイントの検索クラスを設定するには、基準点チェックボックスを選択してください。チェックボックスを非選択にして検索クラスを通常に設定してください。

ヒント - ポイントが保存された後に検索クラスを変更するには、[Point Manager](#)にある [編集 / 座標](#) を選択してください。

5. 「保存」をタップして、ポイントを保存します。

[マップ](#) からポイントをキー入力することもできます。

座標表示を設定するには、「オプション」をタップします。

ステーションとオフセット

「ステーションとオフセット」値によってポイントをキー入力するときは、ステーションおよびオフセット値の基準となるエンティティを「タイプ」フィールドから選択します。

グリッド（ローカル）

グリッド（ローカル）によってポイントをキー入力する場合、「転換」フィールドから以下を選択します：

- 既存の転換
- 新規転換の作成
- 後で転換を定義する場合は「なし」

マップから：

1. 現在の選択が取消されたことを確認します。
2. ポイントを追加したいマップの一部をしばらく押し続けます。
3. ショートカットメニューから「ポイントのキー入力」を選択します。
4. 必要に応じてフィールド記入を行います。

キー入力ライン

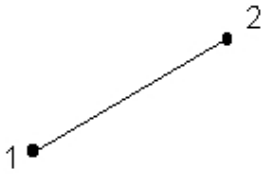
新しいラインを定義するには、以下の方法のどちらかでこの機能を使用します。

2点

1点からの方向-距離

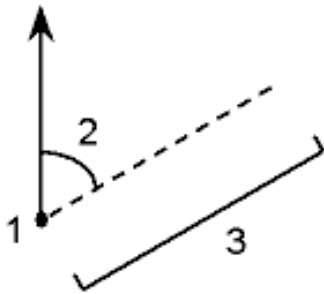
「2点」方法を用いて新しいラインを定義するには、

1. 以下の1つを行ってください。
 - マップから「開始ポイント(1)」と「終了ポイント(2)」を選択します。（下の図を参照）マップをしばらく押し続けて、ショートカットメニューから「ラインのキー入力」を選択します。
 - メインメニューから「キー入力 / ライン」を選択します。「方法」フィールドで「2点」を選択します。「開始ポイント」と「終了ポイント」の名前を入力します。
2. 「オプション」を使用して地表やグリッド、海面距離を指定します。
3. ラインの名前を入力します。
4. 「開始ステーション」と「ステーション間隔」の値を入力します。



「1点からの方向-距離」方法を用いて新しいラインを定義するには、

1. メインメニューから「キー入力 / ライン」を選択します。
2. 「オプション」を使用して地表やグリッド、海面距離を指定します。
3. ラインの名前を入力します。
4. 「方法」フィールドで「1点からの方向-距離」を選択します。
5. 開始ポイント(1)の名前と方位(2)、ラインの長さ(3)を入力します。下の図を参照。
6. 開始ポイントと終了ポイント間の「勾配」を指定します。
7. 「開始ステーション」と「ステーション間隔」の値を入力します。



円弧のキー入力

新しい円弧を定義するには、以下の方法のどれかでこの機能を使用します。

2点と半径

円弧長と半径

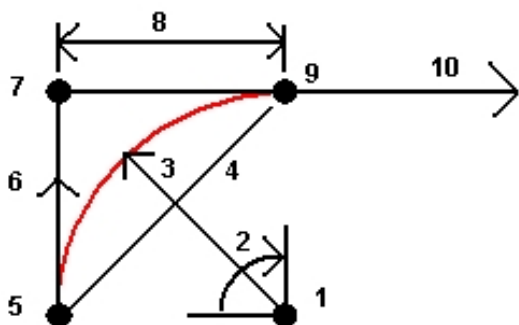
デルタ角と半径

交点と接線

2点と中心点

3点

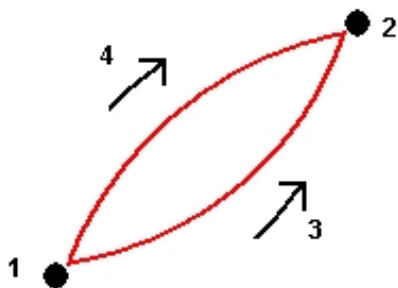
下の図と表は、円弧の特徴を定義するのに使用される用語を示しています。



1	中心点	6	後方接線
2	デルタ角度	7	交点
3	半径	8	接線の長さ
4	弦の長さ	9	目的点
5	開始ポイント	10	前方接線

後方接線値 (6) は、ステーションングかチェーン数が増加する方向に関係しています。例えば、増加するステーションングかチェーン数の方向に向かって、交点上 (7) に立つと、前方接線 (10) は前方に、後方接線 (6) は後方にあります。

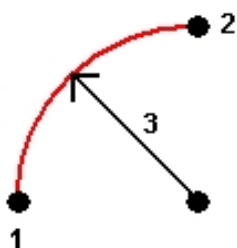
方向フィールドは、円弧が開始ポイント (1) から終了ポイント (2) まで左(反時計回り)に回るのか、あるいは右(時計回り)に回るのかを定義します。下の図は、左円弧 (3) と右円弧 (4) の両方を示しています。



「2点と半径」方法を使用して円弧を定義するには、

1. メインメニューから「キー入力 / 円弧」を選択します。
2. 「オプション」を使用して地表やグリッド、海面距離を指定します。
3. 円弧名を入力します。
4. 「方法」フィールドで、「2点と半径」を選択します。
5. 下の図に示されるように、開始ポイント名 (1) と 終了ポイント名 (2)、円弧の半径 (3) を入力します。

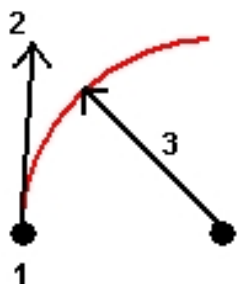
4 キー入力



6. 円弧の方向を特定します。
7. 「開始ステーション」と「ステーション間隔」の値を入力します。
8. 必要に応じて、「センターポイントを保存する」チェックボックスを選択してセンターポイントのポイント名を入力します。

「円弧長と半径」方法を使用して円弧を定義するには、

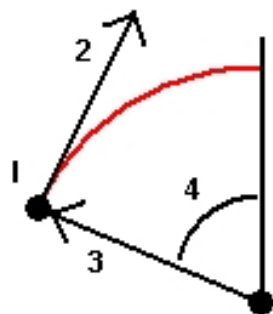
1. メインメニューから「キー入力 / 円弧」を選択します。
2. 「オプション」を使用して地表やグリッド、海面距離、そして勾配入力方法を指定します。
3. 円弧名を入力します。
4. 「方法」フィールドで、「円弧長と半径」を選択します。
5. 下の図に示されるように、開始ポイント名 (1) と 後方接線 (2)、半径 (3)、円弧の長さを入力します。



6. 円弧の方向と、開始ポイントと終了ポイント間の勾配を特定します。
7. 「開始ステーション」と「ステーション間隔」の値を入力します。
8. 必要に応じて、「センターポイントを保存する」チェックボックスを選択してセンターポイントのポイント名を入力します。

「デルタ角と半径」方法を使用して円弧を定義するには、

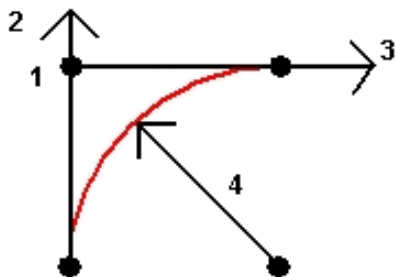
1. メインメニューから「キー入力 / 円弧」を選択します。
2. 「オプション」を使用して地表やグリッド、海面距離、そして勾配入力方法を指定します。
3. 円弧名を入力します。
4. 「方法」フィールドで、「デルタ角と半径」を選択します。
5. 下の図に示されるように、開始ポイント名 (1) と 後方接線 (2)、半径 (3)、円弧の回転角 (4) を入力します。



6. 円弧の方向と、開始ポイントと終了ポイント間の勾配を特定します。
7. 「開始ステーション」と「ステーション間隔」の値を入力します。
8. 必要に応じて、「センターポイントを保存する」チェックボックスを選択してセンターポイントのポイント名を入力します。

「交点と接線」方法を使用して円弧を定義するには、

1. メインメニューから「キー入力 / 円弧」を選択します。
2. 「オプション」を使用して地表やグリッド、海面距離を指定します。
3. 円弧名を入力します。
4. 「方法」フィールドで、「交点と接線」を選択します。
5. 下の図に示されるように、交点名 (1) と 後方接線 (2)、前方接線 (3)、円弧の半径 (4) を入力します。



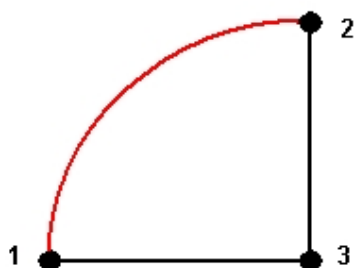
6. 「開始ステーション」と「ステーション間隔」の値を入力します。

4 キー入力

7. 必要に応じて、「センターポイントを保存する」チェックボックスを選択してセンターポイントのポイント名を入力します。

2つのポイントと中心ポイントを使用して円弧を定義する

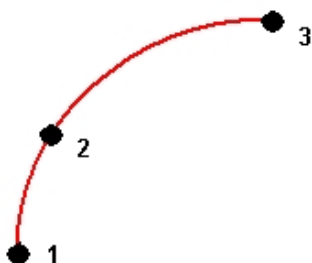
1. メインメニューから「キー入力 / 円弧」を選択します。
2. 「オプション」を使用して地表やグリッド、海面距離を指定します。
3. 円弧名を入力します。
4. 「方法」フィールドで、「2点と中心点」を選択します。
5. 円弧の方向を特定します。
6. 下の図に示されるように、開始ポイント名 (1) と 終了ポイント名 (2)、円弧の中心点 (3) を入力します。



7. 「開始ステーション」と「ステーション間隔」の値を入力します。

「3点」方法を使用して円弧を定義するには、

1. メインメニューから「キー入力 / 円弧」を選択します。
2. 「オプション」を使用して地表やグリッド、海面距離を指定します。
3. 円弧名を入力します。
4. 「方法」フィールドで、「3点」を選択します。
5. 下の図に示されるように、開始ポイント名 (1) と 円弧上の点名 (2)、円弧の終了ポイント名 (3) を入力します。



6. 「開始ステーション」と「ステーション間隔」の値を入力します。

4 キー入力

7. 必要に応じて、「センターポイントを保存する」チェックボックスを選択してセンターポイントのポイント名を入力します。

円弧の勾配は開始ポイントと終了ポイント間の高さによって決まります。

線形のキー入力

一般測量ソフトウェアは、ポリラインとしても知られている線形の作成、オフセットや線形の杭打ちなどをサポートしています。

線形には、常に水平要素が含まれ、鉛直要素はオプションです。線形を編集するときには、水平要素と鉛直要素を別々に編集することができます。しかし、水平線形を編集した場合は、鉛直線形も編集が必要かどうか必ずチェックしてください。

メモ - テンプレート、片勾配、拡幅記録などを含むオプションを持つ道路を作成または編集するには、道路ソフトウェアを使用します。道路ソフトウェアの更に詳しい情報は、<http://apps.trimbleaccess.com/Trimble/Roads>をご参照下さい。

一般測量ソフトウェア内に線形を作成、または既存の線形をオフセットするには、以下の方法のうちのいずれかを使用します：

- ポイント名範囲のキー入力
- マップ内の一連のポイントの選択
- グラフィック表示内で1つまたは複数のポリ他院を選択します
- ポイントやライン、円弧、ポリラインまたはマップ内の線形の組み合わせを選択する
- 既存の線形をオフセットすることにより線形を新規作成
- マップ上の既存の線形（RXLまたはLandXML）をオフセットすることにより線形を新規作成

ポイント名範囲のキー入力により、線形を新規作成

1. メインメニューから「キー入力 / 線形」を選択します。
2. 新しい線形をキー入力するには、ポイント名を入力して線形を定義します（「線形のキー入力」画面が表示されている場合）。「線形の選択」画面が表示されている場合、「新規」をタップしポイントの範囲を入力します。

以下の名前の範囲テクニックがサポートされています：

入力	結果
1, 3, 5	ラインをポイント1から3、そして5の間に作成します。
1-10	1から10のまでのすべてのポイントの間にラインを作成します。
1, 3, 5-10	ポイント1から3、そして5まで作成し、5から10まで通してラインを作成します。
1(2)3	ポイント1から2を経由して3までの間に円弧を作成します。
1(2,L)3	2（中心点）、L（左）またはR（右）により、

入力	結果
	ポイント1から3の間に、ポイント2を半センチポイントとして 左側 に円弧を作成します。
1(100, L, S)3	1 から3の間に、半径=100、L(左) またはR(右)、 L(大)またはS(小)により、 左側 に 小さい 円弧をポイント1から3の間に、半径100のの円弧を作成します。

3. 線形を保存するには、「**線形の保存**」チェックボックスをオンにし、「**線形の名前**」を入力し、**ストリング名**（必要な場合のみ）と「**開始ステーション**」、「**ステーション間隔**」を入力します。そして「**保存**」をタップします。

線形は、RXLファイルで保存されます。線形を保存すると、再度杭打ちや、マップ内での確認、他のジョブや他のコントローラとの共有が簡単にできるようになります。

4. 線形をオフセットするには、「**オフセット**」をタップします。

5. 線形の保存チェックボックスが選択されている場合は、保存をタップします。

マップ内の一連のポイントの選択による線形の作成

1. マップから、ポイントを選択します。これらのポイントは、現在のジョブ、リンクされたジョブ、またはリンクされたCSVファイルから選択できます。詳しくは、[マップからの特徴の選択](#)をご参照ください。
2. マップ画面を長押しし、**線形**のキー入力を選択します。
3. 「線形の保存」を選択し、名前、開始ステーション、ステーション間隔を入力します。
4. 線形をオフセットするには、「**オフセット**」をタップします。
5. 「**保存**」をタップします。

マップ内の一連のポイント、ライン、円弧の選択による線形の作成

1. マップから、レイヤー画面に移動し、線形の線画が保存されているファイルを選択し、水平要素の定義付けに使用する適切なレイヤーをアクティブにします（線画に高さがある場合は鉛直要素も定義付けします）。詳しくは、[データファイルをマップレイヤーとして追加する](#)を参照してください。
2. 線形を構成する特徴を選択します。詳しくは、[マップからの特徴の選択](#)をご参照ください。
3. マップ画面を長押しし、**線形**のキー入力を選択します。
4. 「線形の保存」を選択し、名前、開始ステーション、ステーション間隔を入力します。

4 キー入力

5. 線形をオフセットするには、「オフセット」をタップします。
6. 「保存」をタップします。

既存の線形から新規線形を作成

1. メインメニューから「キー入力 / 線形」を選択します。線形の選択画面が非表示になっている場合は、選択をタップします。
2. 線形をタップして選択します。
3. 線形をオフセットするには、「オフセット」をタップします。

マップ内の既存の線形から新規線形を作成

1. マップ上で、線形をタップして選択します。
2. マップ画面を長押しし、線形のキー入力を選択します。
3. 線形をオフセットするには、「オフセット」をタップします。

線形のオフセット

線形は、新規作成時にオフセットしたり、既存の線形を選択してオフセットし、新規線形を素早く作成したりすることができます。

1. 線形のキー入力画面から、オフセットする元の線形を選択するか、または新規をタップして、新規線形の情報を入力します。
2. オフセットをタップします。
3. オフセット距離を入力します。左にオフセットさせる場合は、マイナスの値を入力します。
4. オフセットした線形を保存するには、「線形の保存」のチェックボックスを有効にし、「線形の名前」を入力し、「ストリング名」（必要な場合のみ）を入力した後、「次へ」をタップします。線形はRXLファイルとして保存されます。
5. オフセットされた線形の頂点を保存するには、「節点のポイントの保存」のチェックボックスを有効にし、必要に応じて「始点の名前」、「コード」を入力した後、「次へ」をタップします。

「線形の保存」チェックボックスが有効の場合、「次へ」を選択すると、その線形が保存され、杭打ちに進みます。線形を杭打ちせずに保存するには「保存」をタップします。閉合結果を保存するには、「保存」を押します。

6. 線形は以下の方法で杭打ちできます。

線形上のステーション

線形からのサイドスロープ



ステーション/線形からのスキューオフセット


元の線形の水平ジオメトリと垂直ジオメトリが一致し、垂直ジオメトリがポイントのみで構成されている場合、オフセットされた線形には垂直要素が含まれます。オフセット

された鉛直ジオメトリは、曲線を含むことができません。線形の鉛直ジオメトリがオフセットできない場合は、オフセットされた線形には水平要素のみ存在します。スパイラルが含まれる線形はオフセットできません。

キー入力メモ

一般測量 データベースにいつでもノートを入力できます。これを行うには、

1. 「ノートのキー入力」を行うには、以下の1つを行います。
 - メインメニューから「キー入力 / ノート」を選択します。
 - 「お気に入り / ノートのキー入力」をタップします。
 - コントローラのキーボードで、**CTRL + N**を押します。
2. 記録したい詳細を入力します。または「タイムスタンプ」をタップして、現在の時間のレコードを作成します。
3. ノートを保存するには、以下の1つを行います。
 - 「保存」をタップして、データベースにノートを保存します。
 -  をタップして、前の観測にノートを添付します。
 -  をタップして、次に保存される観測にノートを添付します。

メモ  を使用するとき、現在の測量中に次の観測が保存されるまではそのノートは保存されません。測量が次の観測を保存せずに終了した場合、そのノートは放棄されます。

4. 「ノートの キー入力」を終了するには、「Esc」をタップします。「ノート」フォームが空白の場合には「保存」をタップします。

特徴コードリストがジョブに対して既に選択されている場合、ノートのキー入力時にリストからコードを使用できます。「ノート」スクリーンでスペースを押して特徴コードリストを表示します。リストからコードを選択するか、コードの最初の数文字をタイプします。

「レビュー」では、「ノート」をタップして、現在の記録にノートを追加します。

「ポイントマネージャ」では、右にスクロールして、「ノート」フィールドをタップし、ポイント記録にノートを追加します。

座標計算

座標計算メニュー

このメニューで、座標計算機能を実行することができます。メニュー オプションを使用することで、距離や方位、ポイント位置を様々な方法で計算できます。

Trimble SX10 スキャナーステーションを使用して測定されたスキャンポイントが座標計算で使用されると、同じ位置にデータベースポイントが作成されます。

計算によっては、投影を定義したり、縮尺係数のみの座標系を選択しなければなりません。

楕円体やグリッド、地表距離を表示するには、[座標計算の設定](#) スクリーンの「距離」フィールドを変更します。

「投影なし / 測地なし」座標系で座標計算を行うには、「距離」フィールドを「グリッド」に設定します。一般測量ソフトウェアが標準的なデカルト座標を計算します。入力したグリッド距離が地表の距離だった場合は、新たに計算されたグリッド座標は地表座標になります。

メモ - 「距離」フィールドが「地表」または「楕円体」に設定されている場合は、一般測量ソフトウェアは楕円体上での計算を試みます。この時点では関係が全く確立されていないため、座標を計算することはできません。

「距離」フィールドではデータベースで直接2点間の距離を計算することができます。まず、「距離」フィールドでポイント名を入力します。このときにポイント名をハイフンでつなぎます。例えば、ポイント2からポイント3の距離を計算するときには「2-3」と入力します。この方法でほとんどの英数字ポイント名の計算はできますが、すでにハイフンを含むポイント名では使うことができません。

「方位」フィールドではデータベースで直接2点間の方位を計算することができます。まず、「方位」フィールドでポイント名を入力します。このときにポイント名をハイフンでつなぎます。例えば、方位ポイント2から方位ポイント3を計算するときには「2-3」と入力します。この方法でほとんどの英数字ポイント名の計算はできますが、すでにハイフンを含むポイント名では使うことができません。

詳細に関しては、以下を参照してください。

[逆算](#)

[ポイント計算](#)

[土量計算](#)

[距離の計算](#)

[方位計算](#)

5 座標計算

平均化

面積計算

円弧解

正三角形解

ライン分割

円弧分割

変換

トラバース

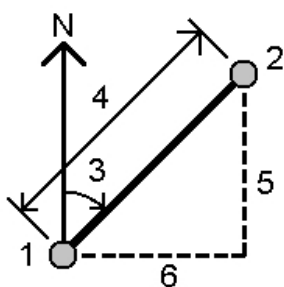
テープ距離

計算機

豪t算

既存する2ポイント間の逆数を計算するには:

1. マップから、下の図に示されるような開始ポイント(1)と終了ポイント(2)を選択します。
2. マップ上をしばらく押し続けて、ショートカットメニューから「逆算」を選択します。または、メインメニューから「座標計算 / 逆算」を選択します。
3. 次の値が計算されます:
 - 方位角(3)
 - 水平距離(4)
 - 2ポイント間の高さ、傾斜距離および勾配の変化
 - デルタ北(5)および東(6)



ポイント計算

この計算機能を使用して、1つまたはそれ以上のポイント、ライン、円弧からの交点の座標を計算します。データベースにその結果を保存することもできます。

「オプション」を使用すると、地表、グリッド、海面距離を指定できます。

レーザ距離計を使用して距離またはオフセットを測定するには、まずレーザ距離計をコントローラに接続し、お使いの測量スタイルでレーザ距離計を設定する必要があります。詳しくは、[レーザ距離計を使用するに当たっての測量スタイルの設定](#)を参照してください。測量スタイル「レーザ距離計」オプション内の「自動測定」フィールドが「はい」に設定されている場合、「レーザ」をタップすると、測定を実行するよう一般測量ソフトウェアがレーザに指示を与えます。「距離」「水平距離」または「オフセット」フィールドに距離を挿入するには、ポップアップメニューから「レーザ」をタップし、レーザで距離を測定します。[レーザ距離計を使用するポイント測定](#)も併せて参照してください。

警告 - 一般的にはポイントを計算してから座標系を変更したり、キャリブレーションを実行したりしないでください。それを行うと、ポイントが新しい座標系やに対応しなくなります。ただし、「1点からの方向-距離」方法を使用して計算したポイントは例外です。

以下の方法の1つを使用して座標を計算します。

[1点からの方向-距離](#)

[回転角と距離](#)

[方向-距離の交点](#)

[方向-方向の交点](#)

[距離-距離の交点](#)

[4点の交点](#)

[基線から](#)

[ラインに対する投影ポイント](#)


[円弧に対する投影ポイント](#)

メモ -

- 既存ポイント名を入力する場合には、リストからそれを選択し、高速フィックスを実行、またはポイントを測定します。高速フィックスは自動高速ポイントを仮のポイント名で保存します。
- 測定されたポイントがGNSSを使用して測定された場合、投影と測地系変換が定義されている限り、そのポイントの座標はグリッド値としてしか表示できません。
- どの方法においても、ポイントを保存するとき、「名前を付けて保存」フィールドで、計算したポイントを「WGS84」または「ローカル」、「グリッド」のどの座標値として保存するかを指定します。
- 「4点の交点」方法または「基線から」方法を使用する場合、ソースポイント1つのアンテナ高レコードを変更しても、ポイントの座標は更新されません。

1点からの方向-距離

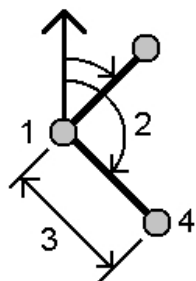
「1点からの方向-距離」方法を使用して交点の座標を計算するには、

1. メインメニューから「計算 / ポイント計算」を選択します。
2. 「ポイント名」を入力します。
3. 「方法」フィールドで「方向と距離」を選択します。
4. 「開始ポイント」フィールドでポップアップ矢印を使用して、「放射状」または「順次」測定方法のどちらかを選択します。「順次」を選択した場合、「開始ポイント」フィールドには最後に保存した交点が自動的に記入されます。(下の図参照)
5. 「方位の基準」を「グリッド0度」または「真北」、「磁北」、「太陽」(GNSSのみ)に設定します。
6. 下の図に示されるように、開始ポイント (1) の名前と方位 (2)、水平距離 (3) を入力します。

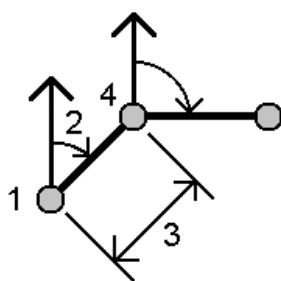
入力済みの方位角値を調節するには:

- 方位角フィールドで、ポップアップメニューを使用し、 $+90^\circ$ か -90° 、 $+180^\circ$ で方位角を調節します。
 - デルタ方位角フィールドに値を入力します。計算された方位角フィールドにデルタ方位角によって調節された方位角が表示されます。
7. 交点 (4) を計算するために「計算」をタップします。
 8. データベースにポイントを保存します。

放射:



順次:



ループ構造のポイントの測定値差異を算出するには、

1. 最後のポイントに、前の開始ポイントと同じ名前を付けます。
2. 「計算」をタップして、ポイント座標を求めます。

「保存」をタップすると、ループの測定値差異がスクリーンに表示されます。最初のポイントを上書きするのを避けるために、最後のポイントを「チェック」として保存します。

回転角と距離

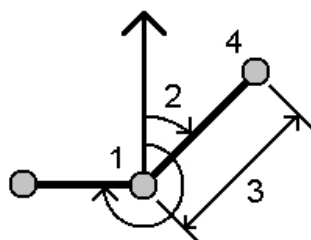
「回転角と距離」方法を使用して交点の座標を計算するには、

1. メインメニューから「計算 / ポイント計算」を選択します。
2. 「ポイント名」を入力します。
3. 「方法」フィールドで「回転角と距離」を選択します。
4. 「開始ポイント」フィールドでポップアップ矢印 (📍) を使用して、「放射状」または「順次」測定方法のどちらかを選択します。「順次」を選択した場合、「開始ポイント」フィールドには最後に保存した交点が自動的に記入されます。(下の図参照)
5. 「終了ポイント」フィールドでポップアップ矢印 (📍) を使用して、「方位」または「終了ポイント」を選択して基準方位を定義します。

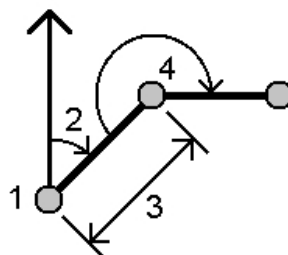
「順次」測定方法を使用している場合、前に進んでいる新ポイントの基準方位は、以前の回転角から計算した逆方位です。

6. 下の図に示されるように、「開始ポイント」(1) の名前と方位 (2)、水平距離 (3) を入力します。
7. 交点 (4) 計算するために「計算」をタップします。
8. データベースにポイントを保存します。

放射:



順次:



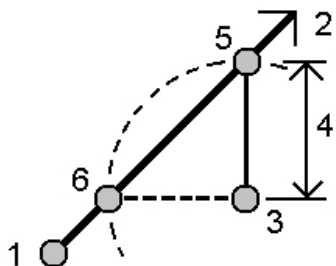
方向—距離の交点

「方向—距離の交点」方法を使用して交点の座標を計算するには、

1. メインメニューから「計算 / ポイント計算」を選択します。
2. 「ポイント名」を入力します。
3. 「方法」フィールドで「方向—距離の交点」を選択します。
4. 下の図に示されるように、ポイント1の名前 (1) と方位 (2)、ポイント2の名前 (3)、水平距離 (4) を入力します。
5. 「計算」をタップします。
6. この計算には2つの解 (5 と 6) があります。第2の解を見るためには「他方」を押します。

5 座標計算

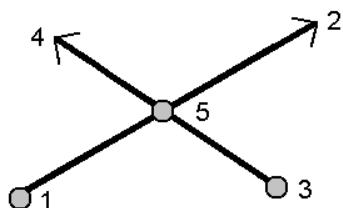
7. データベースにポイントを保存します。



方向—方向の交点

「方向—方向の交点」方法を使用して交点の座標を計算するには、

1. メインメニューから「計算 / ポイント計算」を選択します。
2. 「ポイント名」を入力します。
3. 「方法」フィールドで「方向—方向の交点」を選択します。
4. 下の図に示されるように、ポイント1の名前 (1) とポイント1からの方位 (2)、ポイント2の名前 (3)、ポイント2からの方位 (4) を入力します。
5. 交点 (5) 計算するために「計算」をタップします。
6. データベースにポイントを保存します。

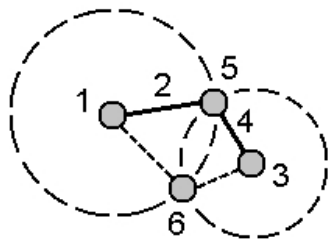


距離—距離の交点

「距離—距離の交点」方法を使用して交点の座標を計算するには、

1. メインメニューから「計算 / ポイント計算」を選択します。
2. 「ポイント名」を入力します。
3. 「方法」フィールドで「距離—距離の交点」を選択します。
4. 下の図に示されるように、ポイント1の名前 (1) と 水平距離 (2)、ポイント2の名前 (3)、水平距離 (4) を入力します。
5. 「計算」をタップします。
6. この計算には2つの解 (5 と 6) があります。第2の解を見るためには、「他方」を押します。

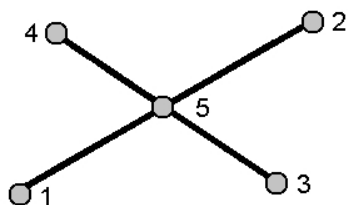
7. データベースにポイントを保存します。



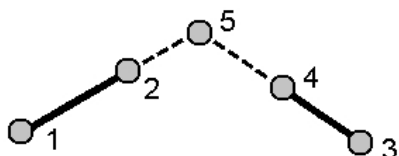
4点の交点

「4点の交点」方法を使用してオフセットを記録するには、

1. メインメニューから「計算 / ポイント計算」を選択します。
2. 「ポイント名」を入力します。
3. 「方法」フィールドで「4点の交点」を選択します。
4. 下の図に示されるように、ライン1の開始ポイント (1) とライン1の終了ポイント (2)、ライン2の開始ポイント (3)、ライン2の終了ポイント (4) の名前を入力します。
5. 垂直位置の変更を、ライン2の終了地点からの垂直距離として入力します。
6. オフセットポイント (5) を計算するために「計算」をタップします。



2つのラインが交わる必要はありませんが、下に示されるようにどこかで収束する必要があります。



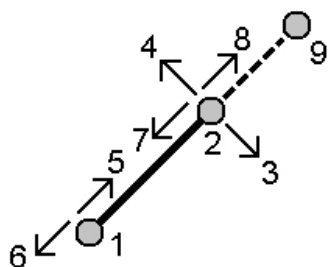
基線から

「基線から」方法を使用してオフセットを記録するには

1. メインメニューから「計算 / ポイント計算」を選択します。
2. 「ポイント名」を入力します。
3. 「方法」フィールドで「基線から」を選択します。
4. 下の図に示されるように、基線の開始ポイント (1) と終了ポイント (2) の名前を入力します。
5. 「方法」フィールドで「距離の方向」方法を(5または6、7、8から)選択します。
6. オフセット距離を入力して、「オフセット方向」(3または4)を選択します。
7. 垂直距離を入力します。

垂直距離は「距離方向」に依存します。方向が開始ポイントに相対的な場合、計算されたポイントの仰角は開始ポイントの仰角プラス垂直距離になります。同様に、方向が終了ポイントに相対的な場合は計算されたポイントの仰角は終了ポイントの仰角プラス垂直距離になります。

8. 「計算」をタップして、オフセットポイント(9)を計算します。



ラインに対する投影ポイント

他のポイントに対して直角であるライン上のある位置にあるポイントを計算する：

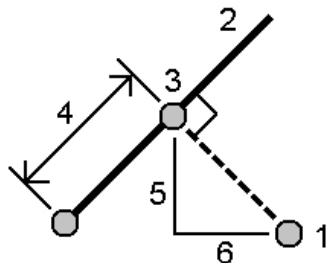
1. メインメニューから「計算 / ポイント計算」を選択します。
2. 「ポイント名」を入力します。
3. 「方法」フィールドの中で、「ラインに対する投影ポイント」を選択します。
4. 「投影するポイント」(1)を入力します。
5. 「ライン名」(2)を入力するか、「開始ポイント」と「終了ポイント」を入力して、ラインを定義します。
6. 「計算」をタップします。

次の値が計算されます：

- ポイントの座標(3)
- ラインに沿っての水平距離(4)

5 座標計算

- 選択されたポイント(1)からポイント(3)までの水平および傾斜距離、方位角、勾配、鉛直距離、ならびにデルタ北(5)および東(6)の各値
7. 「保存」をタップして、ポイントをデータベースに保存します。



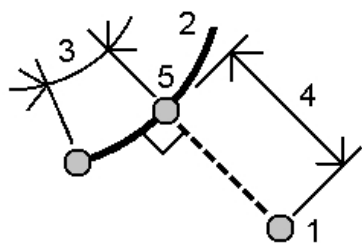
円弧に対する投影ポイント

他のポイントに対して直角である円弧上のある位置にあるポイントを計算する：

1. メインメニューから「計算 / ポイント計算」を選択します。
2. 「ポイント名」を入力します。
3. 「方法」フィールドの中で、「円弧に対する投影ポイント」を選択します。
4. 「投影するポイント」(1)を入力します。
5. 「円弧名」を入力するか、新しい円弧をキー入力します。
6. 「計算」をタップします。

以下の詳細が表示されます：ポイント(5)の座標、円弧上の水平距離(3)、円弧からの水平距離(4)。

7. 「保存」をタップして、ポイントをデータベースに保存します。



面積計算

「面積計算」とは、グラフィック機能の一つで、面積を算出してから分割することができます。面を分割する時、新しい交点は計算、保存されます。

メモ - 表面面積を計算するには、[土量計算](#) を使用してください。

以下の方法で面を分割することができます：

- 平行ライン
- ヒンジポイント

算出、分割する面を定義する最も簡単な方法は、マップにある「面積計算」オプションを長押しすると、以下の要素を使用することができます：

- 現在のジョブにあるポイント、ライン、円弧を使用する
- アクティブのマップファイルにあるポイント、ライン、円弧、線分を使用する
- リンクされているジョブ、CSVファイル、テキストファイルにあるポイントを使用する
- または上記混合で使用する

座標計算メニューから面積計算が使用可能にただし、面を定義するのにポイントしか使用できません。

面積を定義するため要素を選択する時は、順番に気をつけてください。

ラインや円弧、線分を選択する時は、方向に気をつけてください。

マップ表示されるポイントに囲まれる面積を計算するには：

1. マップから、計算されるべき区域を囲むポイントを選択します。そのポイントが連結される順序を使用します。
2. マップ上をしばらく押し続けて、メニューから「面積計算」を選択します。

計算された面積とその外周が表示されます。ライン上の矢印は、選択されたポイントの順番を表します。

メモ - 計算される面積は **距離** 表示設定によって決まります。

3. 以下の操作の1つを行なってください：

- 面を保存するためには、必要に応じて名前を入力して、「保存」をタップします。選択した面は保存され、面積計算を終了します。
- 面を分割するために：
 - a. 分割方法をタップします - 「平行」または「ヒンジ」
 - b. 総面積から分割するために「面の新規作成」を入力します。
 - c. 「平行」を使用する場合、平行線を成すラインをタップします。
「ヒンジ」を使用する場合、ヒンジを成すポイントをタップします。

入力した「面の新規作成」が青く表示されます。新しいポイントは赤い円で囲まれて、Pt1、Pt2と表示されていきます。

- d. 選択した分割面Iが表示されている面を補足する場合、「面を入れ替える」ボタンをタップして入れ替えます。
- e. 「続行」をタップします。

5 座標計算

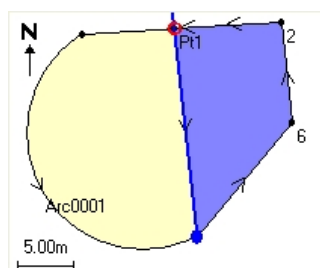
f. 交差するポイントを保存するためには、名前を入力して「保存」をタップします。

交差するポイントを保存しなくない場合は、名前を入力しないでください。

g. 「閉じる」をタップします。

オリジナルの面積と外周、新規の面積と外周、新規交差ポイント、面の画像などの詳細を確認するには、「ジョブのレビュー」を使用します。

下の図は、「ヒンジ」を使用した分割面積例を示しています。



メモ -

- 面の計算では、DXFまたはSTRファイルから線分を使用することができますが、一般測量の線形または道路が使用できません。
- ラインが横断または交差する場合、一般測量ソフトウェアは、正確な面積を計算し分割しようと試みますが、場合により間違った結果がでる場合があります。
結果が腑に落ちない場合は、画像を確認し、結果と比較して確認してください。

土量の計算

「土量計算」機能を使用して、Triangulated Terrain Model (*.ttm) ファイルに保存された表面から土量を計算することができます。*.ttmファイルをオフィスソフトウェアからインポートするか、または一般測量のマップから「[表面の作成](#)」オプションを使用して生成します。以下の土量計算方法が使用できます：

高度の上

土量の取消

表面から高さまで

表面から表面まで

ストックパイル/くぼ地

表面面積

高度の上

特定の高さより上にある単独の表面の土量を計算します。切り土量だけ計算されます。必要に応じて膨張係数を適用することができます。

土量の取消

表面を指定された高さまで盛り土するために必要な材料の量を計算します。必要に応じて収縮係数を適用することができます。

表面から高さまで

単独の表面と指定された高さとの間の切り盛り土量を計算します。表面がその高さより低い場合は盛り土量が計算され、高い場合には切り土量が計算されます。必要に応じて膨張係数または収縮係数を適用することができます。

表面から表面まで

2つの表面の間の切り盛り土量を計算します。「基礎表面」がもとの表面で「主表面」は出来形表面または掘削後の表面です。「基礎表面」が「主表面」よりも高い場合は切り土量が計算され、低い場合は盛り土量が計算されます。必要に応じて膨張係数または収縮係数を適用することができます。

メモ - 土量は基礎表面と主表面が重なる部分でのみ計算されます。

ストックパイル/くぼ地

「表面から表面まで」と似た方法ですが、1つの表面だけ使用します。選択された表面は主表面として扱われ、基礎表面は選択された表面の境界線のポイントから定義されます。表面が境界線表面よりも高い場合は切り土量が計算され（ストックパイル）、低い場合は盛り土量が計算されます（くぼ地）。必要に応じて膨張係数または収縮係数を適用することができます。

表面面積

表面面積を計算し、指定された深さで土量を計算することができます。

膨張および収縮係数

体積計算方法によっては、膨張および/または収縮係数を計算された体積に適用できる場合があります。

膨張係数は、切り土が掘削される際に膨張することを計算に入れるためのものです。膨張はパーセンテージで定義されます。

収縮係数は、盛り土に使用される材料が圧縮することを計算に入れるためのものです。収縮は、パーセンテージで定義されます。

膨張および/または縮小が適用された後、ソフトウェアは元の土量と調整後の土量を表示します：

- 調整された切り土量とは、膨張係数が適用された切り土量です。
- 調節された盛り土量とは、収縮係数が適用された盛り土量です。

距離の計算

距離を以下の方法のいずれかを使って計算します：

2点間

ポイントとライン間

ポイントと円弧間

距離の計算にアクセスするには、以下のいずれかを行ないます：

- 座標メニューから、距離の計算をタップします。
- 座標カリキュレータから、距離をタップします。
- マップから、ポイントならびにラインまたは弧を選択した後、距離の計算をタップ & ホールドします。

メモ - マップ上で2ポイントを選択すると、タップ&ホールドメニューから距離の計算を選択できません。代わりに逆算を選択します。逆算

距離の計算には、キー入力データか、データベースに保存されたポイント、マップレイヤ内のデータを使用します。データベース内に保存されたキー入力済みのデータやポイントの場合、距離の計算結果は、データベース内に保存されます。マップレイヤ内のデータの場合、距離の計算結果はメモの記録として保存されます。

メモ - 入力するデータには異なる単位を使うことができます。例えば、メートルで表された距離と、フィートであらわされた距離を足し算することができます。その計算結果は、ジョブ設定で指定したフォーマットで表示されます。

2点間

距離の計算画面で：

1. 方法フィールド内で2ポイント間を選択します。
2. 「開始ポイント」と「終了ポイント」を入力します。
3. 2点間の距離が計算されます。

ヒント - 「距離」フィールドではデータベースで直接2点間の距離を計算することができます。まず、「距離」フィールドでポイント名を入力します。このときにポイント名をハイフンでつなぎます。例えば、ポイント2からポイント3の距離を計算するときには ” 2-3 ” と入力します。この方法でほとんどの英数字ポイント名の計算はできますが、すでにハイフンを含むポイント名では使うことができません。

ポイントとライン間

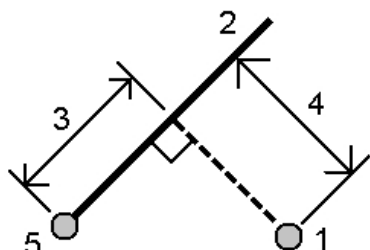
距離の計算画面で：

1. ポイントとラインとの間が方法フィールドで選択されていることを確認します。
2. 必要に応じ、ポイント名(1)とライン名(2)を下図のように入力します。

5 座標計算

ポイント - ラインが存在しない場合は、アドバンスポップアップアローを選択し、二つの点を選んでから、開始点と終了点を入力し、ラインの範囲を定めてください。

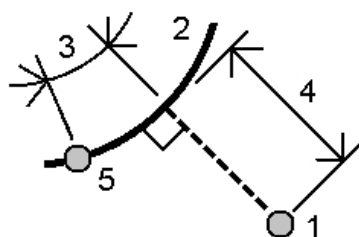
3. ラインに沿った距離 (3) とラインへの垂直距離 (4) が計算されます。ラインに沿った距離は、指定したポイント (5) からとします。



ポイントと円弧間

距離の計算画面で:

1. ポイントとラインとの間が方法フィールドで選択されていることを確認します。
2. 必要に応じ、ポイント名(1)と弧名(2)を下図のように入力します。
3. 円弧に沿った距離 (3) と円弧への垂直距離 (4) が計算されます。円弧に沿った距離は、指定したポイント (5) からとします。



方位計算

キー入力されたデータや、データベース内に保存されているポイントを使用して、様々な方法で方位を計算できます。データベースにその結果を保存することもできます。方法によっては、結果を表示するのに「計算」をタップする必要があります。

入力するデータは異なる単位を持つことができます。例えば、度で示された角度と、ラジアンで示された角度を足し算することができます。その答えは、ジョブ設定で指定したフォーマットで示されます。

以下の方法の1つを使用して方位を計算します。

2点間

方位2等分

コーナー2等分

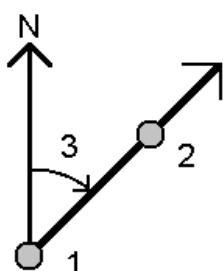
方位+角度

ライン オフセットへの方位

2点間

「2点間」の方位を計算するには、

1. メインメニューから「計算 / 方位計算」を選択します。
2. 「方法」フィールドで「2点間」を選択します。
3. 下の図に示されるように、「開始ポイント」(1)と「終了ポイント」(2)の名前を入力します。
4. その間の方位(3)が計算されます。



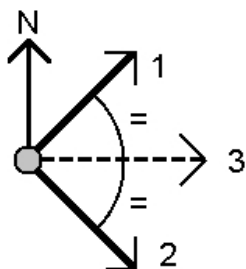
注 - 「方位」フィールドではデータベースで直接2点間の方位を計算することができません。まず、「方位」フィールドでポイント名を入力します。このときにポイント名をハイフオンでつなぎます。例えば、方位ポイント2から方位ポイント3を計算するときには「2-3」と入力します。この方法でほとんどの英数字ポイント名の計算はできますが、すでにハイフオンを含むポイント名では使うことができません。

方位2等分

「方位2等分」を計算するには、

1. メインメニューから「計算 / 方位計算」を選択します。
2. 「方法」フィールドで「方位2等分」を選択します。
3. 下の図に示されるように、「方位1」(1)と「方位2」(2)の値を入力します。

以下の計算が表示されます：その中間に算出された方位(3)、時計方向に方位1と方位2の間を計測して算出された角度。



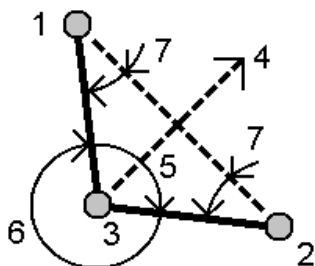
コーナー2等分

「コーナー2等分」を計算するには、

1. メインメニューから「計算 / 方位計算」を選択します。
2. 「方法」フィールドで「コーナー2等分」を選択します。
3. 下の図に示されるように、「サイドポイント1」(1)と「コーナーポイント」(3)、「サイドポイント2」(2)の名前を入力します。

下記の値が計算されます：

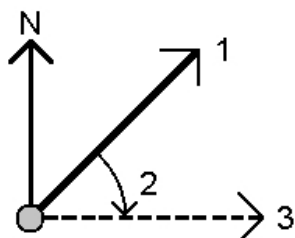
- コーナーポイント (3) からサイドポイント1とサイドポイント2との中間までの方位角 (4)
- 内側角度 (5)と外側角度 (6)
- コーナーポイントから2つのサイドポイントまでの距離と、片方のサイドポイントから他方までの距離
- コーナーポイントから2つのサイドポイントまでの方位角
- コーナーポイントと各サイドポイントとの間の角度のほか、対角 (7)



方位+角度

「方位+角度」を計算するには、

1. メインメニューから「計算 / 方位計算」を選択します。
2. 「方法」フィールドで「方位+角度」を選択します。
3. 下の図に示されるように、「方位」(1)と「回転角」(2)を入力します。
4. 2つの合計 (3) が計算されます。



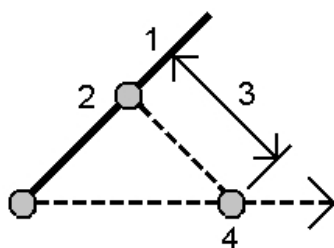
ライン オフセットへの方位

「ライン オフセットへの方位」を計算するには、

1. メインメニューから「計算 / 方位計算」を選択します。
2. 「方法」フィールドで「ライン オフセットへの方位」を選択します。
3. 下の図に示されるように、ライン (1) の名前とステーションング (2)、水平オフセット (3) を入力します。

以下の計算結果が表示されます：ラインの開始点からオフセット点を通る算出された方位 (4)、ライン (1) と方位 (4) の間を時計回りに計測して算出した角度。

ポイント - ラインが存在しない場合は、アドバンスポップアップアローを選択し、二つの点を選んでから、開始点と終了点を入力し、ラインの範囲を定めてください。



平均の演算

「平均化」オプションを使用すると、複数回観測したポイントの平均ポジションを算出・保存できます。

2つの異なる既知点による複数の角度のみ観測がある場合、座標交点を計算することにより平均化することができます。複数の観測結果を平均化するには、両観測とも同じ名前でも保存されていなければなりません。

平均ポジションを計算したいポイントの名前を「ポイント名」フィールドに入力します。フィールドの **ポップアップメニュー** を使用して、リストからポイント名を選択できます。

入力したポイントがポジションフィックスを一つしか持たない場合や、それが基準点として保存されている場合には、平均ポジションを計算できないというエラーメッセージが現れます。

平均ポジションに算出可能なポイント名が入力されると、一般測量 はデータベースを検索して、そのポイントに対するすべてのポジションを見つけます。計算されると、平均ポイントグリッドポジションが、それぞれの縦軸に対する標準偏差と一緒に表示されます。

ポイントに対して複数のポジションが存在する場合、「詳細」ソフトキーが表示されます。「詳細」をタップすると、個々のポジションに対する平均ポジションからの残差を表示します。この残差フォームを使用して、特定のポジションを平均化計算に含むか含まないかを選択できます。

「オプション」をタップして平均化方法を選択します。以下の2つの方法に対応しています:

- 加重平均
- 非加重平均

ヒント - 一般測量は現在のジョブのデータベースで同じ名前を持つすべてのポジション(基準点を除く)を平均化します。「詳細」をタップして、必要なポジションだけが平均化されるように設定します。

ポイントに対して算出した平均ポジションを保存するには、「保存」をタップします。そのポイントに対する平均ポジションがデータベースに既に存在する場合、新しい平均ポジションが保存されるとき既存ポイントは自動的に削除されます。

メモ -

- 平均ポジションは、平均の算出に使用されたポジションが変わっても自動的に更新されません。キャリブレーションが更新されたり、観測が変換または消去されたり、同じ名前の新しい観測が追加されたりした場合などには、平均ポジションを再度計算してください。
- 平均化は、最少二乗法により、現在のジョブにある同じ名前の全てのポイント/観測を平均化します。
 - ECEFまたはWGS84ポジション以外を含む平均では、その平均は、グリッドとして保存されます。
 - 測定された勾配が含まれるGNSS観測および一般観測は、グリッドにポジションを決定することにより算出され、グリッドポジションを最少二乗法で平均化します。角度のみの一般観測の交差は最少二乗法で平均化します。
 - 角度のみの一般観測は、他のポジションや観測がない場合にのみソリューションに追加されます。
 - 平均がECEFまたはWGS84ポジションのみが含まれている場合、平均化されたグリッドポジションはWGS84に再変換され、保存されます。平均にグリッドポジションおよび一般観測、または複数のポジションタイプのみ含まれている場合、平均グリッドポジションはグリッドとして保存されます。
- ポイントに対して観測された平均回転角 (MTA) のすべては無視され、元の観測が平均ポジションの算出に使用されます。
- 加重平均が選択された場合は、平均化されるポイントは以下のように加重されます:
 - GNSSポジションは、観測の水平と鉛直精度を使用します。精度のない観測、キー入力されたポイントの場合は、水平精度10mm、鉛直精度20mmで計算されます。
 - 計測した斜距離を含む一般観測では、水平および鉛直標準誤差は観測の構成要素の標準誤差に基づいて計算されます。
水平ポジションの重みづけに使用された標準誤差は、交会法計算で水平方向および水平距離の重みづけに使用されたものの組み合わせを使用します。より詳しい情報はwww.trimble.com/Survey/Trimble-Access-IS.aspxをご参照ください。
- 複製ポイントを自動的に平均化するには、観測スタイルの「複製ポイント許容値」セクションにある「自動平均化」を有効にしてください。

円弧解

円弧解を以下のように使用します：

- 円弧の2箇所がわかっている場合、円弧解を **計算** して、その結果の説明と図を表示します。
- 円弧にあるポイントを **計算** します。
- 円弧と円弧を定義するポイントを、データベースに **追加** します。

円弧解の計算

2つの「方法」フィールドを使って、円弧値の入力タイプを設定します。

最初の円弧の既知部分は、以下のように定義されます：

- 半径 (Radius) - 円弧の半径
- デルタ (Delta) - デルタ角または偏差角度
- 弧度 (Degree arc) - 円弧長の100単位で導き出される偏差角度 (デルタ)
- 弦度 (Degree chord) - 弦長の100単位で導き出される偏差角度 (デルタ)

2つ目の円弧の既知部分は、以下のように定義されます：

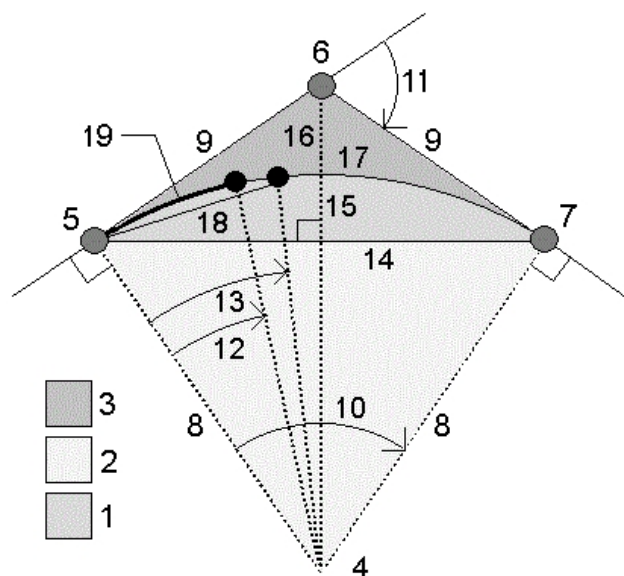
- デルタ (Delta) - デルタ角または偏差角度
- 長さ (Length) - 円弧の長さ
- 弦 (Chord) - 弦の長さ
- 正接 (Tangent) - 円弧始点 (PC) または終点 (PT) から交点 (PI) までの距離
- 外線 (External) - 交点 (PI) と円弧との間の最短距離
- 膨らみ (Mid-Ordinate) - 弧の midpoint から弦の midpoint の距離

計算結果

「計算」をタップして、水平円弧と円弧の図の計算結果を表示します。

入力されたデータが黒字で表示され、計算されたデータは赤字で表示されます。

以下の図で計算された円弧の値の詳細を参照してください。



項目	値	定義
1	弓形部分 (Segment area)	円弧と弦の間の部分
2	扇形部分 (Sector area)	円弧と半径を示す2つの線分の間部分
3	フィレット部分 (Fillet area)	円弧と正接の間の部分
4	円弧の中心	円弧の中心
5	曲率ポイント (PC)	円弧の起点。
6	交点 (PI)	正接同士が交わる点。
7	接触点 (PT)	円弧の終点。
8	半径	円弧の半径
9	タンジェント	PCまたはPTからPIまでの距離
10	デルタ角度	デルタ角度。
11	偏差角度	偏差角度。
12	弧度 (Degree arc)	円弧長の100単位で導き出される偏差角度。
13	弦度 (Degree chord)	弦長の100単位で導き出される偏差角度。
14	弦の長さ	弦の長さ。
15	膨らみ	円弧の中央点における円弧と弦の距離。
16	外線 (External)	交点 (PI) と円弧との間の最短距離。
17	円弧の長さ	円弧の長さ

円弧上のポイントの計算

「レイアウト」をタップすると、円弧上にあるどのステーションからでも点を計算します。

以下の方法を選択できます：

円弧始点 (PC) 偏差

交点 (PI) 偏差

正接オフセット

弦オフセット

円弧またはレイアウト計算結果を表示する時は、「保存」をタップして現在のジョブの計算結果を保存します。

画面からレイアウト・フィールドを削除するには、「円弧」をタップします。

円弧始点偏差

円弧始点上で交点を後視していると仮定して、円弧上にある特定のステーションそれぞれの偏差角度と距離を割り出します。

「計算」をタップして算出された円弧の以下の追加詳細を表示します：

- ステーション (Station) - 円弧上にある特定のステーション
- 偏差 (Deflection) - 正接線 (円弧始点から交点) から円弧上にある現在のステーション位置まで偏差角度
- 弦 (Chord) - 円弧始点から円弧上にある現在のステーション位置までの距離
- 一つ前のステーション (Previous station) - 一つ前に特定された円弧始点偏差ステーション

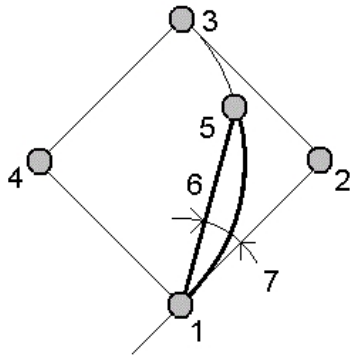
これは、すぐ一つ前の点が円弧始点偏差方法を使って計算されている場合のみ利用できます。

- 短弦 (Short chord) - 円弧上の現在のPC偏差点から一つ前の円弧始点偏差点まで弦の距離 i

これは、すぐ一つ前の点が円弧始点偏差方法で計算されている場合のみ利用できま

5 座標計算

す。



1 曲率ポイント (PC)	4 円弧の midpoint	7 偏差角度
2 交点 (PI)	5 現在のステーション	
3 接触点 (PT)	6 弦	

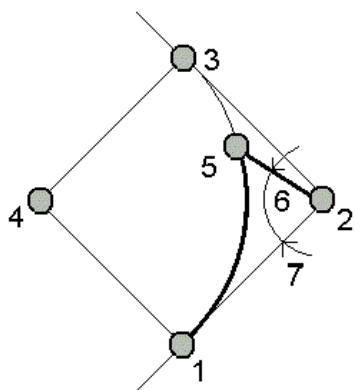
交点偏差

交点上で円弧始点を後視していると仮定して、円弧上にある特定のステーションそれぞれの偏差角度と距離を割り出します。

「計算」をタップして算出された円弧の以下の追加詳細を表示します：

- ステーション (Station) - 円弧上にある特定のステーション
- 偏差 (Deflection) - 進入する正接線と円弧上にある現在のステーション位置との偏差角度
- 交点からステーション (PI to station) - 交点から円弧上にある現在のステーション

点までの距離



1 曲率ポイント (PC)	4 円弧の midpoint	7 偏差角度
2 交点 (PI)	5 現在のステーション	
3 接触点 (PT)	6 PIから局まで	

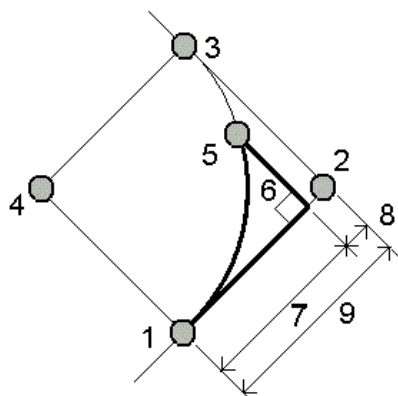
正接オフセット

正接線（円弧始点から交点までの線分）から円弧上にある特定されたステーションそれぞれの直角オフセット情報を割り出します。

「計算」をタップして算出された円弧の以下の追加詳細を表示します：

- ステーション (Station) - 円弧上にある特定のステーション
- 正接線距離 (Tangent dist) - PC点から交点までの正接線上で、正接オフセットが直角に交わる点までの距離
- 正接オフセット (Tangent offset) - 正接線から円弧上にある現在のステーション位置までの直角オフセット距離
- 正接 (Tangent) - 正接線の長さ (PC点からPI点までの距離)
- 正接-正接線距離 (Tangent - TD) - 正接線上にある残りの距離 (交点から正接オフ

セットが直角に交わる点までの距離)



1 曲率ポイント (PC)	4 円弧の midpoint	7 正接距離 (TD)
2 交点 (PI)	5 現在のステーション	8 正接 - TD
3 接触点 (PT)	6 正接オフセット	9 タンジェント

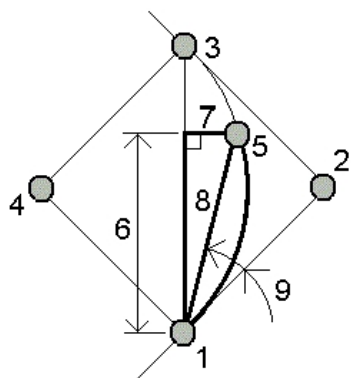
弦オフセット

長弦（円弧始点から交点までの線分）から円弧上の特定のステーションそれぞれまでの直角オフセット情報を割り出します。円弧始点偏差情報も割り出されます。

「計算」をタップして算出された円弧の以下の追加詳細を表示します：

- ステーション (Station) - 円弧上にある特定のステーション
- 弦距離 (Chord dist) - 円弧始点から（円弧終点に向かって）長弦に沿って、弦オフセット線が直角に円弧と交差する点までの距離
- 弦オフセット (Chord offset) - 長弦から円弧上の現在のステーション位置までの直角オフセット距離
- 円弧始点偏差 (PC deflection) - 正接線（円弧始点から交点まで）から円弧上にある現在のステーション位置までの偏差角度。

- 弦長 (Chord length) - 円弧始点から円弧上にある現在のステーションまでの距離



1 曲率ポイント (PC)	4 円弧の midpoint	7 弦オフセット
2 交点 (PI)	5 現在のステーション	8 弦の長さ
3 接触点 (PT)	6 弦の距離	9 円弧始点偏差

円弧、および円弧を定義するポイントを追加する

「追加」をタップして、データベースに追加します:

- 計算された円弧
- 円弧の終点を定義するポイント
- 円弧の中心を定義するポイント

メモ - データベースに追加する前に、円弧の始点、後方接線とその方向を選択しなければなりません。

正三角形解

キー入力されたデータを使って三角形を様々な方法で計算することができます。その後、その結果を説明と図解の両方で確認することができます、データベースに保存することができます。

三角形を以下の方法のいずれかを使って計算します:

辺-辺-辺

辺 a、b、c、の距離を入力して三角形を定義します。「計算」をタップして、結果を表示します。

角度-辺-角度

角度 A と辺 b の距離と角度 C を入力して三角形を定義します。「計算」をタップして結果を表示します。

辺-角度-角度

辺aの距離と角度Bと角度Aを入力して三角形を定義します。「計算」をタップして、結果を表示します。

辺-角度-辺

辺aの距離と角度Bと辺cの距離を入力して三角形を定義します。「計算」をタップして、結果を表示します。

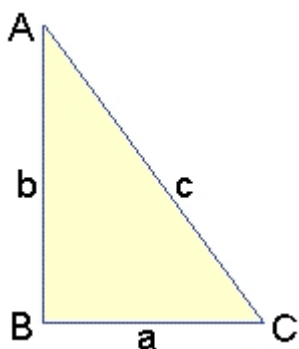
辺-辺-角度

辺a、bの距離と角度Aを入力して三角形を定義します。「計算」をタップして結果を表示します。

計算結果

「計算」をタップして、辺a、b、cと角度A、B、C、三角形の面積と図形などの計算結果を表示します。

入力したデータは黒字で、算出されたデータは赤字で表示されます。



場合によっては、三角形に対し2つの解が求められることがあります。この場合は、「他」ソフトキーが計算結果画面で利用できます。「他」をタップして、求められた2つの解の間を切替えて正しいものを選択します。「保存」をタップして、現在のジョブに三角形の計算結果を記録します。

ライン分割

この機能を使用して、ラインを区間に分割します。作成されたポイントは自動的にデータベースに保存され、ポイント名は開始ポイント名から自動的に増分されます。

分割されるポイントのコードをあらかじめ定義できます。更に詳しい情報には、[ポイントコード分割](#)を参照してください。

以下の方法の1つを使用してラインを分割します。

1区間の長さ固定

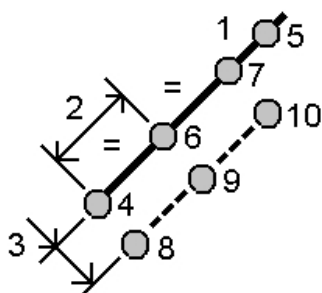
区間数を固定

ポイント - ラインが存在しない場合は、アドバンスポップアップアローを選択し、2つの点を選んでから、開始点と終了点を入力し、ラインの範囲を定めてください。

1区間の長さ固定

固定された長さの区間にラインを分割します。

1. 以下の1つを行います。
 - マップから、分割する円弧を選択します (1)。スクリーン上をしばらく押して、ショートカットメニューから「円弧分割」オプションを選択します。
 - メインメニューから「座標計算/円弧分割」を選択します。定義された円弧の名前を入力します。
2. 「方法」フィールドで「1区間の長さ固定」を選択します。
3. 区間の長さ (2) と水平オフセット (3)、ラインからの垂直オフセットを入力します。
4. 「開始ステーション」 (4) と「終了ステーション」 (5) の名前、そして「開始ポイント名」を入力します。
5. 「開始」をタップして、新しいポイント (4、6、7、または 8、9、10) を計算します。



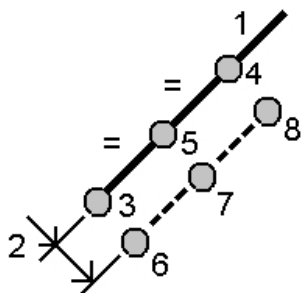
区間数を固定

ラインを固定された数の区間に分割するには、

1. 以下の1つを行います。
 - マップから、分割する円弧を選択します。スクリーン上をしばらく押して、ショートカットメニューから「円弧分割」オプションを選択します。
 - メインメニューから「座標計算/円弧分割」を選択します。定義された円弧の名前を入力します。
1. 「方法」フィールドで「区間数を固定」を選択します。
2. 区間数と水平オフセット (2)、ラインからの垂直オフセットを入力します。
3. 「開始ステーション」 (3) と「終了ステーション」 (4) の名前、そして「開始ポイント名」を入力します。

5 座標計算

- 「開始」をタップして、新しいポイント(3、5、4、または 6、7、8)を計算します。



拷~弧分割

この機能では、以下の方法の1つを使用して円弧を分割します。

1区間の長さ固定

区間数を固定

弦の長さ固定

中心角を固定

作成されたポイントは自動的にデータベースに保存され、ポイント名は開始ポイント名から自動的に増分されます。

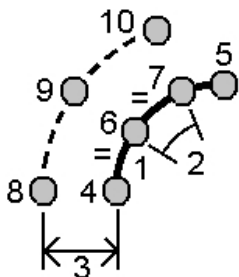
分割されるポイントのコードをあらかじめ定義できます。更に詳しい情報には、[ポイントコード分割](#)を参照してください。

1区間の長さ固定

固定された長さの区間に円弧を分割するには、

- 以下の1つを行います。
 - マップから、分割する円弧を選択します。スクリーン上をしばらく押して、ショートカットメニューから「円弧分割」オプションを選択します。
 - メインメニューから「座標計算 / 円弧分割」を選択します。定義された円弧の名前を入力します。
- 「方法」フィールドで「区間数を固定」を選択します。
- 区間の長さ (2) と水平オフセット (3)、円弧からの垂直オフセットを入力します。
- 「開始ステーション」(4)と「終了ステーション」(5)の名前、そして「開始ポイント名」を入力します。

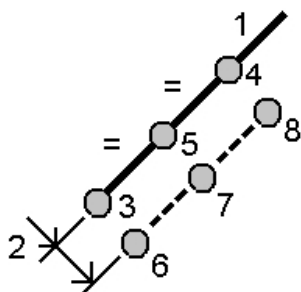
5. 「開始」をタップして、新しいポイント（4、6、7、または 8、9、10）を計算します。



区間数を固定

固定された数の区間に円弧を分割するには、

- 以下の1つを行います。
 - マップから、分割する円弧を選択します。スクリーン上をしばらく押して、ショートカットメニューから「円弧分割」オプションを選択します。
 - メインメニューから「座標計算 / 円弧分割」を選択します。定義された円弧の名前を入力します。
- 「方法」フィールドで「区間数を固定」を選択します。
- 区間数と水平オフセット (2)、円弧からの垂直オフセットを入力します。
- 「開始ステーション」(3)と「終了ステーション」(4)の名前、そして「開始ポイント名」を入力します。
- 「開始」をタップして、新しいポイント（3、5、4 または 6、7、8）を計算します。



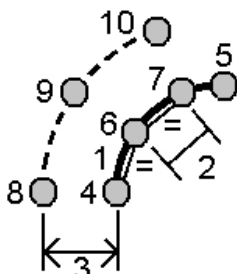
弦の長さ固定

固定された弦の長さに円弧を分割するには、

- 以下の1つを行います。
 - マップから、分割する円弧を選択します。スクリーン上をしばらく押して、ショートカットメニューから「円弧分割」オプションを選択します。
 - メインメニューから「座標計算 / 円弧分割」を選択します。定義された円弧の名前を入力します。
- 「方法」フィールドで「弦の長さ固定」を選択します。

5 座標計算

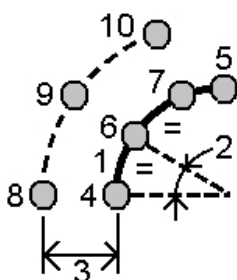
3. 弦の長さ (2) と水平オフセット (3)、円弧からの垂直オフセットを入力します。
4. 「開始ステーション」 (4) と「終了ステーション」 (5) の名前、そして「開始ポイント名」を入力します。
5. 「開始」をタップして、新しいポイント (4、6、7、または 8、9、10) を計算します。



中心角を固定

円弧を固定された中心角区間に分割するには、

1. 以下の1つを行います。
 - マップから、分割する円弧を選択します。スクリーン上をしばらく押して、ショートカットメニューから「円弧分割」オプションを選択します。
 - メインメニューから「座標計算 / 円弧分割」を選択します。定義した円弧の名前を入力します。
2. 「方法」フィールドで「中心角を固定」を選択します。
3. 「中心角」(2)と「水平オフセット」(3)、円弧からの「垂直オフセット」を入力します。
4. 「開始ステーション」(4)と「終了ステーション」(5)の名前、そして「開始ポイント名」を入力します。
5. 「開始」をタップして、新しいポイント (4、6、7、または 8、9、10) を計算します。



変換

この座標計算ファンクションを使用して、以下のうちのいずれかを行なってください：

- 単独ポイントまたは複数の選択ポイントを、**回転**、**縮尺**、**転移** のいずれか、またはそれを組み合わせて変換することができます。
- グリッド（ローカル）ポイントからグリッドポイントへ変換するのに適用できる **ローカル変換** の作成または編集をします。
メモ - ローカル変換サポートは、**測地詳細** オプションが有効になっている時だけ利用できます。

一般測量ソフトウェアを使用して、いたる所で変換を適用し、使用することができます：

- ポイントのキー入力
- リンクされているファイル
- リンクされているCSVまたはTXTファイルからの **杭打ちポイント**
- 現在のジョブのレビュー
- ポイントマネージャ
- カンマで区切られたファイルから **固定フォーマットファイルのインポート**
- グリッド（ローカル）のエクスポート

ヒント

- 「**座標計算/変換/管理/ローカル変換の定義**」を使用して、変換の新規作成または編集を行いません。**ローカル変換**をご参照ください。
- 「**ポイントマネージャ**」を使用して異なる入力変換を選択します。
- 「**ジョブ/ジョブ間でコピー**」を使用して変換を他のジョブにコピーします。

ポイントの回転、縮尺、転移

回転、縮尺、転移は、保存されている変換された座標ポイントを変更します。この方法では新しい変換されたポイントが保存され、元のポイントは削除されます。

一つ以上の変換が実行されている場合、表示は回転、縮尺、転移の順になります。

メモ -

- 変換できるのは、グリッド座標として表示できるポイントだけです。
- 回転と縮尺の両方を使用して変換を行う場合、縮尺の原点は回転の原点に設定されます。これは変更可能です。
- マップ内で選択されたポイントが、変換元ポイントの一覧に自動的に読み込まれます。
- ポイント名の入力方法には、リストからの選択やポイントのキー入力、高速フィックスの実行、ポイントの測定、地図選択があります。高速フィックスは自動高速ポイントを仮のポイント名で保存します。

警告 — 基準点を変換すると、基準点から派生するベクトルは無効になります。

回転

指定した原点の周りで選択したポイントを回転させるには、

1. メインメニューから「座標計算 / 変換」を選択します。
2. 「回転/縮尺/転移ポイント」を選択して「次へ」をタップします。
3. 「回転」チェックボックスにチェックを入れて、「次へ」をタップします。
4. 「原点」を入力します。
5. 「回転」を入力するか、または2つの方位角の差として回転を計算する場合は、ポップアップメニューから「2つの方位角」を選択します。
6. 「次へ」をタップして、回転するポイントを選択します。
7. 変換したポイントをデータベースに保存するには、「承認」をタップします。

元のポイントは削除されて、新しいグリッドポイントが同じ名前で保存されます。

縮尺

元のポイントと選択したポイントの間の距離を縮尺するには、

1. メインメニューから「座標計算 / 変換」を選択します。
2. 「回転/縮尺/転移ポイント」を選択して「次へ」をタップします。
3. 「縮尺」チェックボックスにチェックを入れて、「次へ」をタップします。
4. 「原点」を入力します。
5. 「縮尺係数」を入力します。
6. 「次へ」をタップして、縮尺するポイントを選択します。
7. 変換したポイントをデータベースに保存するには、「承認」をタップします。

元のポイントは削除されて、新しいグリッドポイントが同じ名前で保存されます。

転移

選択したポイントをグリッド面上で転移させるには、

1. メインメニューから「座標計算 / 変換」を選択します。
2. 「回転/縮尺/転移ポイント」を選択して「次へ」をタップします。
3. 「転移」チェックボックスにチェックを入れて、「次へ」をタップします。
4. 「方法」フィールドで「デルタ」または「2点」を選択します。

「デルタ」を選択した場合、

- デルタ北距や東距、標高を入力します。変換のためにデルタを一つだけ（例、北距）選択することも、複数を組み合わせることもできます。

「2点」を選択した場合、

- a. 「開始ポイント」を選択します。
- b. 「終了ポイント」を選択します。

5. 「次へ」をタップして、変換したいポイントを選択します。

6. 変換したポイントをデータベースに保存するには、「承認」をタップします。

元のポイントは削除されて、新しいグリッドポイントが同じ名前で作成されます。

ローカル変換

観測には、既知点を結合したり、1つまたは複数の座標、または基準局システムで定義されたグリッド座標のある杭打ちなどをすることがあり、これらは現在のジョブの座標系とは異なることがよくあります。他の座標または基準局システムは、座標が効率的にステーションされていて、ベースライン（基準局）からのオフセット値など古いベースラインにより定義されている可能性があります。またはその座標は恣意的に選ばれた基準局システムを使用しているかもしれません。例えば、建築会社側から位置確認をしなければならない建物基礎の座標を現場で実質の座標系に変換しなければならない時などがあります。

一般測量は、その場で複数のグリッド座標と複数のローカルグリッド座標セットの間で変換をして保存することが可能です。

回転、縮尺、転移とは違い、変換されたポイントの位置は変更されません。その代わりに、ポイントがグリッド（ローカル）として作成され、ローカル座標システムへ変換するというグリッドとの関係が定義されます。

メモ - もしグリッドへの変換が定義されていない場合、グリッド（ローカル）ポイントは、マップに表示することができません。

一般測量で作成、使用できるローカルグリッド変換には3種類あります：

ライン変換

ヘルマート変換

7パラメータ変換

メモ - ローカル変換サポートは、[測地詳細](#) オプションが有効になっている時だけ利用できます。

グリッド（ローカル）として保存されているポイントのみが、データベースのグリッド位置との関連性を定義する一つの「入力」変換を持つことができます。しかし、ジョブをレビューする時やポイントマネージャで表示させる時、およびグリッド（ローカル）としてエクスポートする時は、表示されている算出されたグリッド（ローカル）座標を変更する異なるローカル変換を選択することができます。

例えば、この最新機能により一つのベースラインを基準とするグリッド（ローカル）のキー入力または基準システム、データベースグリッドの変換などを可能にし、必要に応じてその他の「表示」変換を使用して、異なるベースラインまたは基準システムを基準とした算出されたグリッド（ローカル）値とポイントを表示することができます。これは、どのポイントもステーションとして、またはライン、円弧、線分、または道路に対するオフセットとして表示できることと類似しています。

ライン変換

「ライン」変換タイプは2次元変換で、データベースにあるグリッドポイントを2つ選択またはキー入力して、同じ場所でのローカルグリッド座標と一致させることができます。

ライン変換を作成する：

1. メインメニューから、「座標計算/変換/変換の管理と定義」の順でタップして、「次へ」をタップします。
2. 「新規変換を作成、」を選択して「次へ」をタップします。
3. 「変換タイプ」を「ライン」に選択して、「変換名」を入力します。
4. 「開始点」フィールドで、ポイント名を入力して、「北（ローカル）」と「東（ローカル）」フィールドに対応するグリッド（ローカル）座標を入力します。
5. 「終了点」フィールドで、ポイント名を入力して、「北（ローカル）」と「東（ローカル）」フィールドに対応するグリッド（ローカル）座標を入力します。
6. 「計算」をタップして、算出された変換距離を確認し、ローカルグリッド位置からデータベースグリッド位置に合わせるために「縮尺要素タイプ」を選択します：
 - フリー - 算出された縮尺要素は、両方のローカル軸のグリッド（ローカル）値に適用されます。
 - 1.0に固定 - 縮尺適用なし。（グリッド（ローカル）値は、縮尺適用なしで変換に使用されます。）
開始点に変換の元になるポイントになります。
 - ローカル北距軸沿いのみ - 算出された縮尺要素は、変換の間、グリッド（ローカル）北距値のみに適用されます。
7. 「保存」をタップして、変換を現在のジョブに保存します。

ライン変換は、開始されるグリッドポイントから終了するグリッドポイントの間を黒い点線によりマップに表示されます。

フィルター を使用して、ライン変換表示の有効または無効にします。

メモ - 「グリッドポイント」は、グリッドポイントとして保存される必要はありませんが、一般測量は、ポイントに対するグリッド座標を算出するために必要となります。

ヘルマート変換

「ヘルマート」変換タイプでは、2次元、3次元変換ができ、20組以下の同一ポイントのペアを選択して、データベースグリッドポイントとローカルグリッド座標との間で、同じ位置でベストフィットする変換を算出します。ヘルマート変換に関するさらに詳しい情報は、[Trimble Access Software Resection Computations PDF](#)をご参照ください。

ヘルマート変換を作成する：

1. メインメニューから、「座標計算/変換/変換の管理と定義」の順でタップして、「次へ」をタップします。
2. 「新規変換を作成、」を選択して「次へ」をタップします。
3. 「変換タイプ」を「ヘルマート」に選択して、「変換名」を入力します。

5 座標計算

4. 「縮尺要素タイプ」を以下のうちの1つにセットしてください：
 - フリー - この変換では、算出されたベストフィットスケールが使用されます。
 - 固定してからスケール要素を入力 - 任意のスケール要素を特定して変換に使用します。
5. 以下のうちの一つの高度平均をセットしてから、「次へ」をタップします：
 - なし - 高度平均は実行されません。
 - 一定高度のみ - 1組のポイントの高度から算出された平均鉛直補正が、変換の平均高度に使用されます。
 - 鉛直平面 - ベストフィット補正平面をプラスした鉛直補正が変換の高度平均に使用されます。
6. 「追加」をタップして「グリッドポイント名」と「ローカルグリッドポイント名」を選択し、ポイントのペアを指定して、以下のいずれかで「使用」フィールドを設定します：
 - オフ - 変換パラメータの計算でこのポイントペアを使用しません。
 - 垂直のみ - 高度平均パラメータの計算でのみこのポイントペアを使用します。
 - 水平のみ - 水平平均パラメータの計算のみこのポイントペアを使用します。
 - 水平と垂直 - このポイントペアを水平垂直パラメータ両方を計算に使用します。
7. ポイントペアをリストに追加するために「承認」をタップします。さらに追加したいペアがある場合は再度「追加」をタップします。
8. 「結果」をタップして、ヘルマート変換結果を参照します。
9. 「保存」をタップして、現在のジョブに変換結果を保存します。

メモ -

- 変換を編集するためには、変換の新規作成の手順を行ないませんが、手順2において、「編集する変換の選択」を選択し、リストから任意の変換を選択して、「次へ」をタップします。必要な変換パラメータを更新して、結果をチェックし、「保存」をタップすると上書きされます。
- 変換に変更を加えると、その変換を使用している全てのポイント位置も変更されません。
- もしヘルマート変換を定義しているポイントの座標を変更した場合、一般測量は変換の再計算を自動では行ないません。
- もしポイントの座標を変更した場合は、ヘルマート変換で再計算すると新規変換は新しい座標を使用します。

7 パラメータ変換

「7パラメータ」変換タイプは、3次元変換で、20組以下の同一ポイントのペアを選択して、データベースグリッドポイントとローカルグリッド座標との間で、同じ位置でベストフィットする変換を算出することができます。

7パラメータ変換は、2つの座標系が同一の水平平面に対して定義されていない場合には、ヘルマート変換よりもよい解を算出します。

7パラメータ変換を作成する：

1. メインメニューから、「座標計算/変換/変換の管理と定義」の順でタップして、「次へ」をタップします。
2. 「新規変換を作成、」を選択して「次へ」をタップします。
3. 「変換タイプ」を「7パラメータ」に選択して、「変換名」を入力します。
4. 「追加」をタップして「グリッドポイント名」と「ローカルグリッドポイント名」を選択し、ポイントのペアを指定して、以下のいずれかで「使用」フィールドを設定します：
 - オフ - 変換パラメータの計算でこのポイントペアを使用しません。
 - 水平と鉛直 - このポイントペアを調整パラメータの計算に使用します。
5. ポイントペアをリストに追加するために「承認」をタップします。さらに追加したいペアがある場合は再度「追加」をタップします。
6. 3つのポイントペアが定義されると残差が表示され始めます。
7. 「結果」をタップして、7パラメータ変換結果を表示します。
8. 「保存」をタップして、現在のジョブに変換結果を保存します。

メモ -

- 7パラメータ変換は3次元変換のみを行ないます。転換パラメータの計算に使用されるポイントペアに1次元または2次元ポイントを使用することはできません。
- 7パラメータ転換が1次元または2次元グリッドに適用されると、転換されたポジションの座標はヌル座標になります。
- 変換を編集するためには、変換の新規作成の手順を行ないますが、手順2において、「編集する変換の選択」を選択し、リストから任意の変換を選択して、「次へ」をタップします。必要な変換パラメータを更新して、結果をチェックし、「保存」をタップすると上書きされます。
- 変換に変更を加えると、その変換を使用している全てのポイント位置も変更されます。
- もし7パラメータ変換を定義しているポイントの座標を変更した場合、一般測量は変換の再計算を自動では行ないません。
- もしポイントの座標を変更した場合は、7パラメータ変換で再計算すると新規変換は新しい座標を使用します。

トラバース

トラバース 測定値差異を計算し、一般測量機のトラバースを調整するにはこの機能を使用します。ソフトウェアが、使用されるポイントの選択や測定値差異の計算、そして「コンパス」または「トランジット」調整の計算を簡単にできるようにしてくれます。

閉合した環のトラバースや、一組の既知ポイントで開始し終了する閉合トラバースを計算することができます。

トラバースを計算するには、

1. 「トラバース名」を入力します。
2. 「開始ステーション」フィールドで「リスト」をタップします。
3. 開始ステーションとして使用可能な有効トラバースポイントのリストからポイントを選択します。「Enter」を押します。

有効な開始ステーションは、次のトラバースステーションへの、最低1つの後視と最低1つの観測を必要とします。

4. 「追加」をタップして、トラバースの次のポイントを追加します。
5. トラバースの次のステーションを選択します。

有効なトラバースステーションは、前のトラバースステーションへの最低1つの後視観測と、次のトラバースステーションへの最低1つの観測を必要とします。有効なトラバースステーションが1つしかない場合、それが自動的に追加されます。

注 — リスト内の2点間で観測された方位角と距離を表示するには、最初のポイントを反転表示して「情報」ソフトキーを押します。

6. トラバースのすべてのポイントが追加されるまで、手順 4 と 5 を繰り返します。

有効な終了ステーションは、前のトラバースステーションへの、最低1つの後視と最低1つの観測を必要とします。

リストからポイントを除去する必要がある場合には、ポイントを反転表示して「削除」をタップします。ポイントを削除すると、その後のポイントもすべて削除されます。

7. 「閉じる」をタップして、トラバースの測定値差異を算出します。

メモ —

- 基準点または複数の後視を持つステーションを選択した後に、ポイントの追加はできません。
- トラバースの閉合を計算するには、トラバースリスト内で連続するポイント間の距離測定が少なくとも1つ必要です。
- 「方位角」フィールドに記入する必要はありません。

後視方位角がヌル(ゼロ)である場合には、

- トラバースに方向付けはできません。
- 調整された座標は保存できません。
- 開いたトラバースで角度調整の計算はできません。(距離調整は計算できます。)

環トラバースで前視方位角がヌル(ゼロ)の場合や、すべての角度が観測された場合に、角度と距離の調整を計算できます。

トラバースに対して方位オフセットを提供する後視ポイントと前視ポイントが示されません。

必要に応じて、「Enter」をタップして、以下のようにフィールドを編集します。

1. トラバースの結果を検査して、以下の1つを行います。
 - 閉合結果を保存するには、「保存」を押します。
 - トラバースを調整するには、次の手順に進みます。
2. 「オプション」をタップして、トラバース設定を確認します。必要に応じて変更を行い、「Enter」をタップします。
3. 「調角度」をタップして、角度の測定値差異を調整します。角度の測定値差異は、「オプション」画面の設定に従って分割されます。
4. トラバースの結果を検査して、以下の1つを行います。
 - 角度調整詳細を保存するには、「保存」をタップします。
 - 距離の測定値差異を調整するには、「調角度」をタップします。距離の測定値差異は、「オプション」画面の設定に従って分割され、トラバースが保存されます。

トラバースが保存されると、トラバースで使用されたそれぞれのポイントは、「調整済み」の検索クラス分けを持つ調整済みトラバースポイントとして保存されます。過去に調整されたポイントが同じ名前が存在する場合、それは削除されます。

テープ距離

この機能を使用すると、一般測量 ジョブにポイントを追加できます。直角と距離のグラフィックインターフェースを使用して、ビルやビルの土台のような長方形の構造を定義します。2つのポイントをキー入力または測定することで、最初の辺と方位、対象の位置を定義します。

ヒント — 「開始ポイント」または「終了ポイント」から標高を選択する場合には、「標高」フィールドのポップアップメニューを使用します。

平面図表示の図上で次のポイントの方向を選択するには、スクリーン上をタップするか、左右の矢印キーを使用します。赤い点線が次の辺への現在の方向を示します。次の辺を作成するには、「追加」をタップして、平面図表示で定義した角度を使用して次のポイントまでの距離を入力します。または、ジョブに既存するポイントを選択すると、そのポイントまでの距離はソフトウェアが算出します。

GNSS または一般測量でポイントを測定する場合には、「ポイント名」フィールドのポップアップメニューから「高速フィックス」または「観測」を選択します。

レーザ距離計を使用して距離を測定するには、まずコントローラにレーザ距離計を接続し、お使いの測量スタイルでレーザ距離計を設定する必要があります。詳しくは、[レーザ距離計を使用するに当たっての測量スタイルの設定](#)を参照してください。測量スタイル「レーザ距離計」オプション内の「自動測定」フィールドが「はい」に設定されている場合、「レーザ」をタップすると、測定を実行するよう一般測量ソフトウェアがレーザに指示を与えます。「長さ」または「水平距離」フィールドに、距離を挿入するには、ポップアップメニューから「レーザ」をタップし、レーザで距離を測定します。[レーザ距離計を使用するポイント測定](#)も併せて参照してください。

対象を開始ポイントで閉じて終了するには、「閉じる」をタップします。水平距離が算出・表示されます。平面図または巻尺測定した距離に対して、これをチェックとして使用しま

す。この機能を完了するには「保存」をタップします。対象に別の辺を追加するには「追加」をタップします。

ヒント — 終結の質に関して更に詳しい情報が必要な場合には、終了ポイントに別の名前を使用して対象を保存します。そこで開始ポイントと終了ポイント間の逆数を算出します。

特徴を保存する前にキー入力した距離を変更するには「編集」をタップして、編集したい辺の終了ポイントを選択します。距離を調整すると、平面図表示が更新されます。そこで別の辺の追加を再開できます。

メモ —

- 特徴の保存後は辺の長さは編集できません。
- 最初の辺が方位を定義します。この辺からは平行または90度しか追加できません。別の角度を使用するには、対象を保存してから新しい辺を作成します。
- 新しいポイントは極座標として保存されるので、「縮尺係数のみ」または座標系の完全定義済みの「投影」なしでは「テープ距離」は機能しません。
- 新しいポイントが作成されると、ラインも自動的に作成され一般測量データベースに保存されます。これらはマップ上に表示され、杭打ちラインとして使用できます。

計算機



計算機を使用したいときに使用するには、一般測量 のメインメニューから「座標計算 / 計算機」を選択します。

(オプション) をタップして、角度の方法、計算機モード (RPN (逆ポーランド記法) または標準)、小数点以下の表示に関して設定します。

方位を算出するために「方位」をタップします。

距離を算出するために「距離」をタップします。

計算機の機能は以下の通りです。

計算機上の記号	記号
+	足す
-	引く
x	掛ける
÷	割る
	入力した数字の正負符号を逆にする
=	計算する (イコール)
π	パイ (円周率)
	入力
▼	スタック上の値すべてを表示

計算機上の記号	記号
␣	バックスペース
<input checked="" type="checkbox"/>	オプション
y^x	Y を X 乗する
x^2	二乗
\sqrt{x}	平方根
10^x	10 を X 乗する
$E\pm$	ベキ指数の入力、またはベキ指数の正負符号の変更
$1/x$	逆数
$x\leftrightarrow y$	X を Y と交換
SIN	サイン
SIN^{-1}	アークサイン
COS	コサイン
COS^{-1}	アークコサイン
TAN	タンジェント
TAN^{-1}	アークタンジェント
LOG	Log10
SHIFT	SHIFT 状態を切り替え
(括弧を「(」で開く
)	括弧を「)」で閉じる
C	すべて消去
CE	入力したものを消去
Mem	メモリ機能
P→R	極座標から直交座標への変換
R→P	直交座標から極座標への変換
R↓	スタックを下へ移動(一番下のものが一番上に移動)
R↑	スタックを上へ移動(一番上のものは一番下に移動)
° ' "	度、分、秒記号を挿入する
DMS-	DD.MMSSsss 形式(D=度、M=分、S=秒)の角度を引き算
DMS+	DD.MMSSsss 形式(D=度、M=分、S=秒)の角度を足し算

計算機上の記号


▶D.dd	DD-MM' SS. sss または DD.MMSSsss (D=度、M=分、S=秒)を現在の角度の単位に変換
▶MS	現在の角度の単位から DD-MM' SS. sss (D=度、M=分、S=秒)に変換

ヒント - 非常に遠い現場でもポップアップ矢印から計算機にアクセスすることができます。


ポップアップ矢印で計算機にアクセスする際、数字フィールドにすでに数字が入力されていると、その数字が自動的に計算機に読み込まれます。計算機操作の最後に、「承認」が選択されると最後の解が数字フィールドに表示されます。

1. ポップアップメニューから「計算機」を選択します。
2. 数字と算式を入力します。
3. 「=」を押すと計算結果が現れます。
4. 「承認」をタップすると、フィールドに結果が移されます。

ポップアップリストの選択肢

フィールドに特徴名を挿入するには、名前を入力するか、ポップアップリストボタン  を押して現れるリストから以下のオプションの一つを選択します。

選択...	用途
リスト	データベースから特徴を選択します。
キー入力	詳細をキー入力します。
観測	ポイントを観測します。
高速フィックス	建設クラスのポイントを自動的に観測します。
マップ選択	現在マップで選択されている特徴のリストから選択します。
計算機	計算機へのショートカット
単位	現場用の単位を選択します。

データ入力の方法を変更するには、選択肢ポップアップ用のボタン  をタップします。最初の2-3のフィールドが変更します。

測量 – 一般測量

Measuring and staking out

このメニューから、一般測量 ソフトウェアで定義した **測量スタイル** を使用してポイントを測定、杭打ちできます。

一般測量 で行うすべての測量は「測量スタイル」に管理されます。測量スタイルは、機器の設定・通信用、そしてポイントの測定・保存用のパラメータを定義します。設定内容はすべてまとめてテンプレートとして保存され、測量時に毎回使用されます。

標準設定が使用目的にそぐわない場合は、測量スタイルを調整します。これを行なうには、Trimble Access メニューから「設定」をタップして「測量スタイル」をタップします。

測定または杭打ちをする為には、一般測量ソフトウェアは測量を開始する必要があるため適当な測量スタイルを選択するよう促されます。測量スタイルが一つしかない場合は、測量を始める時に自動的に選択されます。それ以外は、表示されたリストからスタイルを選択します。

さらに詳しい情報は、以下の詳しい手順や図をご参照下さい。

[一般測量でポイントの測定](#)

[補正されたポイントをGNSS測量で測定](#)

[測量](#)

測量の種類

実際に使用される測量の種類は、利用可能な機材、現場の状態のほか、求められる結果に依存します。測量スタイルを作成したり編集したりする場合、測量タイプを設定します。

従来式の測量の場合、コントローラーは、トータルステーションなどの従来式測量機器に接続されます。詳しくは、[一般測量機：初めに](#)

GNSS測量の場合、コントローラーはGNSS受信機に接続されます。詳しくは、[GNSS測量：初めに](#)

統合測量の場合、コントローラーは従来式の測量機器と、GNSS受信機とに、同時に接続されます。一般測量ソフトウェアは、同一のジョブ内で、2つの機器の間で素早く切り替えることができます。詳しくは、[統合測量](#) を参照してください。

接続するには

初期設定では、一般測量ソフトウェアは、接続された機器またはGNSS受信機に自動的に接続します。

詳しくは、以下を参照してください：

[従来型機器への自動接続](#)

[GNSS受信機への自動接続](#)

コードの測定

従来式またはGNSS式の観測を1つのステップで測定したりコード化したりするには、測定や保存を行いたい地物コードを、設定可能な幾つかのボタンを含んだコーディングフォームから選択します。コードの複数グループやページを定義することも可能です。なお、これらのグループやページは、それぞれ最高25個のコードで構成されます。

コードを測定する フォーム内で、コード ボタンを有効にした場合、設定可能なコードボタンの動作に影響します。その際、設定可能なコードボタンの1つをタップすると、そのボタン上のコードは、コードを測定するフォームの最下部にあるコードフィールドに追加されます。多くの場合、コードボタンを利用して複数のコードボタンからコードを組み合わせることができます。その場合、現在のグループと、複数グループの組み合わせとのいずれかから、機能が組み合わせられます。これを利用し、新しいコードを入力することも可能です。

コードが属性を持つ場合、属性値は「コード測定」フォームの一番下に表示されます。フォーム内でそれらのコードを直接編集することはできません。属性値を変更するには、以下の1つを行います。

- 「コード測定」フォームで「属性」をタップします。
- 「地形測定 / ポイント測定」フォームで「属性」をタップします。

詳細については [予め定義した属性を持つ特徴コードを使用](#) を参照してください。

特徴コードグループを追加して、コードをボタンに割り当てるには、

1. 「測量 / コード測定」を選択して、「グループ追加」をタップします。
2. 「グループ名」を入力してから、「OK」をタップします。
3. 各グループ内で表示されるコードボタンの数を設定するには、「オプション」をタップしてから、「コードボタンレイアウト」フィールド内で、該当する設定を選択します。

メモ -

- コントローラーのキーボードの数字キーを使ってコードボタンを有効化できるようにするには、「コードボタンレイアウト」フィールド内で3x3を選択する

必要があります。

- 各グループ用のコードのリストは、独立しています。例えば、3x3レイアウトを使用して、ボタン用のコードを作成してから、レイアウトを3x4に変更する場合、空白の追加ボタンが3つ、そのグループに追加されます。ソフトウェアは、以後のグループから現在のグループに、最初の3つのボタンを移動させません。
- グループに対して定義されたコードは記憶されます。これはコードが表示されていないときにも同様です。例えば、3x4レイアウトを使用してボタン用にコードを作成してから、レイアウトを3x3に変更した場合、最初の9個のコードだけが表示されます。レイアウトを3x4に戻すと、12個全てのコードが表示されます。

4. コードをボタンに追加するには、

- 以下の1つを行います。
 - ボタンをタップアンドホールドします。ツールチップのメッセージが表示されたら、画面からスタイラスを離します。
 - 矢印キーを使用してボタンにたどり着いてから、スペースキーを押します。それは、しばらくそれを押し続けたのと同じ効果をもたらします。
- 表示されるダイアログで、コードを入力するか、**特徴コードライブラリからコードを選択します**。特徴コードライブラリ内のコードリスト表が長いときは、**コードのリストの絞り込み**が可能です。
- 同一ボタンに別のコードを追加するには、1つ目のコードの横のテキストフィールドにスペースを入力し、さらに2つ目のコードを入力または選択します。
- ボタンへのコード追加が終了したら、「入力」をタップします。入力したコードがボタンに表示されます。

必要に応じて **追加情報** を入力することも可能です。

5. 特徴コードボタンにグループを更に追加するには、「グループ追加」をタップします。

特定グループに移動するには、フォーム左上のドロップダウンリストからそのグループを選択します。またはA~Zを使い、グループページ1~26に素早く切り替えます。この方式は、「コード」ボタンが有効の場合、利用できません。

新しいグループが現在のグループの **後** に追加されました。グループを既存グループの最後へ追加する場合、「グループの追加」を選択する前に、最後のグループが選択されていることを確認します。

特徴ライブラリからコードを選択する

使用コードを選択するには、コードフィールドに入力したいコードの最初の文字を入力します。これにより、FXLで使用可能なコードのリストを入力した文字を基に絞り込みます。コードをキーに検索するにはCをタップし、説明をキーに検索するにはDをタップします。この選択により、ソフトウェアは特徴ライブラリから入力した文字で始まるコードまたは説明の表示します。一覧内の項目をタップし、選択します。


コードをキーに検索する際、コードフィールドに入力するテキストは、リスト内の既存コードを基にオートコンプリート（自動補完）されます。説明をキーに検索する際は、テキストはオートコンプリートされません。

注 - スペースでコードを区切ることにより一つのボタンに対して複数コードを定義することが可能です。そのためテキストボックスにスペースを入力すると、スペースの前のテキストは一つのコード/説明に該当し、スペースの後のテキストは新しいコード/説明に該当するものと見なされます。

コードまたは説明に含まれる一連の文字を検索するには、一致をタップします。入力したものと一致するストリングが含まれるFXLのすべてのアイテムが一覧表示されます。

メモ - 必ず一致するストリングを入力する必要があります。「一致」機能を使用するときは、ワイルドカード文字としてアスタリスク (*) を入力することはできません。

コードリストの絞り込み:

どちらかのコードタイプ (ポイントまたは制御コードなど) をキーに、または特徴ライブラリで定義されたカテゴリをキーに、特徴コードのリスト全体を絞り込むには、 をタップします。「コードリスト絞り込み設定」画面が表示されます。特徴タイプや特徴カテゴリをタップし、表示/非表示にします。承認をタップし、コードリストに戻ります。

注 - ポイント、線および多角形のフィルタは、実際のFXLのコンテンツではなく、FXLファイルバージョンでサポートされたものに基づいています。

観測の測定とコード化

1. 「測量 / コード測定」を選択します。
2. 測定を開始するには、以下の方法のひとつを行って適切なコードボタンを使用可能に切り替えます。
 - ボタンをタップします。
 - ボタンに対応するコントローラキーボード上の数字キーを押します。ボタンが3x3のレイアウトに設定されている場合、7、8、9 キーは上段のボタンをオンにします。4、5、6 キーは中段のボタンをオンにします。1、2、3キーは下段のボタンをオンにします。
 - コントローラの矢印キーを使用して、ボタンを指定し、「Enter」を押します。
コードが属性を持つ場合、属性値が「コード測定」フォームの一番下に表示されます。
3. ボタンが押されたときに自動的に測定を開始するには、「オプション」をタップして「自動測定」チェックボックスにチェックを入れます。
メモ - 方法が「距離オフセット」や「角度のみ」、「水平角のみ」に設定されると、「自動測定」は一時停止します。
4. 次のコードに対するハイライトの位置を設定するには、「オプション」をタップして、「テンプレート選出」の「方向」を設定します。
5. コードフィールドは、ボタン上のコードに設定され、測定が開始されました。測定は「オプション」での設定に従って自動的に保存されます。
 - GNSS測量では、「地形ポイント」オプションを「ポイント自動保存」に設定します。

- 一般測量では、「ポイント観測」オプションページの「保存前に表示」チェックボックスからチェックマークを外します。


コード測定ボタン上で情報が定義されている場合、情報はボタン上の情報にもセットされています。

6. 測定値を保存すると、「コード測定」フォームが表示されます。次の測定の準備ができています。

ポイントをもう一度同じコードで測定するには「Enter」を押します。別のコードで測定するには、上記の手順2で示された方法の1つを使用します。

測定を開始した「地形測定 / ポイント測定」フォームは、バックグラウンドで開いたままです。ポイント名や測定方法を変更する必要がある場合、「切替」をタップするとこのフォームが一番上に表示されるようになります。必要に応じてフィールド内容を変更し、再び「切替」をタップすると「コード測定」フォームに戻ることができます。

メモ -

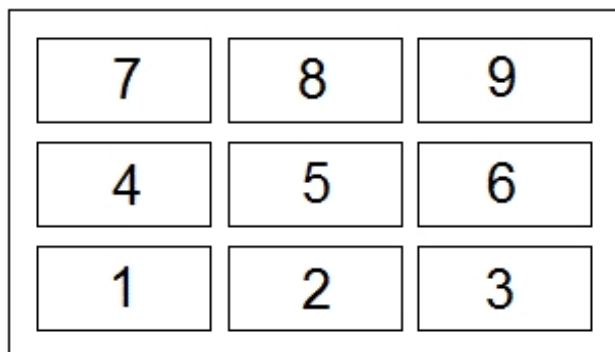
- 「コード測定」を初めて使用するとき、ポイント名とターゲット高が定義されていないと、測定が自動的に始まらないことがあります。その場合、それらのフィールドに記入を行い、「測定」をタップすると観測が開始します。
- 観測と一緒に **メモ** を保存するには、 をタップします。
- ターゲットやアンテナ高を変更するには、ステータスバーのターゲットアイコンをタップします。
- 測定中にポイント名やターゲット・アンテナ高、コードなどを変更できます。しかし、それは観測が保存される前に編集を開始したときに限られます。または、測定開始直後に「Esc」をタップして、変更を行い、「測定」を押して測定を再開します。
- EDM または測定方法を変更するには、測定中に「Esc」をタップして、変更を行い、「測定」を押して測定を再開します。
- 測定を開始する前にポイント名や測定方法を変更する必要がある場合、「切替」をタップして「地形測定 / ポイント測定」フォームに切り替えます。必要に応じてフィールド内容を変更し、再び「切替」をタップすると「コード測定」フォームに戻ることができます。
- チルトセンサ内蔵のGNSS受信機の使用時で、ポイントタイプに「**チルト自動測定**」を使用するように設定している場合は、ポールが指定されたチルト許容範囲内に収まるまでポイントが自動測定されません。
- チルトセンサ内蔵のGNSS受信機の使用時には、ポールが指定の **チルト許容範囲** 外の場合に警告するように測量スタイルを設定することができます。
- 「オプション」をタップし、品質管理、精度および **チルト設定** を行います。
- 測定されたポイントに鉛直オフセットを追加するには、オプションをタップし、鉛直オフセットの追加を選択してから、さらに「ポイントの測定」画面の鉛直オフセットフィールドに値を入力します。このオプションは、RTKのみのGNSS測量で測定されるポイントに対してのみ使用できます。

測定コードシーケンスのテンプレート作成

テンプレート選択機能を使用すると、1つの測定を保存した後に、自動的に現在のボタンから次のボタンにハイライトが移動します。テンプレート選択は、道路の横断面などのように、コード測定を規則的なパターンで行っている場合に特に便利です。

テンプレート選択を設定するには:

1. 「オプション」をタップします。
2. テンプレート選択の「方向」を設定します。下図をご参照ください:



方向:

- 左から右へ - 反転表示部分は7-9から4-6へ、さらに1-3へと移動します。
- 右から左へ - 反転表示部分は3-1から6-4へ、さらに9-7へと移動します。
- ジグザグ - 反転表示部分は7-9から4-6、1-3へ、さらに3-1、6-4、9-7へ、さらに7-9 (以下省略) と移動します。

「方向」が「オフ」に設定されている場合、反転表示は、測定が行われた後、選択されたボタン上に残ります。

コードをスキップするには、別のボタンを押すか、または矢印キーを使って別のコードボタンを選択します。

3. 「要素の数」を設定します。設定された「要素の数」は、テンプレート内の要素の数と一致し、測定コードに設定されているボタンの数とも一致していなければなりません。

メモ -

- コードボタンレイアウトが3x3のとき、コントローラー上の数字キーパッドを、コードを測定する内ボタン用キーボードショートカットとして使用できます。
- コードを持たないポイントを測定するには、空白コードボタンをオンにします。または、「コード」をタップして、コードフィールドが空白であることを確認してから、「測定」をタップします。
- あるコードグループ全体を削除するには、グループを選択してから、「削除」をタップします。

複数のコードグループが存在するときのテンプレート作成

1つのテンプレート内に最大75要素を持つことができます。あるテンプレート内に、あるグループ内のボタンよりも多い数の要素が存在するときは:

- 2つないし3つのグループがまとめて「グループ化」され、テンプレート選択の間、反転表示が自動的にグループ間を移動します。
- 最初のグループにあるオプションからのみテンプレート選択を設定することができます。第2、第3グループは、テンプレート選択が前のグループにより定義されていることを示します。
- キーボードにある上下矢印は、現在のグループのみ移動しますが、左右矢印は、あるグループの最初または最後のボタンから次のグループのボタンへ移動します。
- 新しいグループが現在のグループの **後** に追加されました。既存グループの最後にグループを追加するには、「グループの追加」を選択する前に最後のグループを選択していることを確認してください。

文字列サポート

「コード測定」には、ボタン上のコードに接尾辞を適用できるソフトキー「+」と「-」があります。特徴のコード付けに文字列方法を使用する場合にはこれが便利です。

接尾辞は「1」と「01」と「001」、「0001」を使用できます。

接尾辞が「01」に設定されているとき、「+」をタップすると、コードが「柵」から「柵01」へと増加します。「-」ソフトキーをタップすると、コードが「01」だけ減少します。

現在強調表示されているボタンの、次に使用可能なストリングを見つけるには「検索」をタップします。

属性と基準コード

一般測量ソフトウェアを設定し、完全なコードに属性を与えたり、コードの一部である「基準コード」から属性を与えたりすることができます。[追加設定](#)をご参照ください。

以下のルールは基準コードについて分かりやすく説明しています:

1. 「基準コードの属性を使用する」が無効になっている場合は、ボタンに表示されるコードは基準コードです。
 - 「Fence」と入力し、「Fence01」となるようにコードをストリング化すると、属性は「Fence01」から得られます。
2. 「基準コードの属性を使用する」が有効な場合は、ボタンに入力されたコードが基準コードです。
 - 「Fence」と入力し、コードをストリング化すると「Fence01」となります。属性は「Fence」から派生します。
3. ボタン上のコードを編集または変更する場合は、上記のルール1または2を使用すると基準コードをリセットすることができます。
4. 「基準コードの属性を使用する」の設定を変更する場合も上記のルール1または2を使用して、基準コードをリセットすることができます。

- 測定コードから地形測定のコドやポイント測定システムにコードが「渡され」ても、測定コードの中の基準コードは保持されます。

メモ -

- スtring接尾辞を持つ属性及び数値コードを使用する場合、接尾辞を定義し測定を開始するには測定コードを使用しなければなりません。測定コードは、どこでコードが終了し接尾辞が始まるかを認識することができます。測定コードを使用しない場合、数値コード及び接尾辞全体が1コードとして扱われ、接尾辞を決定することができず、基準コードの属性は利用することができません。
- 「基準コードの属性を使用」を測定コード内から設定するには、矢印ソフトキーを使用して「オプション」を選択し、必要なチェックボックスを選択します。
- 「基準コードの属性を使用」のチェックボックスが選択されている場合は、それが一般測量ソフトウェア全体に適用されます。
- 「基準コードの属性を使用」が無効のときにボタンのコードを編集する場合は、コードボタンから全てのコードが編集フィールドに表示されます。
- 「基準コードの属性を使用」が有効なときにボタンのコードを編集する場合、基準コードが編集フィールドに表示されます。ボタン上のコードが「Fence01」で基準コードは「Fence」です。このコードを編集する場合、基準コードの「Fence」が表示されます。
- 「基準コードの属性を使用」が無効の場合には、アルファベットと数値のコードをStringにすることができます。ボタンに表示されているコードが基準コードです。
- 「基準コードの属性を使用」が無効の場合、数値のみのコードをStringにすることはできません。

ヒント - 属性を持つコードを複数使用する場合、属性を入力する **前に** すべてのコードを入力してください。

コントローラ間でのコードグループの共有

グループと、各グループ内のコードは、「コード測定」データベースファイル (*.mcd) 内に保存されます。

特徴ライブラリを使用する場合、「コード測定データベース」ファイル (*.mcd) はその特徴ライブラリに連結されており、それと一致する名前が付けられています。別のコントローラで同じ特徴ライブラリを使用するとき、*.mcd ファイルをコピーして他方のコントローラで使用できます。特徴ライブラリ *.mcd ファイルを使用するには、特徴ライブラリをジョブに割り当てる必要があります。

特徴ライブラリを使用しない場合、「Default.mcd」ファイルが作成されます。その「Default.mcd」ファイルを他のコントローラにコピーすることもできます。ジョブに割り当てた特徴ライブラリが一般測量ソフトウェアに存在しない場合、「コード測定」に「Default.mcd」ファイルが使用されます。

一般測量 - 設置

従来式の測量 — はじめに

従来の機器を用いて測定を完了するための手順を以下で説明します。詳しい情報を見るには、各リンクをクリックしてください。

1. 必要な場合、[測量スタイルを設定する](#)
2. [ロボティック測量の準備](#)
3. [ステーション設置を実行するには](#)
4. [測量開始](#)
5. [ポイントの測定](#)
6. [測量終了](#)

従来の測量スタイルの設定を行なう

一般測量で行うすべての測量は「測量スタイル」に管理されます。測量スタイルは、機器の設定・通信用、そしてポイントの測定・保存用のパラメータを定義します。設定内容はすべてまとめてテンプレートとして保存され、測量時に毎回使用されます。

一般測量Trimble機器への自動接続初期設定のスタイルが必要条件と一致しない場合にはスタイルを設定し直してください。

測量スタイルを設定するには、

1. メインメニューから、「設定 / 測量スタイル / (スタイル名)」を選択します。
2. オプションを1つずつ選択し、機器や作業内容に合わせてそれらを設定します。
3. すべての設定を行ったら、「保存」を押してそれを保存します。メインメニューに戻るには「Esc」を押します。

詳細については、以下を参照してください。

[従来型機器の設定](#)

[地形ポイント](#)

[杭打ち - オプション](#)

[レーザー測距儀](#)

[重複ポイントの許容値](#)

トラバース オプション

従来型機器の設定

測量スタイルの作成や編集時に、一般測量機のタイプを設定します。

「機器」を選択して、**機器タイプ** を選んでから、関連するパラメータを設定します。

メモ - 接続済みの機器について、以下に挙げられたフィールドのすべてが表示されるわけではありません。

Bluetoothワイヤレス接続

Bluetoothワイヤレス技術を使用して機器に接続する際は、**デバイスのBluetoothをオンにする**を参照してください。

ボーレート（通信速度）とパリティ

「ボーレート」フィールドでは、一般測量 の通信速度が一般測量機のそれと一致するように設定します。

「パリティ」フィールドでは、一般測量 のパリティが一般測量機のそれと一致するように設定します。

機器タイプを変更すると、ボーレートとパリティの設定は、選択された機器に対する標準設定に自動的に変更されます。

HA VA ステータス更新

「HA VA ステータス更新」フィールドでは、一般測量ソフトウェアが一般測量機からの情報でステータスラインの水平と垂直角表示を更新する頻度を設定します。

メモ - 一般測量ソフトウェアと通信中に音を鳴らす機器もあります。警告音をオフにするには、機器でそのように設定するか、「HA VA ステータス更新」を「なし」に設定します。

測定モード

選択した機器タイプに対して、一般測量ソフトウェアが設定できる測定モードが複数存在する場合、「計測モード」フィールドが表示されます。このモードを使用すると、EDMが距離を測定する方法を指定できます。オプションの選択肢は、機器タイプによって決まります。「機器の標準」オプションを選択すると、機器での設定が常に使用されます。

Trimble機器での測定モードの呼び方は、Leica TPS1100機器の測定モードと一致します。（以下参照）

Trimble 機器	Leica 機器
STD	標準
FSTD	ラピッド
TRK	ラピッドトラッキング
DR	無反射鏡

ヒント -Trimble機器および一部のLeica TPS機器を使用している場合、測定モードを素早く変更するには、ステータスバーで機器アイコンをタップします。

観測平均化

観測平均化方法を使用して以下を行います：

- 予め定められた数の観測において測定値の精度を向上します。
- 関連する測定標準偏差を表示します。

機器が観測を行っている間、水平角 (HA) と垂直角 (VA)、斜距離 (SD) の標準偏差が表示されます。

自動正・反観測

サーボまたはロボティック機器を使用しているとき、「自動正面/反面」チェックボックスにチェックマークを入れると、ポイントの正観測の後に自動的に反観測も実行されます。

メモ - 「自動正面/反面」機能は、5600機機でAutoLockを使用しているときには適しません。捕捉モードの反面でEDM操作ができません。

「自動正・反観測」が選択されているとき、正観測が完了すると、機器は自動的に反観測に切り替わります。反観測ではポイント名は増分しないので、正観測と反観測は同じポイント名を使用して行います。反観測が完了すると、機器は正観測に戻ります。

反観測から開始するとき、または観測方法が下記の一つに設定されているときには、「自動正・反観測」は機能しません。

- 角度オフセット
- 水平角オフセット
- 鉛直角オフセット
- 1つの距離オフセット
- 2重プリズムオフセット
- 円形オブジェクト
- 遠隔対象

反観測での距離測定

「反での距離測定」オプションは以下の場合に使用できます。

- 地形測定 - 「自動正・反観測」選択時
- 角観測やステーション設置プラス、交合法 - 反観測で距離測定が必要ない場合

反での距離測定オプションが選択されているときに、正観測方法に距離測定が含まれる場合、正観測の後、自動的に反観測の測定方法が角度のみに設定されます。反観測の後、機器は正観測で使用した方法に戻ります。

オフセット時にオートロックをオフ

オフセット用のオートロック・オフのチェックボックスが選択されているときは、オフセット測定中にオートロック技術は自動的に無効になり、測定が終了すると再度有効になります。

後視選択

後視が観測されている時に水平円の読み取りを機器で設定できる場合、「後視選択」フィールドが現れます。オプションは、「なし」または「ゼロ」、「方位」です。「方位」オプションを選択すると、後視を観測する時、水平円の読みは機器ポイントと後視ポイントの間の計算された方位角に設定されます。

サーボ自動回転

サーボ機器を使用しているとき、測量スタイルの「サーボ自動回転」フィールドを「HA & VA」または「HAのみ」、「オフ」に設定できます。「HA & VA」または「HAのみ」を選択した場合、杭打ち中、または既知ポイントが「ポイント名」フィールドに入力されたときに、機器は自動的にポイントの方向に回転します。

ロボティックで作業をしているとき、または測量スタイルの「サーボ自動回転」フィールドが「オフ」に設定されているとき、機器が自動的に回転することはありません。スクリーンに示される角度に機器を回転したい場合には、「回転」をタップします。

機器精度

機器の精度は、標準交会法やステーション設置プラスの計算の一部である観測重量の算出に使用されます。

Trimble トータルステーションを使用の際は、機器から機器の精度が読み込まれます。機器から得られた精度を使用しても構いませんし、**機器の精度の編集**チェックボックスを選択することにより、任意の観測手法に基づいた任意の値を使用しても構いません。その他の種類機器の場合、下記のいずれか1つを行います：

- 機器のメーカーから提供された値を入力する
- 機器の精度値をゼロのままにしておく

機器の精度値フィールドをゼロにしておく場合、下記の初期設定値が使用されます：

観測	初期設定値
水平角精度	2.54cm
鉛直角精度	2.54cm
EDM	3 mm
EDM (ppm)	2ppm

センタリング誤差

センタリング誤差は機器と後視に対して特定できます。

センタリング誤差は、標準交会法やステーション設置プラスの計算の一部である観測重量の算出に使用されます。機器/後視設置の精度を評価してそのおおよその値を設定します。

オフセットおよび杭打ち方向

距離オフセット測定を使用する場合は、左右の方向を選択します。詳しくは、[オフセット / 杭打ち方向](#)をご参照ください。

従来型機器の種類

一般測量機の測量スタイルでは、使用する機器のタイプを指定する必要があります。
以下の製造者によって製造されたモデルを選んでください。

- Trimble
- Leica
- Nikon
- Pentax
- Sokkia
- Spectra Precision
- Topcon
- Zeiss

観測値をキー入力したい場合には、「マニュアル」を選びます。

以下のSETタイプから1つを選びます。

- SET(基本) - Nikon 機器を使用する場合（使用する機器がNikon測量スタイルをサポートしないため）。機器の単位が一般測量 ソフトウェアの単位と一致することを確認してください。
- SET(拡張) - Sokkia 機器を使用する場合。

Trimble以外の機器を使用する際は、自動接続を無効にします。自動接続機能が使用するコマンドが、Trimble 製でない装置との通信を妨害することがあります。

Nikon NPL-352やそれに類似するモデルに接続する場合は、ボーレートを38400に設定してください。

Leica TPS1100と and TPS1200機器のサーボまたはロボティック測量用に測量スタイルを作成する

Leica TPS1100とTPS1200機器の測量スタイル設定はボーレートを除いて非常に似ています。

Leica 1100/1200機器の測量スタイルを作成するには:

1. Trimble Access メニューから「設定 / 測量スタイル」をタップします。
2. 「新規」をタップします。
3. 「システム名」フィールドに名前を入力します。
4. 「スタイルタイプ」フィールドで、「一般」を選択し「承認」をタップします。
5. 「機器」をタップします。
6. 「製造者」フィールドで「Leica」を選択します。

7. 「モデル」フィールドで、実行する測定の種類によって「TC1100サーボ (GeoCom)」または「TC1100 ロボティック (GeoCom)」を選択します。
8. 機器の設定に合わせて「ボーレート」と「パリティ」を設定します。
 - TPS1100には、ボーレートを「19200」、パリティを「なし」に設定します。
 - TPS1200にはボーレートを「115200」、パリティを「なし」に設定します。

「HA VAステータス更新」を2秒かそれより遅く設定することをお勧めします。それより早い頻度ですと機器との通信を干渉する可能性があります。

受け取り確認通知の送信についてのより詳しい情報は下記をご参照ください。

この他の設定はソフトウェアの用途によって異なります。必要に応じて設定してください。
9. 「承認」をタップし、「保存」をタップして変更を保存します。

サーボまたはロボティック測量用に Leica TPS1200 機器を設定する

サーボ測量とロボティック測量のどちらにおいても、一般測量はRCS (リモートコントロール測量)通信プロトコルを使用し、GeoCOMモードインターフェースを通じてLeica TPS1200 モデル機器と通信します。

TPS1200機器とLeica以外のコントローラを通信させるには、Leica GeoCOM ロボティック認証キーが必要です。キーがなくても機器に接続することは可能ですが、ロック、サーチ、面の変更、ポイントへの回転などの機能の多くは使用できません。

機器を設定するには、

1. Leica TPS1200 のメインメニューから、5 「設定...」を押します。そして4 「インターフェース...」を押します。
2. キーボードの矢印キーを使用して「GSI出力」、「RCSモード」、「ジョブのエクスポート」の3つの機器を一つ一つ反転表示し、必要に応じてF5「使用」を押して現在選択されている機器を取り消します。
3. キーボードの矢印キーを使用して「GeoCOMモード」を反転表示し、F5「使用」を押して「機器」を設定します。機器を「TCPS27」に設定し、ポート設定を行なう必要があります。現在表示されている機器は「TCPS27」ではないかもしれませんが、次のステップで設定を行ないます。
4. 正しい「機器」を設定するにはF3「編集」を押してから、F5「機器」を押します。「無線」タブが反転表示されるまでF6「ページ」を押し、それから矢印キーを使用して「TCPS27」を反転表示します。
5. F3「編集」を押して「TCPS27」の通信設定を行ないます。設定は以下の通りにしてください:
 - ボーレート = 115200
 - パリティ = なし
 - データビット = 8
 - ストップビット = 1

上記はLeica 1200 TCPS27無線機で使用されている標準設定で、これらのパラメータはLeica 1200機器に接続された基準局無線機でも使用されます。移動局無線機も同じパラメータに設定するようにしてください。

さらに移動局の無線機は「遠隔」、基準局の無線機は「基準局」に設定し、同じ「リンク」周波数にしてください。標準設定を使用すれば、これらのパラメータはすでに正しく設定されているはずですが、もし無線機同士が通信できない場合は設定を確認してください。

Microsoft (R) HyperTerminalを使用すると、コンピューターに接続した各無線機の通信を効率よくテストすることができます。

詳しい情報につきましてはLeicaの説明書やLeicaの再販店でお確かめください。

6. F1「保存」を押して正しい通信設定を保存します。継続するにはF1「Cont（次へ）」を押します。「GeoCOMモード」スクリーンが表示されます：
 - インターフェースの使用 = 「はい」
 - ポート = 「ポート1」
 - 機器 = 「TCPS27」
 - プロトコル = 「RS232 GeoCOM」

7. F1「Cont（次へ）」を2回押し、メインメニューに戻ります。

機器はTCPS27無線機を通じて通信するように設定されました。

メモ - TPS1200は、機器、無線機、一般測量ソフトウェアの通信設定さえ正しければ、機器画面の表示内容に関係なく通信することができます。

サーボまたはロボティック測量用に Leica TPS1100 機器を設定する

サーボ測量とロボティック測量のどちらにおいても、一般測量はRCS（リモートコントロール測量）プロトコルを使用して Leica TPS1100 モデル機器と通信します。

機器を設定するには、

1. Leica TPS1100 のメインメニューから、5「設定」を押します。そして2「通信モード」を押します。
2. 1「GSI パラメータ」を押してから、「ボーレート」を「19200」に、「プロトコル」を「なし」に、「パリティ」を「なし」に、「ターミネータ」を「CR/LF」に、そして「データビット」を「8」に設定します。
3. 「Cont（次へ）」を押して次に進みます。
4. 5「RCS（リモート）オン/オフ」を押します。「リモートコントロールモード」がオフになっていることを確認します。
5. 機器で「観測・記録」スクリーンを表示するには、F1「戻る」を2回押してから、F6「観測」を押します。

2「GeoCOMパラメータ」と4「RCS パラメータ」を設定する必要はありません。機器を「GeoCOMオンラインモード」にする必要も、RCSモードをオンにする必要もありません。

メモ - 一般測量は、機器が「観測・記録」スクリーンを表示しているときにのみ、機器と通信できます。起動時に機器が「観測・記録」スクリーンを表示するように

設定するには、Leica機器のメインメニューから、5、1、04 を選択します。「自動実行」を「観測・記録」に設定します。

一般測量 ソフトウェアは、自動角観測中に「ATR (自動視準・自動追尾)」モードの使用をサポートしません。「ATR」ステータスは角観測中更新されません。自動角観測中は「ATR」モードでなく「ロック」モードを使用してください。

メモ - お使いの機器のノンプリズム技術を利用するには、その機器をノンプリズムに設定します。一般測量では、「測定モード」を「機器のデフォルト」に設定します。または、ステータスバーの「ターゲット」アイコンをタップして、「ターゲットDR」を選択してそれに切り替えます。すると機器は自動的に反射鏡なし (DR)モードに設定されます。

メモ - 機器が反射鏡なし (DR) モードにあるときには、検索機能は利用できません。

Leica TC/TPS1100の測量スタイルは、TPS1100機器用に特別に設計されています。しかし、TC/TPS1100スタイルは同じプロトコルを使用する他の Leica TPS機器 (Leica TPS1200等)にも使用できることがあります。

Leica TPS1100 機器がデータを一般測量 ソフトウェアに記録するように設定

測定を自動的に開始し、データを一般測量 ソフトウェアに記録するように、Leica TPS1100 機器を設定できます。

メモ - 一般測量 ソフトウェアは、「記録」モードを[地形測定]使用中にしかサポートしません。

Leica機器でこの機能を使用できるようにするには、[データフォーマットの設定変更](#) と [データ送信のタイミングの設定変更](#) を行う必要があります。

データフォーマットの設定変更

一般測量 ソフトウェアに正しい情報が送信されるように記録用マスク (Rec-Mask) の設定を変更するには、

1. Leica TPS1100 のメインメニューから、5 「設定」を押します。そして2 「通信モード」を押します。
2. 05 「表示と記録」を押します。
3. F4 「記録用マスク」を押します。
4. 「定義」フィールドで、設定変更を行いたい「記録用マスク」を選択します。
5. 「マスク名」に適切な名前を入力します。
6. 「記録フォーマット」を「GSI16 (16文字)」に設定します。
7. 「一語目」は「ポイントID(11)」に設定されています。これは変更できません。
8. 「二語目」を「Hz (21)」に設定します。
9. 「三語目」を「V (22)」に設定します。
10. 「四語目」を「斜距離(31)」に設定します。
11. 「五語目」を「/ (空)」に設定します。
12. 「六語目」を「ポイントコード(71)」に設定します。この手順の実行は任意です。

機器からポイントコードを出力すると、[地形測定]フォームのコードフィールドのコードを置き換えます。

Leica 装置にポイントコードを入力するには、**表示マスク** を設定する必要があるかもしれません。

13. 「次へ」を押して次に進みます。

「表示と記録」のメインフォームには、上記の手順5で記録マスクに付けた名前と一緒に「記録用マスク」が表示されるようになります。

14. メインメニューに戻るには、「継続 / 戻る / 戻る」を押します。

データ送信のタイミングの設定変更

記録用マスクデータをRS232ポートに送信できるように、機器の設定を変更するには、

1. Leica TPS1100 のメインメニューから、5「設定」を押します。そして2「通信モード」を押します。
2. 「ジョブ測定」フィールドを「RS232 RS」に設定します。

上記の手順5で記録マスクに付けた名前と一緒に「記録用マスク」フィールドが表示されます。

3. ポイント測定開始の準備ができたので「測定・記録」スクリーンに戻るには、F6「測定」を押します。

これでLeica TPS1100機器は、Leica TPS1100機器のF1「すべて」が押されたときに測定後ポイント名やコード、測定詳細を一般測量の「地形測定」スクリーンに送信するように設定されました。

Leica機器に自動的に測定を開始させ、データをコントローラに保存させることができますのは、一般測量ソフトウェアでは「地形測定」からだけです。

ご使用の機器のモデル（ファームウェアが影響することもあり）によっては、一般測量ソフトウェアの設定を変更する必要があるかもしれません。データを受信したコントローラからの受け取り確認通知を必要とするモデルもあるからです。

機器が「通信エラー：応答に誤りあり。」という通信エラーを報告し、機器のポイント名が自動増分しなかった場合、それは機器が受け取り確認通知を要求していることを意味します。

受け取り確認通知を送信するには、Leica スタイルで、または「地形測定 / オプション」で「受け取り確認通知を送信」オプションを選択します。

メモー 「受け取り確認通知を送信」チェックボックスにチェックマークを入れた場合、一般測量ソフトウェアのステータスラインはオフになり、機器からの「ロックステータス」情報が変わってもターゲットアイコンは更新されなくなります。「ロックステータス」は機器パネルで確認できます。

一般測量ソフトウェアで、「保存前に表示」フィールドの設定を必要に応じて変更します。

- 「保存前に表示」がオンになっている場合、測定詳細が表示され、観測を保存する前にコードフィールドの変更が可能です。
- 「保存前に表示」がオフになっている場合、測定詳細が僅かの間表示されてから、観測が保存されます。

メモ -

- 一般測量 ソフトウェアが読み取るのは、上記のように記録11、21、22、31、71だけです。その他の記録は無視されます。
- 「ポイントコード」を注釈するコードフィールドを、Leica ソフトウェアから一般測量 ソフトウェアに送信できます。
- 「コード」を注釈するコードフィールドは、Leica ソフトウェアから一般測量 ソフトウェアに送信できません。
- ポイント名は必ずLeicaソフトウェアで定義してください。「地形測定」のポイント名を毎回書き換えます。「保存前に表示」がオンになっている場合、ポイント名を変更することができます。
- 「ポイントコード」がLeica ソフトウェアで定義されている場合、それは「地形測定」フォームのコードを毎回書き換えます。
- 「ポイントコード」がLeica ソフトウェアで定義されていない場合、「地形測定」フォームのコードは変更されません。
- 一般測量 ソフトウェアで「保存前に表示」がオンになっている場合、観測が保存される前にコードを変更できます。
- 「自動正・反観測」を使用すると、一般測量 ソフトウェアは反の面でポイント名の自動増分を行いません。ポイント名がLeica機器から送信されている場合はこの機能は作動しません。「自動正・反観測」機能を利用するには、Leica 機器で正しいポイント名を設定する必要があります。

表示マスクの設定変更

機器で「ポイントコード」フィールドを使用できるように表示マスクを設定するには、

1. Leica TPS1100 のメインメニューから、5「設定」を押して、1「機器設定」を押します。
2. 05「表示と記録」を押します。
3. F3「表示マスク」を押します。
4. 「定義」フィールドで、設定変更を行いたい「表示マスク」を選択します。
5. 「マスク名」に適切な名前を入力します。
6. ポイントコードフィールドを表示したい位置にある「名前」を「ポイントコード」に設定します。
7. 他の「名前」値も必要に応じて設定します。
8. 「次へ」を押して次に進みます。
「主表示と記録」のフォームには、上記の手順5で表示マスクに付けた名前を伴う「表示マスク」が表示されるようになります。
9. メインメニューに戻るには、「継続 / 戻る / 戻る」を押します。

地形ポイント設定を設定する

地形ポイントは、ポイントの測定と保存に関し、あらかじめ設定された方法です。測量スタイルの作成や編集を行う際、この種類のポイントを設定します。

測量スタイルを設定するには、Trimble Access メニューから「設定/測量スタイル/地形ポイント」をタップします。

測定表示 フィールドを使用し、観測がコントローラー上でどのように表示されるかを設定します。

「ポイント自動ステップ量」フィールドを使用して、自動ポイント番号付けに対する増加度を設定します。標準は「1」ですが、より大きい度合いや負の度合いを使用することもできます。

「保存前に表示」チェックボックスにチェックマークを入れて、観測が保存される前にそれを表示します。

従来型機器への自動接続

初期設定では、Trimble Accessソフトウェアは、ソフトウェアの起動とともに、自動的に機器への接続を試みます。

メモ - Trimble 製でない装置に接続するには、測量を開始することで接続を強制する必要があります。Trimble以外の機器を使用する際は、自動接続を無効にします。自動接続機能が使用するコマンドが、Trimble 製でない装置との通信を妨害することがあります。

自動接続設定の設定

自動接続オプションを設定するには、以下のうちのいずれかを実行します：

- 装置を接続する前にステータスバーの自動接続アイコンをタップします。
- Trimble Access メニューから、設定をタップしてから、さらに接続/自動接続を選択します。

Trimbleの従来型機器のうち接続先として自動的に接続可能なものは、次の各グループにまとめてあります：

- Trimble VX Spatial Station または Trimble S Series トータルステーション
- Trimble SX10 スキャン-タラステーション
- Trimble 5600/3600 トータルステーション

これらの種類の機器のうちの一つだけに接続する場合、接続先として使用しない機器タイプの自動接続を常に無効にしておく（該当チェックボックスの選択を解除してください）ことで、自動接続時間を短縮します。

サポートされている他社製WindowsPCでTrimble Accessソフトウェアを実行中に、そのPCの内蔵GPS受信機に接続するには、適切なCOMポートを「内部GPS」フィールドから選択して下さい。

自動接続オプション画面から、必要な接続方法のボタンをタップし、該当する設定画面に移動します。

- Bluetooth
- Wi-Fi
- 無線

設定からワイヤレス接続を設定することもできます。Trimble Access メニューから、設定をタップしてから、さらに接続を選択し、さらに接続方法を選びます。

機器へ接続する

ソフトウェアが機器への自動接続を試みている間、自動接続アイコンが点滅します。アイコンは機器の種類ごとに異なるものが用意されています。


Trimble 装置に自動接続するには、ソフトウェアは各タイプの装置に対する接続プロトコルの集合 (サイクル) の中を一周する必要があります。サイクル内を一周し、機器に接続するのにかかる時間は、接続を試みたときにソフトウェアが自動接続サイクル内のどこにいるかによって長くなったり短くなったりします。

自動接続機能が接続を試みるまで待つ必要はありません。接続を強制するには、測量スタイルを選択して、そこで接続を開始します。

PIN機能が有効にされた状態では、Trimble トータルステーションに接続する際、機器のアンロック画面が表示されます。PINを入力し、承認をタップします。

自動接続の一時的な無効化

機器の機能を使用し、トータルステーションとの接続を切断すると、自動接続が一時的に無効になります。

自動接続アイコンが複数のアイコンと赤い「X」印  を表示するときは、装置グループすべてに対して自動接続がオフになっていることを意味します。

自動接続を再度有効にするには、自動接続アイコンをタップします。自動接続が一時的に無効になっている場合、1回タップすると再度有効にできます。2回タップすると自動接続オプション画面が表示されます。

ロボティック測定の準備を行う

ロボティック測量に備えてTrimble サーボトータルステーション を準備するには、機器の電源がオンになっており、水平設置されていること、無線が正しく設定されていること、そして場合によっては検索ウィンドウが定義されていることなどが必要です。

機器が水平設置され、無線が正しく設定されており、自動中心検索ウィンドウを使用している場合には、「始動」ボタンを押すことで機器をロボティック測量のために起動できます。

Trimble サーボトータルステーションで一般測量ソフトウェアを使用せずに無線チャンネルとネットワークIDを設定するには、機器の反メニューの表示から「無線設定」を選択します。詳しくは、お使いの機器用のドキュメンテーションをご参照ください。

メモ -

- 一般測量ソフトウェアが機器に接続されると、内蔵無線機設定が設定されます。移動局測量を開始すると、遠隔無線機設定は設定されます。
- 一般測量は、オンボードプログラム使用中のTrimble サーボトータルステーションとは通信できません。機器のオンボードプログラムを終了したら、「セットアップ」メニューから「終了」を選択して、「接続待ち」メニューに戻ります。

ロボティック操作の準備ができているコントローラを一時停止すると、それは節電のためにオフになります。内蔵無線機はオンのままなので、移動局測量を開始すると移動局無線機は機器と通信できます。

詳細については [無線機設定](#) を参照してください。

ロボティック測量に備えてトータルステーションを準備する

1. ケーブルまたはBluetoothワイヤレス技術を使用し、Trimbleロボティックトータルステーションにコントローラを接続します。

Trimble CUコントローラを使用する場合は、コントローラをトータルステーションに取り付けてから、さらにトリガーボタンを押して機器とコントローラをオンにします。

2. 一般測量ソフトウェアを機動し、[機器に接続](#)します。
3. 機器を水平にした後、水平調整画面で受諾をタップします。補正画面や測量基本画面が表示される場合、Escをタップすると終了できます。
4. Trimble Access メニューから、[設定/接続/無線設定](#)をタップします。
5. 「無線チャンネル」と「ネットワークID」を設定してから、「承認」をタップします。外付け無線機を使用するときは、コントローラ上で無線機ポートの設定を再設定する必要があります（[コントローラを外部無線機と組み合わせて使用](#)をご参照ください）。
6. 以下の1つを行います。
 - [自動中心検索ウィンドウ](#)を使用する予定がある場合には、電源キーを押してコントローラを一時停止します。この時点では、検索を定義する必要はありません。
 - 検索ウィンドウを設定するには：
 - a. メインメニューから、「測量 / ロボティック」を選択します。
 - b. 今定義するを選択して、承認をタップします。
 - c. 検索ウィンドウの左上の角に機器を向けてOK.をタップします。
 - d. 検索ウィンドウの右下の角に機器を向けて「OK」をタップします。
 - e. 指示が表示されたら、機器からコントローラを取り外し、OKをタップします。

Trimble CUコントローラを使用する場合は、コントローラを機器から外して、ロボティックホルダーに取り付けます。

一般測量ソフトウェアは、機器の無線機に自動的に接続します。これで、ステーション設置を実行する準備ができました。

ロボティック測量に備えてTrimble 5600機器を準備する

1. Trimble 5600 機器にTrimble CU が取り付けられている状態で「始動」ボタンを押して、機器とコントローラをオンにします。
2. 一般測量ソフトウェアを起動し、機器を水平にした後、水平調整画面で「受諾」をタップします。「補正」画面や「測量基本」画面が表示される場合、「Esc」をタップすると終了できます。
3. Trimble Access メニューから、「設定 / 接続 / 無線設定」をタップします。
4. 「無線チャンネル」と「ステーションアドレス」、「リモートアドレス」を設定してから、「承認」をタップします。
5. 以下の1つを行います。
 - 検索ウィンドウを設定するには、
 - a. メインメニューから、「測量 / ロボティック」を選択します。
 - b. 検索ウィンドウの左上の角に機器を向けて「OK」をタップします。
 - c. 検索ウィンドウの右下の角に機器を向けて「OK」をタップします。
 - d. 「OK」をタップして、ロボティック操作の準備ができていないコントローラを一時停止します。
 - **自動中心検索ウィンドウ** を使用する予定がある場合には、Trimble CUの電源キーを押してコントローラを一時停止します。この時点では、検索ウィンドウを定義する必要はありません。
6. コントローラを機器から外して、ロボティックホルダーに取り付けます。
 - a. Trimble CUホルダーか 0.4m 4ピン ヒロセケーブルを使用してリモート無線機のポートAにTrimble CUを接続します。
 - b. アクティブターゲットをオンにして、リモート無線機のポートBに接続します。
7. Trimble CU の電源キーを押します。一般測量 は自動的に機器無線に接続して、水平設置スクリーンを表示します。要求された場合には、機器を水平に設置して「承認」をタップします。

これで、ステーション設置を実行する準備ができました。

メモ - 5600 は、コントローラの取り外しを補償するために初期化を再び行います。

ステーション設置 — 概要

従来式の測量では、ステーション設置を行い、機器の方向を正しく設定する必要があります。

メモ - 「回転」または「ジョイスティック」機能を使用してサーボやロボティック機器を回転させるには、現在のステーション設置が完了している必要があります。

具体的な要件に合わせ、正しいステーション設置を選択します：

以下を選択し...	次の場合...
ステーション設置	標準ステーション設定を行いたい場合、またはトラバース測量を行う場合。
ステーション設置プラス	複数の後視ポイントに対する観測を行うことで、ステーション設置を行いたい場合。
交会法	機器ポイントの座標が不明な場合で、既知の後視ポイントに対する観測を行うことで座標を突き止めることが可能なとき。
参照ライン	基線を基準とした占有ポイントの位置を確立したい。
ステーションのスキヤン	Trimble SX10 スキャン-外ステーションと座標を持たないポイントにある機器を利用して、スキヤンやパノラマをキャプチャしたい。
前回の設定を使用してください	前回行ったステーション設置がまだ有効であることが確実な場合、かつそのステーションからポイントの観測を継続したいとき。

ステーション設置が完了すると、測定メニューに新規<station setup>オプションが表示されます。このオプションを選択すると、測量を終わらせずに、前回設定したものと同一タイプのステーション設置を行うことができます。違うタイプの設置を行うには、**測量を終了**する必要があります。

ステーションの座標と機器の高さ


2Dまたは地物測量においては、「機器高」のフィールドをヌルのままにします。仰角は計算されません。縮尺のみの投影を使用する場合以外は、座標系定義でプロジェクト高を定義する必要があります。一般測量ソフトウェアは、測量した地表距離を楕円体距離に縮小したり、2D座標を算出したりするのにこの情報を必要とします。

リンクファイルからポイントを利用できる場合には、ジョブに対するリンクファイルを選択して、「機器ポイント名」あるいは「後視ポイント名」フィールドにポイント名を入力します。ポイントは自動的にジョブにコピーされます。

機器ポイントや後視ポイントの座標を確定できない場合には、後で座標をキー入力するか、GNSSを使用して測量することができます（有効なGNSSサイト較正が行われることを条件とする）。そのステーションから測量されたポイントの座標はその時計算されます。

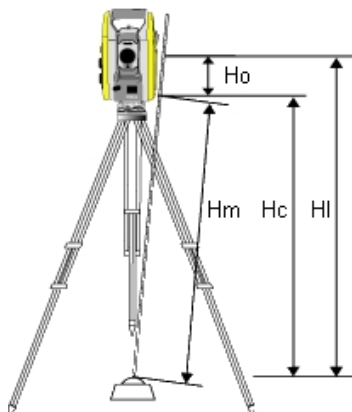
機器ポイントを後で入力する場合には、「重複ポイント」フォームで元の機器ポイントの上書きを選択します。そのステーションから測定されたポイントの座標はその時計算されます。

ポイントマネージャを使用して機器ポイントや後視ポイントの座標を編集することができます。その場合、そのステーション設置位置を使用して計算されたすべてのレコードの位置が変わる可能性があります。

Trimble トータルステーションシリーズ機器の底部の刻み目までを測定するとき、をタップして、「底部の刻み目」を選択してください。機器底部の刻み目の隆起部分までの高さを入力します。一般測量は、この測定済み勾配値を真鉛直に対して修正し、オフセット (H_0) を追加してトラニオン軸に対して真鉛直を計算します。

メモ - 「底部の刻み目」を選択すると、入力できる最小の斜距離 (H_m) は0.300 mになります。これは物理的に測定できるほぼ最小の斜距離です。この最小の斜距離が低すぎる場合は一番上のマークまで測定してください。

詳細に関しては、以下の数値と表を参照してください。



項目	定義
H_o	底部の刻み目からトラニオン軸までのオフセット。オフセットの値は、接続されている機器によって異なります。次の表を参照してください。
H_m	測定した斜距離
H_c	スロープから真鉛直に修正された H_m 。
H_l	$H_c + H_o$ 。真鉛直の機器高

接続された機器	オフセット値
Trimble VX Spatial Station または Trimble S Series トータルステーション	0.158m
Trimble Sシリーズトラバースプリズム	0.158m
Trimble SX10 スキャントータルステーション	0.138m

ステーションデータをTrimble 5600とATS機器に読み込む

Trimble 5600またはATS 機器で「ステーション設置」を完了すると、一般測量ソフトウェアはステーション情報を機器に読み込みます。

メモ -

- この機器は、機器高ヌルを受け入れません。一般測量 ソフトウェアで機器高がヌルに設定されていると、ソフトウェアは、ラベルV, 50 に「0」を書き入れ、ラベルPV, 52の「ビット1」を削除します。
- 機器は、水平距離ヌルを受け入れません。一般測量 ソフトウェアは、機器と後視ポイント（「キー入力 - 方位角」または「角度のみ」、「水平角のみ」後視観測）の間の水平距離を計算できないので、ソフトウェアはラベル「PV, 51」に「0」を書き込みます。

ステーション設置

一つの後視に対して標準ステーション設置を行う場合や、トラバース測量を行う場合は、ステーション設置を選択します。複数の後視ポイントを測定したいときは、[ステーション設置プラス](#)を使用します。

ステーション設置オプション

「オプション」をタップし、「ステーション設置」を設定して好みの作業方法に合わせます。

初期設定のポイント名のほか、初期設定の高さ、初期設定の機器座標および初期設定の方位角を設定できます。初期設定の機器座標および初期設定の方位角は、機器ポイントが既に座標が付けられていない場合で、かつ後視への方位角が算出できないときにのみ使用されます。

既定のポイント名

「参照ポイント名」オプションは、ステーション設置が実行されるたびに、機器名と後視ポイント名フィールドの標準値を決定します。次に該当する場合：

- 機器と後視ポイントに常に同じ名前を使用する場合、「最後に使用したポイント」を選択します。標準機器座標を常に使用する場合や、同じ既知ポイント上で繰り返し設定を行う場合にもこれを使用します。
- トラバースタイプの測量を行っている場合、「トラバース」を選択します。新しいステーション設置を開始すると、標準設定に従って機器は、「機器ポイント名」に最後に行ったステーション設置から観測した最初の前視ポイントを、「後視ポイント名」に最後のステーション設置で使用した機器ポイント名を使用します。
- ステーション設置を実行するたびに機器名と後視ポイント名をキー入力または選択したい場合には、「なし」を選択します。
- 機器のポイント名を自動的に1ずつ増やすには、自動増分を選択します。

これらは標準値でしかありません。通常の作業過程に合うオプションを選択してください。どのステーション設置においても標準値を上書きできます。

メモ - 最後に使用した数値」と「最後の数値を使用」を混同しないよう気を付けてください。「最後に使用した数値」オプションは、新規の局設定に適用されます。最後の数値は、異なるジョブをまたぐ形で使用されます。最後の数値を使用」メニューオプションは、最後の局設定を回復させます。新たな局設定は実行されません。

既定の高さ

「標準高」オプションは、ステーション設置が実行されるたびに、機器名と後視ポイント名フィールドの標準値を決定します。

- 機器と後視ポイントに常に同じ高さを使用する場合、「最後に使用したポイント」を選択します。標準機器座標を常に使用する場合や、同じ既知ポイント上で繰り返し設定を行う場合にもこれを使用します。このオプションは、「参照ポイント名」オプションを「最後に使用したポイント」に設定したときにだけ使用できます。

- Trimbleのトラバースキットを使用している(最後に測定した前視と機器高を、新しい機器高と後視高として使用するために)場合、「前進」を選択します。このオプションは、「参照ポイント名」オプションを「トラバース」に設定したときにだけ使用できません。
- ステーション設置を行うたびに新しい機器高と後視高をキー入力したい場合、「なし」を選択します。

既定の機器座標

機器ポイントが存在しない場合、参照機器座標が使用されます。これは、ローカル座標系を使用して作業をするのに機器を常に(0, 0, 0)または(1000N, 2000E, 100E1)座標に設定するような場合、非常に便利です。「参照機器座標」を「なし」に設定すると、ステーション設置実行時に存在しない機器ポイントの座標をキー入力できます。

メモ - 常に機器を既知ポイントに設定する場合、「既定の機器座標」フィールドをゼロに設定します。そうすることで、機器ポイント名の名前を間違えて入力した場合でも、誤って既定値が使用されないようにすることができます。

既定の方位角

既定の方位角を設定できます。方位角を機器と後視ポイントとの間で計算できない場合に、この値が使用されます。

メモ - 常に機器を既知ポイントにセットアップし、既知の方位角を使用した上で、「既定の機器座標および既定の方位角」フィールドの設定をゼロのままにします。そうすることで、機器や後視ポイントの名称を間違えて入力した場合でも、誤って既定値が使用されないようにすることができます。

後視の測定

一般測量ソフトウェアは通常、測量における自分の位置を見定めるため、後視ポイントを測定することを前提とします。後視への測定を必要としない測量作業を行う際には、下記を消去します。

オプションの2ページ目にある後視の測定チェックボックス。ソフトウェアは、現在の機器の方向を方位角として使用し、Backsightxxxx (例えばBacksight0001など、xxxxは一意的な接尾辞) という仮想後視を自動的に作成します。

標準的なステーション設置を実行するには

1. メインメニューから、「測量 / <スタイル名> / ステーション設置」を選択します。スタイルが一つしかない場合には、それが自動的に選択されます。


トリンブル機器以外の機器を使用する場合には、コントローラを機器に接続する **以前に**、正しい測量スタイルを選択する必要があります。そうしないと機器とコントローラが接続しないことがあります。

2. 機器に関連する **補正** を設定します。


「補正」フォームが現れない場合には、「ステーション設置」スクリーンで「オプション」をタップして補正を設定します。起動時に「補正」を表示させるには、「起動」オプションで「補正を表示させる」を選択します。

機器によっては、一般測量が様々な補正 (PPMやプリズム定数、曲率と屈折) を正しく適用したかどうかを自動的にチェックします。ステーション設定」を選択すると、確認されたものとされなかったものを示すメッセージがステータスラインに表示されません。補正が2度適用されたことを一般測量ソフトウェアが探知すると、警告メッセージが現れます。5600・3600機器スタイルの使用時には、すべての補正は一般測量が適用します。

3. 機器ポイント名と機器高度を入力します。ポイントがデータベースに存在しない場合には、それをキー入力するか、あるいはそれを空白のままにします。

Trimble トータルステーションシリーズ機器の底部の刻み目までを測定するとき、 をタップして、「底部の刻み目」を選択してください。機器底部の刻み目の隆起部分までの高さを入力します。一般測量は、この測定済み勾配値を真鉛直に対して修正し、オフセット (H_0) を追加してトランニオン軸に対して真鉛直を計算します。詳しくは、[ステーション設置 — 概要](#)の図表を参照してください。

4. 後視ポイント名とターゲット高を入力します。ポイントに座標がない場合、方位角をキー入力が可能です。

Trimbleプリズムベースの底部の刻み目までを測定するとき、 をタップして、「底部の刻み目」を選択してください。詳しくは、[ステーション設置 — 概要](#)の図表を参照してください。

方位角がわからない場合には、適当な値を入力しておいて、レビュー時に方位角レコードを編集できます。

5. 「方法」フィールドでオプションを選択します。オプションは以下の通りです。

- 角度と距離 — 水平角と垂直角、斜距離の測定
- 観測平均化 — 水平角と垂直角、斜距離を予め定められた回数観測します。
- 角度のみ — 水平角と垂直角の測定
- 水平角のみ — 水平角のみの測定
- 角度オフセット - 斜距離を最初に測定し、機器の位置を再決定してから水平角、垂直角を測定します。
- 水平角オフセット - 垂直角と斜距離を最初に測定し、機器の位置を再決定してから水平角を測定します。
- 垂直角オフセット - 水平角と斜距離を最初に測定し、機器の位置を再決定してから垂直角を測定します。
- 距離オフセット - ポイントにアクセスできないときは、ターゲットから目標までの 左・右、中・外または垂直距離オフセット を入力します。それからオフセット目標への水平角と垂直角と斜距離を測定します。

オフセット法を使用している場合は、「オプション」をタップして、[オフセット・杭打ち方向表示](#)を設定します。Autolockテクノロジーを使用し、オフセットポイントを測定するときは、「オフセット用にAutolockをオフにする」のチェックボックスを選択します。有効になっていると、オフセット測定中にオートロック技術は自動的に無効になり、測定が終了すると再度有効になります。

6. 後視ターゲットの中心に照準を定めて、「観測」をタップします。
「保存前に表示」チェックボックスを選択して、観測が保存される前にそれを表示します。
7. オートF1/F2が有効になっている場合：
 - a. 「保存」をタップしてF1観測を保存します。機器の表示が変わります。
 - b. 後視ターゲットの中心をねらって、「測定」をタップします。
8. ステーション設置の残差が許容値内であれば、「保存」をタップします。残差とは、既知ポジションと、観測された後視ポイントのポジションの差です。
表示を変更するには、測定情報の左にある表示ボタンをタップします。

ステーション設置が完了しました。

さらに詳しい情報

[ロボティック測定の準備を行う](#)

[ステーション設置 - 概要](#)

[ステーション設置プラス](#)

[交会法](#)

[トラバース](#)

[高度な測地系サポート](#)

ステーション設置プラス

一般測量では、「ステーション設置プラス」を使用すると、1つまたは複数の後視ポイントの観測を行うことで、ある既知ポイント上にステーション設置を行うことができます。

警告 - ステーション設置ポイントが調整予定のあるトラバースステーションである場合には、後視ポイントの一つだけ測定します。その他のポイントに対する「後視」チェックボックスからチェックマークを外すことで、それらは前視ポイントとして測量されます。

更に詳しい情報については、下記を参照してください。

[ステーション設置プラスの実行中](#)

[観測のスキップ](#)

[「ステーション設置 - 残差」スクリーン](#)

[「ポイント - 残差」スクリーン](#)

[「ポイント詳細」スクリーン](#)

[「ステーション設置結果」スクリーン](#)

ステーション設置プラスの実行中

1. メインメニューから「測量 / <スタイル名> / ステーション設置プラス」を選択します。


2. 機器に関連する **補正** を設定します。

「補正」フォームが現れない場合には、「オプション」をタップして、「開始時に補正を表示する」オプションを選択します。

3. 機器ポイント名を入力します。ポイントがデータベースに存在しない場合には、それをキー入力するか、あるいはそれを空白のままにします。


機器ポイントの座標がわからない場合には、既知ポイントに **交合法** を実行します。それが座標を提供してくれます。

4. 必要に応じて機器高を入力し、「承認」をタップします。

Trimble トータルステーションシリーズ機器の底部の刻み目までを測定するとき、 をタップして、「底部の刻み目」を選択してください。機器底部の刻み目の隆起部分までの高さを入力します。一般測量は、この測定済み勾配値を真鉛直に対して修正し、オフセット (Ho) を追加してトラニオン軸に対して真鉛直を計算します。詳しくは、**ステーション設置 — 概要**の図表を参照してください。

警告 — これより先に進む前に、「オプション」をタップして、「正・反順」設定が正しいことを確認します。一度ポイントの測量を始めると設定を変更することはできません。

5. 最初の後視ポイント名と、必要であればターゲット高を入力します。ポイントの座標がない場合には、方位角をキー入力できます。

Trimbleプリズムベース上の底部の刻み目を測定するときは、 をタップした後、**底部の刻み目**を選択します。詳しくは、**ステーション設置 — 概要**の図表を参照してください。

メモ - ステーション設置プラス中に**前視**ポイントも含めるには、「後視」チェックボックスからマークを外します。前視ポイントはステーション設置の結果に影響を与えません。

6. 「方法」フィールドでオプションを選択します。

7. ターゲットを目視して、「観測」をタップします。

「ステーション設置 — 残差」スクリーンが表示されます。

次に行う操作につきましては次節をご覧ください。

ヒント - 観測が中断されることが予想される場合は、**中断されたターゲット観測**を選択します（例：交通量の多い場所での測定など）。

観測のスキップ

「自動角観測」を使用中には、遮蔽されたターゲットを自動的にスキップするようにソフトウェアを設定することができます。

機器がポイントを測定できず、「遮蔽されたターゲットをスキップ」が**有効**になっている場合は、ポイントをスキップし、角観測リストの次のポイントへ移ります。

機器がポイントを測定できず、かつ「遮られた前視」が無効になっていると、60秒後に、プリズムが遮られている旨のメッセージが表示されます。一般測量ソフトウェアは、そのポイントを省略するよう指示されるまで、ターゲットを測定しようとし続けます。これを行うには、プリズムが遮られている旨のメッセージに対して「OK」をタップした後、「一時停止」をタップし、さらに「スキップ」をタップします。

一般測量ソフトウェアがポイントがスキップされた角観測リストの最後に到達すると、以下のメッセージが現れます。

「スキップしたポイントを観測しますか？」

「はい」をタップすると、その角観測中にスキップしたポイントを観測します。必要であれば、再び観測をスキップできます。「いいえ」をタップすると角観測は終了します。

角観測で1つのポイントを一度スキップすると、その後すべての角観測でそのポイントを観測するかどうかを尋ねます。

正面と背面のペアからの観測のうち1回の観測がスキップされると、一般測量ソフトウェアは自動的に使用していない観測を削除します。削除された観測は一般測量データベースに保存され、削除を取り消すことができます。削除を取り消した観測はオフィスソフトウェアで処理することができますが、一般測量ソフトウェアは自動的にMTA記録を再度計算しません。

後視観測は「遮蔽されたターゲットのスキップ」オプションを使用してスキップすることはできません。

「ステーション設置 - 残差」スクリーン

「ステーション設置 - 残差」スクリーンにはステーション設置で観測したそれぞれのポイントの残差が列記されます。残差とは、既知ポジションと、観測された後視ポイントのポジションの差です。

「ステーション設置 - 残差」スクリーンで以下を実行できます。

- より多くのポイントを観測するには、「+ポイント」をタップします。一般測量のみの測量では、1つの観測が完了すると、一般測量ソフトウェアは次の点へのナビゲーション情報を表示できるようになり、「ナビゲート」ソフトキーを使用できるようになります。「ナビゲート」をタップし、他の点へナビゲートします。GNSS / GPS受信機に接続している場合や、GPSを内蔵したTrimbleコントローラを使用している場合は、一般測量ソフトウェアは任意のポイントのナビゲーション情報を表示することができ、ナビゲート・ソフトキーも使用することができます。「ナビゲート」をタップし、他の点へナビゲートします。
- ステーション設置の結果を表示するには、「結果」をタップします。
- ステーション設置を保存するには、「結果」をタップしてから、「保存」をタップします。
- ポイントの詳細を表示・編集するには、ポイントをハイライトして「詳細」をタップします。
- あるポイントに対する観測各回の残差を表示・編集するには、リスト内でポイントを一度タップします。
- ポイントへの角観測を開始するには、「正反終」をタップします。

ヒント

- リスト内の項目を反転表示するには、それを最低0.5秒押し続けます。
- コラムを昇順・降順に並び替えるには、コラムのヘッダーをタップします。「ポイント」コラムのヘッダーをタップすると、ポイントを昇順または降順の観測順に並び替えます。
- 残差表示を変更するには、「残差」スクリーンのドロップダウン一覧からオプションを選択します。
- ポイントまでナビゲートするには「+ ポイント」をタップし、「ナビゲート」をタップします

メモ -

- データベースにまだ存在しない前視ポイントは、「残差」フォームでは残差を持ちません。
- ステーション設置に同じポイントを再び追加することはできません。既に測定されたポイントへの測定を再び実行するには、「正反終」を選択します。詳細については、「[ステーション設置プラス](#)」または「[交会法](#)」での角観測を参照してください。

「ポイント - 残差」スクリーン

「ポイント - 残差」スクリーンにはステーション設置でのポイントに対する観測各回の残差が列記されます。

「ポイント - 残差」スクリーンを使用して以下を行います。

- 観測を無効にするには、それをハイライトして「使用」をタップします。
- 観測の詳細を表示するには、それをハイライトして「詳細」をタップします。
- 「ポイント - 残差」スクリーンに戻るには、「戻る」をタップします。

メモ - ポイントに対して正・反観測の両方を実行した場合、正または反での観測をオフにするとそれに対応する反または正での観測もオフになります。

警告 - 後視ポイントへの観測のいくつか(全てではなく)をオフにすると、交会法の解は偏り、各後視ポイントが異なる観測数を持つようになります。

「ポイント詳細」スクリーン

「ポイント詳細」スクリーンを使用して以下を行います。

- ステーション設置のポイントに対する平均観測を表示します。
- あるポイントへの全観測に対するターゲット高とプリズム定数またはそのいずれかを変更します。

「ステーション設置結果」スクリーン

「ステーション設置結果」スクリーンは、ステーション設置の結果に関する情報を表示します。

ステーション設定を完了させ、結果を保存するには、保存をタップします。「ステーション設置プラス」の実行中、「結果」スクリーンで「保存」をタップするまでは、ジョブに何も保存されません。

さらに詳しい情報

[ロボティック測定の準備を行う](#)

[ステーション設置 — 概要](#)

[「ステーション設置プラス」または「交合法」での角観測](#)

[高度な測地系サポート](#)

[交合法](#)

[トラバース](#)

「ステーション設置プラス」または「交合法」での角観測

ここでは、「ステーション設置プラス」または「交合法」の実行中に複数回の角観測を行う方法を説明します。

角観測は下記のどちらかから構成されます。

- 正のみの観測のセット
- 組み合わせられた正・反観測のセット

「ステーション設置プラス」または「交合法」を使用して、角観測に含みたいポイントを測量します。角観測リストが構築されたら「正反終」をタップします。

一般測量 ソフトウェアは以下を行います。

- 必要な場合に正・反を切り替えるように促します。サーボ駆動の機器ではこれは自動的に行われます。
- 観測したポイントそれぞれに対して正しいポイント詳細を既定値とします。
- 結果を表示します。それから悪質のデータを削除できます。

更に詳しい情報については、下記を参照してください。

[角観測リストの構築](#)

[角観測の実行](#)

[観測のスキップ](#)

[「残差」スクリーン](#)

[「ポイント — 残差」スクリーン](#)

[「ポイント詳細」スクリーン](#)

[自動角観測](#)

角観測リストの構築

角観測リストは、角観測で使用されるポイントを含みます。ポイントが「ステーション設置プラス」または「交合法」に追加されるたびに、一般測量は自動的にこのリストを作成します。更に詳しい情報については、「[ステーション設置プラス](#)」または「[交合法](#)」をご参照ください。

角観測リストが完成したら、「正反終」をタップします。一般測量は、角観測の次のポイントの測量を促します。

メモ -

- 角観測リストは編集できません。「正反終」をタップする前に角観測に含めたいポイントすべてを観測したことを確認してください。
- 「角観測」スクリーンの最上部には、機器が正・反のどちらにあるか、そして角観測の現回数と角観測の総回数(カッコ内に表示)が示されます。例えば、スクリーンが「正(1/3)」と表示している場合、機器が正の面にあり、角観測が3回行われるうちの1回目であることを意味します。
- ステーション設置アッププラスまたは交合法では、1ラウンドの最大ポイント数は25です。

角観測の実行

角観測リストが構築されたら、「正反終」をタップします。一般測量は、角観測の次のポイントに対して既定ポイント名とターゲット情報を入力します。ポイントを測定するには、「測量」をタップします。角観測のすべての観測が完了するまでこれを繰り返します。

すべての観測が完了すると、一般測量は「[残差](#)」スクリーンを表示します。

メモ -

- サーボまたはロボティック機器を使用するとき、機器がターゲットに正確に照準を合わせたことを確認します。必要であればそれを手動で行います。自動的に正確に照準を合わせることできる機器もあります。機器の仕様に関する詳細については、機器の製造者の文書を参照してください。
- サーボまたはロボティック機器を使用して、既知(調整された)ポイントを測定するには、「回転」をタップします。
または、自動追尾機器を使用している場合には、測量スタイルの「サーボ自動回転」フィールドを「HAとVA」または「HAのみ」に設定すると、機器は自動的にポイントの方向に回転します。
- 「観測」スクリーンで「Esc」をタップすると、現在の角観測は放棄されます。

観測のスキップ

「自動角観測」を使用中には、遮蔽されたターゲットを自動的にスキップするようにソフトウェアを設定することができます。

機器がポイントを測定できず、「遮蔽されたターゲットをスキップ」が有効になっている場合は、ポイントをスキップし、角観測リストの次のポイントへ移ります。

機器がポイントを測定できず、かつ「遮られた前視」が無効になっていると、60秒後に、プリズムが遮られている旨のメッセージが表示されます。一般測量ソフトウェアは、そのポイントを省略するよう指示されるまで、ターゲットを測定しようとし続けます。これを行うには、プリズムが遮られている旨のメッセージに対して「OK」をタップした後、「一時停止」をタップし、さらに「スキップ」をタップします。

一般測量ソフトウェアがポイントがスキップされた角観測リストの最後に到達すると、以下のメッセージが現れます。

「スキップしたポイントを観測しますか?」

「はい」をタップすると、その角観測中にスキップしたポイントを観測します。必要であれば、再び観測をスキップできます。「いいえ」をタップすると角観測は終了します。

角観測で1つのポイントを一度スキップすると、その後すべての角観測でそのポイントを観測するかどうかを尋ねます。

正面と背面のペアからの観測のうち1回の観測がスキップされると、一般測量ソフトウェアは自動的に使用していない観測を削除します。削除された観測は一般測量データベースに保存され、削除を取り消すことができます。削除を取り消した観測はオフィスソフトウェアで処理することができますが、一般測量ソフトウェアは自動的にMTA記録を再度計算しません。

後視観測は「遮蔽されたターゲットのスキップ」オプションを使用してスキップすることはできません。

「残差」スクリーン

角観測の各回の終了後、「残差」スクリーンが表示されます。詳細については、「[ステーション設置プラス](#)」または「[交会法](#)」を参照してください。

角観測の後、「残差」スクリーンで「標準偏差」が使用できるようになります。それぞれのポイントに対する観測の標準偏差を表示するには、「標準偏差」をタップします。

メモ -

- 残差表示を変更するには、「残差」スクリーンのドロップダウン一覧を使用します。
- 「ステーション設置プラス」や「交会法」の実行中は、ステーション設置を完了するために「閉じる」または「保存」をタップするまではジョブに何も保存されません。

「ポイント - 残差」スクリーン

「ポイント - 残差」スクリーンは、特定のポイントへの個々の観測に対する残差を表示します。詳細については、「[ステーション設置プラス](#)」または「[交会法](#)」を参照してください。

メモ - ポイントに対して正・反観測の両方を実行した場合、正観測をオフにするとそれに対応する反観測もオフになります。同様に、反観測をオフにするとそれに対応する正観測もオフになります。

「ポイント詳細」スクリーン

「ポイント詳細」スクリーンは観測されたポイントに対するポイント名やコード、後視ステータス、ターゲット高、プリズム定数、平均観測、標準誤差を表示します。更に詳しい情

報については、「[ステーション設置プラス](#)」または「[交合法](#)」を参照してください。

自動角観測

「自動角観測」オプションは、Trimble サーボトータルステーションで利用できます。「自動角観測」を選択すると、角観測リスト構築後、機器は自動的にすべての角観測を行います。

機器が必要数の角観測を終了してから「+角観測」をタップすると、機器はもう一度角観測を行います。追加の角観測を複数回行いたい場合には、「+角観測」を押す **前に** 希望総数を入力します。

例えば、3回の角観測を自動的に行い、その後もう3回角観測を行うには、

1. 「角観測数」フィールドに「3」を入力します。
2. 機器が3回の角観測を終了したら、角観測数 フィールドに「6」を入力します。
3. 「+角観測」をタップします。機器は更に3回の角観測を行います。

メモ - AutoLock なしで観測されたターゲットは自動的に一時停止します。

ステーション標高

一般測量では、ステーション標高機能を使用して、既知の標高を持つポイントへの観測を行うことで機器ポイントの標高を割り出します。


メモ - グリッド座標として表示できるポイントだけを使用します。(ステーション標高計算はグリッド計算です。)

ステーション標高は以下の値のどちらかが最低限必要です。

- 既知ポイントまでの角と距離の観測一つ、または
- 異なるポイントまでの角のみ観測二つ

ステーション標高を実行するには

1. メインメニューから [測定](#) を選択した後、ステーション設置を行います。[ステーション設置 - 概要](#) を参照してください。
2. 「[測量 / ステーション標高](#)」を選択します。機器ポイント名とコードが表示されます。ステーション設置中に機器高を入力した場合にはそれも表示されます。そうでない場合にはここで機器高を入力します。「承認」をタップします。

Trimble トータルステーションシリーズ機器の底部の刻み目までを測定するとき、 をタップして、「[底部の刻み目](#)」を選択してください。機器底部の刻み目の隆起部分までの高さを入力します。一般測量は、この測定済み勾配値を真鉛直に対して修正し、オフセット (H_0) を追加してトランニオン軸に対して真鉛直を計算します。詳しくは、[ステーション設置 - 概要](#) の図表を参照してください。

3. 既知標高を持つポイントのポイント名とコード、ターゲット詳細を入力します。「観測」をタップします。測定値が保存されるとポイント残差が現れます。

4. 「ポイント - 残差」スクリーンで下記のソフトキーのどれかを押します。
 - 「+ポイント」 - 別の既知ポイントを観測するため
 - 「詳細」 - ポイント詳細を編集・表示するため
 - 「使用」 - ポイントの有効・無効を切り替えるため
5. ステーション高の結果を表示するには、「ポイント - 残差」スクリーンで「結果」をタップします。結果を受け入れるには「保存」をタップします。

メモ - このステーション標高方法を使用して割り出された標高は、機器ポイントに対して現存する標高すべてを上書きします。

交会法

一般測量では交会法機能を使用して、ステーション設置を実行したり、既知の後視ポイントへの観測を行って未知点の座標を決定したりします。一般測量ソフトウェアは最小二乗算法を使用して交会法を計算します。

メモ - 既知2D座標を持つポイントの高さを確定するには、ステーション設置の完了後に「ステーション標高」を実行します。

交会法は、最低条件として下記のどれかを必要とします。

- 異なる後視ポイントへの2つの角度と距離の観測
- 異なる後視ポイントへの3つの角度のみの観測
- 至近ポイントまでの角度と距離の観測一つと、後視ポイントまでの角度のみ観測1つ。これは、偏心ステーション設置と呼ばれる特別な方法です。

警告 - WGS84制御を使用して交会法で点を計算した後に、座標系を変更したり、サイトキャリブレーションを実行したりしないでください。交会法で求めた点は新しい座標系とは一致しくなくなります。

詳細については、以下を参照してください。

交会法の実行

「交会法 - 残差」スクリーン

「ポイント - 残差」スクリーン

「ポイント詳細」スクリーン

「交会法結果」スクリーン

偏心ステーション設置

交会法の実行


1. メインメニューから「測量 / <スタイル名> / 交会法」を選択します。スタイルが一つしかない場合には、それが自動的に選択されます。

2. 機器に関する **補正** を設定します。

「補正」フォームが現れない場合には、「オプション」をタップして、「開始時に補正を表示する」チェックボックスにチェックマークを入れます。

3. 機器ポイント名と必要であれば機器高を入力します。

メモ - 一度交会法を開始したら、異なる機器高の入力はできません。


Trimble トータルステーションシリーズ機器の底部の刻み目までを測定するとき、 をタップして、「底部の刻み目」を選択してください。機器底部の刻み目の隆起部分までの高さを入力します。一般測量は、この測定済み勾配値を真鉛直に対して修正し、オフセット (Ho) を追加してトランニオン軸に対して真鉛直を計算します。詳しくは、[ステーション設置 - 概要](#)の図表を参照してください。

4. 「ステーション標高の計算」チェックボックスを設定して「承認」をタップします。

メモ - 2Dや地物測量では「ステーション仰角の計算」チェックボックスからチェックマークをはずします。仰角は計算されません。

警告 - これより先に進む前に、「オプション」をタップして、「正・反順」設定が正しいことを確認します。一度ポイントの測定を始めると設定を変更することはできません。

5. 最初の後視ポイント名と、該当する場合にはターゲット高を入力します。

Trimbleプリズムベース上の底部の刻み目を測定するときは、 をタップした後、**底部の刻み目**を選択します。詳しくは、[ステーション設置 - 概要](#)の図表を参照してください。

メモ - 交会法では、グリッド座標として表示できる後視ポイントしか使用できません。交会法計算はグリッド計算だからです。それは、参照ラインの計算がグリッド計算だからです。

統合測量 中に交会法やステーション設置プラスを実行する場合、後視ポイントをGNSSで測定することができます。まず、「オプション」ソフトキーをタップして「自動GNSS測定」を選択します。ポイント名フィールドに未知のポイント名を入力します。一般測量ソフトウェアは、指定されたポイント名を使用してポイントをGNSSで測定するか確認します。「測定」ソフトキーはプリズムとGNSSのシンボルの両方を表示します。一般測量ソフトウェアはまずポイントをGNSSで測定した後に光学機器を使用して測定します。

光学とGNSSの両方を使用する場合は、サイトキャリブレーションが読み込まれていることを確認してください。

6. 「方法」フィールドでオプションを選択します。
7. ターゲットを目視してから、「観測」をタップします。
8. 他のポイントも測定します。

メモ - 交会法中に前視ポイントも含めるには、「後視」チェックボックスからマークを外します。前視ポイントは交会法の結果に影響を与えません。

光学機器のみの測量では、2つの観測が完了すると、一般測量ソフトウェアは次の点へのナビゲーション情報を表示できるようになり、「ナビゲート」ソフトキーを使用できるようになります。「ナビゲート」をタップし、他の点へナビゲートします。

GNSS / GPS受信機に接続している場合や、Trimble コントローラを内蔵GPSとともに使用している場合は、一般測量ソフトウェアは任意のポイントへのナビゲーションを表示することができ、ナビゲート・ソフトキーも使用することができます。他の点へナビゲートするには「ナビゲート」をタップします。

9. 一般測量ソフトウェアが交合法の位置を計算するのに十分なデータを持つ場合には、「交合法 - 残差」スクリーンが表示されます。

ヒント - 観測が中断されることが予想される場合は、[中断されたターゲット観測](#)を選択します（例：交通量の多い場所での観測など）。

「交合法 - 残差」スクリーン

「交合法 - 残差」スクリーンには交合法で観測したそれぞれのポイントの残差が列記されます。残差とは、既知ポジションと、観測された後視ポイントのポジションの差です。

「交合法 - 残差」スクリーンでは、以下を行うことができます。

- より多くのポイントを観測するには、「+ポイント」をタップします。
- 交合法の結果を表示するには、「閉じる」をタップします。
- 交合法を保存するには、「閉じる」をタップしてから、「保存」をタップします。
- ポイントの詳細を表示・編集するには、ポイントを反転表示して「詳細」をタップします。
- あるポイントに対する観測各回の残差を表示・編集するには、リスト内でそのポイントを一度押します。
- ポイントへの角観測を開始するには、「正反終」をタップします。

ヒント

- リスト内の項目を反転表示するには、それを最低0.5秒押し続けます。
- コラムを昇順・降順に並び替えるには、コラムのヘッダーをタップします。「ポイント」コラムのヘッダーをタップすると、ポイントを昇順または降順の観測順に並び替えます。
- 残差表示を変更するには、「残差」スクリーンのドロップダウン一覧からオプションを選択します。

メモ -

- データベースにまだ存在しない前視ポイントは、「残差」フォームでは残差を持ちません。
- ステーション設置に同じポイントを再び追加することはできません。既に測定されたポイントへの測定を再び実行するには、「正反終」を選択します。詳細については、[「ステーション設置プラス」](#)または[「交合法」](#)での角観測を参照してください。

- ステーション設置アッププラスまたは交合法では、1ラウンドの最大ポイント数は25です。

「ポイント - 残差」スクリーン

「ポイント - 残差」スクリーンには交合法でのポイントに対する観測各回の残差が列記されます。

「ポイント - 残差」スクリーンを使用して、以下を行います。

- ある観測を無効にするには、それを反転表示して「使用」をタップします。
- 観測の詳細を表示するには、それを反転表示して「詳細」をタップします。
- 「ポイント - 残差」スクリーンに戻るには、「戻る」をタップします。

メモ - ポイントに対して正・反観測の両方を実行した場合、正または反での観測をオフにするとそれに対応する反または正での観測もオフになります。

警告 - 後視ポイントへの観測のいくつか(全てではなく)をオフにすると、各後視ポイントが異なる観測数を持つようになるので、交合法の解は偏ります。

「ポイント詳細」スクリーン

「ポイント詳細」スクリーンには交合法でのポイントに対する平均観測が示されます。

「ポイント詳細」スクリーンを使用して以下を行います。

- 交合法計算に使用するのがポイントの水平要素であるか垂直要素であるかを変更します。
- そのポイントの観測すべてに対するターゲット高と(または)プリズム定数を変更します。

メモ - 「ステーション標高の計算」オプションを選択して観測したポイントが3Dグリッドポジションを持つ場合にのみ、交合法計算にどのポイント要素を使用するかを変更できます。

「使用対象」フィールドは、交合法計算でどのポイント要素が使用されるかを示します。下の表を参照してください。

オプション	説明
H(2D)	ポイントに対する水平値のみを計算で使用
V(1D)	ポイントに対する垂直値のみを計算で使用
H,V(3D)	ポイントに対する水平と垂直値両方を計算で使用

「交合法結果」スクリーン

「交合法結果」スクリーンは交合法の解に関する情報を表示します。

交合法を完了させ、結果を保存するには、**保存**をタップします。交合法実行中、「交合法結果」画面で「保存」ソフトキーを押すまでは、ジョブに何も保存されません。

偏心ステーション設置

交合法機能を使用して、偏心ステーションを設置できます。それは、至近基準点1つと、後視ポイント最低1つを視界内においてステーション設置を実行するステーション設置方法です。例えば、基準点上にステーションを設置できないときや、基準点から後視ポイントが見えないときなどにこの方法を使用できます。

偏心ステーション設置は、至近基準点までの「角度と距離の観測」一つと、後視ポイントまでの「角度のみ観測」1つを必要とします。偏心ステーションの設置中に別の後視ポイントを観測することもできます。「角度のみ観測」または「角度と距離の観測」のどちらも後視ポイントを測定できます。

さらに詳しい情報

[ロボティック測定の準備を行う](#)

[ステーション設置 — 概要](#)

[ステーション設置](#)

[「ステーション設置プラス」または「交合法」での角観測](#)

[高度な測地系サポート](#)

[ステーション設置プラス](#)

[トラバース](#)

参照ライン


「参照ライン」とは、占有ポイントの位置を基線に相対的に読み取る方法です。参照ラインのステーション設置を実行するには、既知または未知の基線定義ポイント2つを測定します。この占有ポイントが定義されたら、それ以降のポイントはすべて、ステーションとオフセットを使用して基線に関連付けて保存されます。この方法は、他の対象物や境界線に対して建物を平行に設定するときによく使用されます。

「参照ライン」ステーション設置を行うには、

1. メインメニューから、「測量 / (スタイル名) / 参照ライン」を選択します。
2. 機器に関する **補正** を設定します。

「補正」フォームが現れない場合には、「オプション」をタップして、「開始時に補正を表示する」チェックボックスにチェックマークを入れます。

3. 機器ポイント名と必要であれば機器高を入力します。

Trimble トータルステーションシリーズ機器の底部の刻み目までを測定するとき、 をタップして、「底部の刻み目」を選択してください。機器底部の刻み目の隆起部分までの高さを入力します。一般測量は、この測定済み勾配値を真鉛直に対して修正

し、オフセット (H_0) を追加してトラニオン軸に対して真鉛直を計算します。詳しくは、[ステーション設置 — 概要](#)の図表を参照してください。

4. 「承認」をタップします。
5. 「ポイント1名」と「ターゲット高」を入力します。
 - ポイント1が既知座標を持つ場合には、その座標が表示されます。
 - ポイント1が既知座標を持たない場合には、参照座標が使用されます。参照座標を変更するには「オプション」を選択します。
6. 「測定値1」をタップして、最初のポイントを測定します。
7. 「ポイント2名」と「ターゲット高」を入力します。
 - ポイント1が既知座標を持つ場合には、既知座標を持つポイントをポイント2に使用できます。
 - ポイント1が既知座標を持たない場合には、既知座標を持つポイントはポイント2に使用できません。
 - ポイント1が既知座標を持たない場合には、参照座標が使用されます。参照座標を変更するには「オプション」を選択します。
 - ポイント1とポイント2が既知座標を持つ場合、算出された参照ラインの方位角が表示されます。または参照方位角 0° が表示されます。
8. 必要に応じて「参照ラインの方位角」を入力します。
9. 「測定値2」をタップして、第二のポイントを測定します。
機器ポイント座標が表示されます。
10. 「保存」をタップして、参照ライン ステーション設置を終了します。
一度「参照ライン」設置が保存されると、その後のポイントは基線に相対的に、ステーションとオフセットとして保存されます。
ラインが既に存在しない場合、「<Point 1 name>-<Point 2 name>」という名前で、2つのポイントの間に自動的にラインが作成されます。「開始ステーション」と「ステーション間隔」を入力することができます。
2つの点の間にラインが既に存在する場合は、既存するステーションが使用され、変更はできません。

メモ - 参照ライン ステーション設置では、グリッド座標として表示できる既存ポイントを使用できます。それは、参照ラインの計算がグリッド計算だからです。基線の定義に2Dや3Dのグリッド座標を使用できます。

さらに詳しい情報

[ステーション設置 — 概要](#)

ステーションのスキャン

Trimble SX10 スキャントータルステーションと座標を持たないポイントにある機器を利用して、スキャンやパノラマをキャプチャするときは、スキャンステーションを作成します。

ソフトウェアは、現在の機器の方向を方位角として使用し、Backsightxxxx（例えばBacksight0001など、xxxxは一意的な接尾辞）という仮想後視を自動的に作成します。

機器が既知の座標を持つポイントにあるときは、[標準的なステーション設置](#)を実行することをお勧めします。スキャンステーションを使用するときは、スキャンとパノラマだけをキャプチャすることができます。

スキャンステーションの設定

1. メインメニューから、「測量 / <スタイル名> / ステーションのスキャン」を選択します。
2. 機器に関連する [補正](#) を設定します。
補正フォームが現れない場合には、オプションをタップして、開始時に補正を表示するチェックボックスを選択します。
3. 機器ポイント名を入力します。
4. 次へをタップします。
スキャン画面が表示され、スキャンステーション番号とこのステーションでキャプチャされたスキャンやパノラマの数が画面最上部に表示されます。
5. 通常通りスキャンやパノラマをキャプチャします。
6. 機器を移動する場合は、スキャンまたはパノラマ画面で、+Stationをタップして、必要な次のスキャンステーションを定義します。次へをタップし、スキャンまたはパノラマ画面に戻ります。

メモ -

- 現在のスキャンステーションでキャプチャされたスキャンだけが、スキャンまたはパノラマ画面で表示されます。
- スクリーンステーションでキャプチャされたスキャンは、3Dマップのプランビューのプロジェクトエリア中央に表示されます。

さらに詳しい情報

[ステーション設置](#) — 概要

[SX10スキャニングトータルステーションを使用してスキャンするによるスキャンSX10スキャニングトータルステーションを使用してスキャンする](#)

[SX10スキャニングトータルステーションを使用してパノラマをキャプチャする](#)

ステーション設置プラス、交会法、角観測オプション

ステーション設置プラス、交会法、角観測中に行なわれる観測の順番と数を制御する主要な設定が4つあります:

- 面の順番
- 観測の順番
- ポイントごとのセット数
- 角観測の数

面の順番オプション

- 「正面のみ」 - 観測は正面のみで行なわれます
- 「正面...反面...」 - すべての正面観測はすべてのポイントに対して行なわれ、すべての反面観測もすべてのポイントに対して行なわれます
- 「正面/反面...」 - 1番目のポイントに対して正面観測の後に反面観測が行ない、それから次のポイントに対して正面観測の後に反面観測が行ない、それを繰り返します

観測の順番オプション

- 123.. 123
- 123.. 321

に設定されている場合: 「面の順番」が「正面...反面...」:

- 123.. 123 - 反面の観測は正面の観測と同じ順番で行なわれます
- 123.. 321 - 反面の観測は正面の観測と逆の順番で行なわれます

「面の順番」が「正面のみ」または「正面/反面」に設定されている場合:

- 123.. 123 - 各角観測は同じ順番で行なわれます
- 123.. 321 - 角観測は1回ごとに逆の順番で行なわれます

ポイントごとのセット数オプション

オプションは、正面観測の複数のセットを測定したり、角観測ごとに1つのポイントに正面と反面で観測を行なったりするのに使用できます。

「面の順番」が正面と反面の観測を収集するように設定されており、「ポイントごとのセット数」が3に設定されており、「角観測の数」が1に設定されている場合は、各ポイントの観測数は、 $2 \times 3 \times 1 = 6$ になります。「ポイントごとのセット数」オプションを1より大きい数に設定すると、その場所に一度訪れるだけで、1つのポイントに対し1セット以上の観測を集めることができます。

本オプションは現在角観測でのみ使用可能です。

メモ - 本オプションを使用する前に、このデータ収集技術が貴社の品質保証・品質管理基準を満たしているかどうか、測量マネージャに確認してください。

角観測の数オプション

本オプションは各ポイントに対して行なわれる角観測の数を制御します。

観測のスキップ

「自動角観測」を使用中には、遮蔽されたターゲットを自動的にスキップするようにソフトウェアを設定することができます。

機器がポイントを測定できず、「遮蔽されたターゲットをスキップ」が**有効**になっている場合は、ポイントをスキップし、角観測リストの次のポイントへ移ります。

機器がポイントを測定できず、「遮蔽されたターゲットをスキップ」が**無効**の場合、60秒後にメッセージが表示され、プリズムが遮蔽されたことを知らせます。

一般測量ソフトウェアは、ポイントをスキップするように指示されるまで測定を試みません。スキップするように指示するにはプリズム遮蔽のメッセージで「Ok」をタップし、「一時停止」をタップした後に「スキップ」をタップします。

一般測量ソフトウェアがポイントがスキップされた角観測リストの最後に到達すると、以下のメッセージが現れます。

「スキップしたポイントを観測しますか?」

「はい」をタップすると、その角観測中にスキップしたポイントを観測します。必要であれば、再び観測をスキップできます。「いいえ」をタップすると角観測は終了します。

角観測で1つのポイントを一度スキップすると、その後すべての角観測でそのポイントを観測するかどうかを尋ねます。

正面と背面のペアからの観測のうち1回の観測がスキップされると、一般測量ソフトウェアは自動的に使用していない観測を削除します。削除された観測は一般測量データベースに保存され、削除を取り消すことができます。削除を取り消した観測はオフィスソフトウェアで処理することができますが、一般測量ソフトウェアは自動的にMTA記録を再度計算しません。

後視観測は「遮蔽されたターゲットのスキップ」オプションを使用してスキップすることはできません。

自動角観測

「自動角観測」オプションは、Trimble サーボトータルステーションで利用できます。「自動角観測」を選択すると、角観測リスト構築後、機器は自動的にすべての角観測を実行します。

自動角観測の間には3秒のギャップがあるので、次の観測が開始する前に標準偏差を確認することができます。

ターゲットが妨げられている場合、機器は60秒間そのポイントを測定しようと試みません。60秒経過すると、それはその観測を省略して角観測リストの次のポイントに移動します。

機器が必要数の角観測を終了してから「+角観測」を押すと、機器はもう一度角観測を行います。追加の角観測を複数回行いたい場合には、「+角観測」を押す**前に**希望総数を入力します。

例えば、3回の角観測を自動的に行い、その後もう3回角観測を行うには、

1. 角観測数 フィールドに「3」を入力します。
2. 機器が3回の角観測を終了したら、角観測数 フィールドに「6」を入力します。
3. 「+角観測」を押します。機器は次のグループをを3回観測します。

メモ - 手動で観測したターゲットは自動的に一時停止します。

モニター

「自動角観測」がオンになっているとき、モニターコントロールもオンになります。自動角観測間の時間遅延の値を入力してください。

Trimble サーボトータルステーションでは、不動ターゲットまでの測量を自動的に行うことができます。これを行うには、「不動ターゲットを自動測量」チェックボックスにチェックマークを入れます。

メモ - 「不動ターゲットを自動測量」チェックボックスにチェックマークを入れると、マニュアル観測されたターゲットは一時停止せず、自動的に測量されます。このチェックボックスからチェックマークを外すと、ソフトウェアは機器を不動ターゲットに向けるように要求します。

従来型機器の補正

一般測量機の観測に関連する補正を設定できます。

メモ - 一般測量からのデータを使用してTrimble Business Centerソフトウェアで網平均を実行する場合、圧力と温度、曲率と屈折補正を入力したことを確認してください。

PPM (100万分の1) フィールドを使用して、電子距離観測に適用するPPM 補正を指定します。PPM 補正をキー入力するか、あるいは周囲環境の気圧と気温を一般測量 ソフトウェアに入力して補正を計算します。

一般の圧力は500~1200mbarの間ですが、過圧での作業（トンネルなど）では、最大3500mbarまでの高圧も可能です。

メモ - Trimble トータルステーションシリーズ機器を使用の場合、圧力フィールドが機器のセンサーから自動的に設定されます。これを無効にするためには、まずアドバンスポップアップ矢印をタップし、「機器から」チェックボックスをクリアにしてください。

「曲率と屈折」フィールドを使用して、曲率と屈折の補正を制御します。地面曲率・屈折補正は鉛直角観測に適用されるため、計算された鉛直距離値に影響を及ぼします。水平距離値にも多少影響を及ぼします。

地面曲率・屈折補正はオプションを使用して独立的に適用させることができます。曲率補正は、1km測定距離米に16"の規模(天頂垂直角から引かれた値)で、最も重要な補正です。

屈折補正の規模は屈折係数に影響されます。屈折係数は機器からターゲットへの光路での空気密度の推測値です。空気密度は気温、地面状況、地上光路の高さによって変化するため、どの屈折係数が適しているか判断するのが難しくなります。0.13、0.142、0.2など、従来の屈折係数を使用すると、屈折補正は地上曲率補正の逆方向にかけられ、規模は地上曲率補正の約7分の1となります。

メモ -

- DCファイル・フォーマットは、曲率・屈折補正が同時にオフまたはオンの場合のみに対応しています。両方がオンの場合の係数は0.142か、または0.2です。メモ - これ以外の設定が一般測量ソフトウェアで使用される場合、DCファイルにエクスポートされた設定が最も適しています。
- 両方の装置で補正を設定することはできません。一般測量ソフトウェアでそれを設定するには、機器設定が空白になっていることを確認してください。

一般測量ソフトウェアは、様々な補正 (PPMやプリズム定数、曲率と屈折) が正しく適用されたかどうかをいくつかの機器に対しては自動的にチェックします。補正が2度適用されたことを探知すると、警告メッセージを發します。

下の表で、フィールド内の「*」記号は該当項目の補正が適用されることを意味します。算出された座標に「*」記号が適用されるのは、ステーションの設置が定義されたときのみです。

遅延・保存データ	適用される補正										
	C/R	PPM	プリ	海面	方向	機器	タ高	投影	ステ	近隣	POC
ステータスライン	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
水平角・鉛直角・斜距離(生)	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
水平角・鉛直角・斜距離	*	*	*	-	-	-	-	-	-	-	*
方位角・鉛直角・斜距離	*	*	*	-	*	-	-	-	-	-	*
方位角・鉛直角・垂直距離	*	*	*	-	*	*	*	*	*	-	*
水平角・鉛直角・垂直距離	*	*	*	-	-	*	*	*	*	-	*
グリッド	*	*	*	*	*	*	*	*	*	*	*
デルタグリッド	*	*	*	*	*	*	*	*	*	*	*
ステーションとオフセット	*	*	*	*	*	*	*	*	*	*	*
DC ファイル (観測)	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	*
DC ファイル (縮小座標)	*	*	*	*	*	*	*	*	*	*	*
JobXML (観測)	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	*
JobXML (縮小座標)	*	*	*	*	*	*	*	*	*	*	*
Survey ベーシック	*	*	*	*	*	*	*	*	*	*	*

下の表は、上の表で使用された補正の種類を説明しています。

補正	説明
C/R	曲率・屈折補正
PPM	大気百万分率 (PPM) 補正。PPMは、温度と圧力を基に計算されます。
プリ	プリズム定数補正
海面	海面 (楕円) 補正。この補正は、完全定義された座標系定義が使用されている場合にのみ適用されます。「縮尺係数のみ」定義では補正は適用されません。

補正	説明
方向	方向補正
機器	機器高補正
ターゲット高	ターゲット高補正
投影	投影補正。これには、「縮尺係数のみ」定義で指定した縮尺係数の適用も含まれます。
局SF	局設定縮尺係数。あらゆるステーション設置において、設置のための縮尺係数を指定・算出できます。この縮尺係数は、このステーション設置からのすべての観測の縮小時に適用されます。
近隣調節	近隣調節。「ステーション設置プラス」または「交合法」を使用して定義したステーション設定では、近隣調整を適用できます。近隣調整は、ステーション設置中に使用した基準点に対して観測された残差を基に算出されます。調整は、このステーション設置からのすべての観測の縮小時に、指定した指数値を使用して適用されます。
POC	プリズムオフセット補正。これは、Trimble VX/Sシリーズ全方位プリズム、R10全方位プリズム、MultiTrackターゲット、またはActive Track 360ターゲットの使用時のみ適用されます。

ターゲット情報

一般測量中にターゲットの詳細を設定できます。

特定種類のターゲットの捕捉についての情報は、[ターゲットの捕捉](#)をご参照ください。

ターゲットの変更

一般測量機器に接続中は、ステータスバーにターゲットアイコンが現れます。ターゲットアイコンの脇の数字が、使用中のターゲットを示します。ターゲット間を行き来したり、ターゲット高や [プリズム定数](#) を編集したりするには、ターゲットアイコンをタップするか、Ctrl + Pを押します。使用するターゲットを選択するには、ポップアップリストから適切なターゲットをタップします。DR以外のターゲットは最大9つまで作成できます。既定では、ターゲット名称は、ターゲット1からターゲットとなっています。ターゲットの表示名を編集すると、ターゲットの数字が表示名の末尾に追加されます。

ヒント - ターゲットを変更するには、ターゲット名を選択します。「ターゲット」フォームの入力事項を編集するには、そのターゲット高またはプリズム定数を選択します。


ターゲットの設定

Trimble プリズムを使用するとき、[プリズムタイプ](#) を選択して、プリズム定数を自動的に設定します。Trimble製でないプリズムを使用するとき、[カスタム](#) を選択して、プリズム定数を入力します。

ターゲット・フォームで、正しいプリズムタイプ及びモードが選択されていることを確認して下さい。地心オフセットとプリズム定数の斜距離及び鉛直角への補正値が正しく適用されます。

補正が重要となるのは、ステップ垂直角を観測するときだけです。

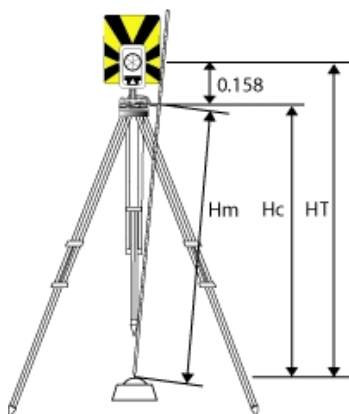
DR機器に接続中は、ターゲットDRはDR高とプリズム定数を定義するのに使用されます。DRを使用できるようにするには、ターゲットDRを選択します。DRを使用不可にして、それ以前の状態に戻るには、ターゲット1 - 9を選択します。

Trimbleプリズム底部の刻み目までを測定するとき、ポップアップ矢印 () をタップして、「底部の刻み目」を選択してください。一般測量は、この測定済み勾配値を真鉛直に対して修正し、オフセット0.158mを追加してプリズム中心までの真鉛直高を計算します。

メモ - 「底部の刻み目」を選択すると、入力できる最小の斜距離 (Hm) は0.300 mになります。これは物理的に測定できるほぼ最小の斜距離です。この最小の斜距離の低さが十分でないときは、一番上のマークまで測定してください。

統合測量の移動局標尺の設定に関する情報につきましては、[統合測量](#) をご参照ください。

詳細に関しては、以下の数値と表を参照してください。



0.158m	底の刻み目からプリズムの中心までのオフセット
Hm	測定した斜距離
Hc	Hm を斜面から真の垂直へと修正
HT	真の垂直のターゲット高 = Hc + 0.158m.

ターゲットの管理

新しいターゲットを追加するには、

1. ステータスバーでターゲットアイコンをタップしてから、「ターゲット1」に対する高さまたはプリズム定数をタップします。
2. 「ターゲット1」フォームで「追加」をタップして「ターゲット2」を追加します。

3. 「ターゲット2」の詳細を入力して「承認」をタップします。
4. 「ターゲット2」が有効なターゲットになります。

リストからターゲットを削除するには、

1. ステータスバーでターゲットアイコンをタップしてから、高さまたはプリズム定数をタップします。
2. 「ターゲット」フォームで「削除」をタップします。ターゲットがリストから削除されます。

メモ - 「ターゲット1」と「ターゲットDR」は削除できません。

ターゲット高を編集するには、

1. ステータスバーのターゲットアイコンをタップします。
2. 編集したいターゲットのターゲット高をタップします。
3. ターゲット詳細を編集してから、「承認」をタップします。

既にジョブに保存されている観測のターゲット高を編集するには、以下のどちらかを行います。

- 単一観測または、同一のまたは異なるターゲットを使用する複数観測を行うには、[ポイントマネージャ](#) を使用します。
- 1つのターゲットレコードを複数の観測が使用している場合には、[ジョブのレビュー](#) を使用します。

さらに詳しい情報

こちらも併せてご参照ください:

[プリズム定数](#)

[ターゲットの捕捉](#)

[ターゲット制御](#)

プリズム定数

プリズム定数(距離オフセット)は、一般測量でターゲットとして使用されるプリズムそれぞれに対して設定する必要があります。

プリズム定数を編集するには、

1. ステータスバーのターゲットアイコンをタップします。
2. 編集したいターゲットのプリズム定数をタップします。
3. プリズム定数の内容を編集してから、「承認」をタップします。

計測距離からプリズム定数を引き算したい場合には、負の値を入力します。プリズム定数はミリメートル(mm)単位で入力してください。

Trimble トータルステーションシリーズを使用する場合、補正はすべて一般測量内で適用されます。

Trimble製でない機器を使用する場合、一般測量ソフトウェアは、プリズム定数が機器 及び ソフトウェアによって適用されたかどうかを確認します。[ステーション設置]を選択すると、チェックされたものと、チェックされなかったものを示すメッセージがステータスラインに表示されます。

一般測量ソフトウェアが一般測量機の設定をチェックできない場合には、以下の1つを行います。

- 機器にプリズム定数が設定されている場合には、一般測量ソフトウェアのプリズム定数が0.000に設定されていることを確認します。
- 一般測量ソフトウェアにプリズム定数が設定されている場合には、機器のプリズム定数が0.000に設定されていることを確認します。

過去に保存された観測のプリズム定数をレビュー・編集するには、「お気に入り / ジョブのレビュー」を、または「ジョブ / ポイントマネージャ」をタップします。詳細に関しては、[ポイントマネージャ](#) を参照してください。

GDM CU プログラム

一般測量 は同様の機能をGDM コントロールユニットに提供します。

GDM CU プログラムにアクセスするには、機器アイコンをタップして機器機能にアクセスして、GDM CUプログラム番号を入力します。

下の表は、一般測量内のどこに特定のGDM CU プログラムがあるかを示しています。

GDM CU プログラ ム	一般測量		機器機能 番号
	...を選択して	...を行います。	
20 - ス テーシ ョン設 置	測量 / ステーション設置	既知ステーションを設置	20
	測量 / ステーション設置 プラス	「既知のステーションプラス設置」を 実行	
	測量 / 交会法	「自由ステーション」または「偏心ス テーション」を設置	
	測量 / 参照ライン	既知または未知の基線に対して機器 を設置	
21 - Z/IZ	測量 / ステーション標高	機器の仰角を計算	21
22 - 角 度測 定	測量 / 角観測	正 (F1) と反 (F2) の観測を1回以上 実行	22
	測量 / 地形測定	正と/または反観測を別々に測定	30
23 - 杭 打ち	測量 / 杭打ち / ポイン ト	既知座標でポイントを設定。ポイン トは、「キー入力 / ポイント」にお いて定義されたり、関連付けられた CSVか TXT、一般測量 ジョブファイル	23

GDM CU プログラム	一般測量		
	...を選択して	...を行います。	機器機能 番号
		から入手できます。	
24 - Refline	杭打ち/ライン	ラインに対して相対的に測定または杭打ちします。ラインは、「キー入力/ライン」を通して定義するか、一般測量ジョブにインポートすることができます。	24
25 - 面 積計算	座標計算 / 面積計算	面積を計算	25
26 - Distob	座標計算 / 逆算	2点間の逆算	26
27 - 座 標を前に 移動	一般測量は生データを保存し、自動的にポイント座標を計算します。 座標を前に移動するのに、一般測量 は特別なプログラムを必要としません。その代わりに「ステーション設置プラス」または「角観測」を選択します。		27
28 - 遮 られたポ イント	「測量 / 地形測定」を選択して、方法を「二重プリズムオフセット」に設定します。		28
29 - Roadline	杭打ち / 線分	線分に対して相対的に測定または杭打ちします。	29
30 - 座 標測定	一般測量は生データを保存し、自動的にポイント座標を計算します。 座標を測定するのに一般測量 は特別なプログラムを必要としません。 その代わりに「地形測定」を使用します。「ジョブ / インポート・エクスポート / データ送信」から、コントロールファイルとして使用するためにポイントをCSVやTXT ファイルにエクスポートできます。他のジョブからコントロールファイルにアクセスするには、「ジョブ / ジョブのプロパティ」で、CSV または TXT、JOB ファイルをリンクファイルとして選択します。		30
32 - 角 観測プラ ス	測量 / 角観測	正 (F1) と反 (F2) の観測を一回以上実行	32
	測量 / 角観測 / オプ ション	角観測の実行数を設定。自動測定を選択。観測順序を設定。反 (CII) で距離測定。角観測間の時間間隔を定義 (自動測定のみ)。	
33 - Robotic Lite	サポートされていません。 -		

GDM CU プログラム	一般測量		
	...を選択して	...を行います。	機器機能 番号
39 - Roadline 3D	杭打ち / 線分	線分に対して測定または杭打ちします。	39
43 - 座標入力	キー入力 / ポイント	ポイントに対する座標を入力します。	43
45 - Pコード	Trimble Access メニューが特徴ライブラリをタップ	コードを含む特徴ライブラリを作成。完全な特徴ライブラリ、またはコードと属性両方を含む特徴ライブラリを作成するには、特徴エディタや Autodraft 設定ファイルエディタを使用します。それで特徴ライブラリをコントローラに転送できるようになります。	45
60 - Athletics	サポートされていません。		
61 - 座標計算	座標計算 / ポイント計算	同様の座標計算を実行	61
65 - Direct Reflex	座標計算 / ポイント計算	「基線から(角 + 距離)」または「方向-ラインの交点(角 + 角度)」、「4点の交点 (2ラインの交点)」測定を実行	65
	測量 / 地形測定	「円形オブジェクト (偏心オブジェクト)」測定を実行	
	測量 / 表面スキャン	表面スキャンを実行	
66 - モニター	測量 / 角観測	角観測の実行数を設定。ポイントを自動保存。角観測間の時間間隔を定義。	66
	測量 / 角観測 / オプション		
メニュー 2 (表示/編集)	ジョブ / 現在のジョブのレビュー	ジョブに保存されたデータのレビューや編集	
	お気に入り / レビュー		
	お気に入り / ポイントマネージャ		
F 6 (ターゲット高変更)	ステータスバーのターゲットアイコン	新しい観測に対するターゲット詳細を素早く変更	
F 33 (プリズム定数変更)			

GDM CU プログラム	一般測量		
	...を選択して	...を行います。	機器機能 番号
ターゲット高またはプリズム定数の編集	お気に入り / ジョブのレビュー	ターゲットレコード を編集して、ターゲット高またはプリズム定数を変更。この変更はそれ以降そのターゲットを使用するすべての観測に適用されます。	
	お気に入り / ポイントマネージャ	「ポイントマネージャ」を使用して、個々の観測の高さやプリズム定数を編集します。 詳細に関しては、ヘルプを参照してください。	
GDM ジョブファイルのエクスポート	Trimble Data Transfer (一般測量に接続されている)	GDM ジョブファイルを転送 データ転送に関する詳細は、コントローラとオフィスコンピュータ間でファイル転送 を参照してください。	
	ジョブ / インポート・エクスポート / カスタムフォーマットのエクスポート	GDM ジョブファイルを作成。	

高度な測地系サポート

高度な測地系サポートの下記オプションを有効にするには:

新規ジョブ作成の場合は、**ジョブ / 新規ジョブ / 座標計算設定** をタップします。既存のジョブの場合は、**ジョブ / ジョブのプロパティ / 座標計算設定** をタップします。

- [ステーション設置の縮尺係数](#)
- [交会法に対するヘルマート変換](#)

詳細に関しては、[近隣調整](#) をご参照ください。

ステーション設置の縮尺係数

「高度な測地系サポート」を使用可能にすると、一般のステーション設置すべてに縮尺係数を追加適用できます。測定した水平距離のすべては、この縮尺係数によって調整されます。縮尺係数の設定を調整するには、「[ステーション設置](#)」や「[ステーション設置プラス](#)」、「[交会法](#)」の実行中に「オプション」を選択します。

このステーション設置の縮尺係数は、「自由」(計算済)または「固定」です。ステーション設置の縮尺係数を計算することを決めた場合には、縮尺係数が計算できるようにするためにステーション設置中に少なくとも一つの後視への距離を観測する必要があります。

メモ - ステーション設置縮尺係数は、Trimble SX10 [スキャット-タルステーション](#)を使用して収集された点群には適用されません。

交会法に対するヘルマート変換

「高度な測地系サポート」を使用可能にすると、ヘルマート変換と呼ばれる特別な計算方法が交会法に適用されます。ヘルマート変換を使用して交会法を実行するには、交会法実行中に「オプション」を選択し、「交会法タイプ」を「ヘルマート」に設定します。

メモ - 標準交会法タイプとは、「高度な測地系サポート」がオフにされているときに使用する交会法方法です。

ヘルマート変換では、後視ポイントへの距離を測定する必要があります。交会法計算は、距離測定されていない後視ポイントは使用しません。

ローカルのヘルマート変換を作成するには、[ローカル変換](#)をご参照ください。

ヘルマート変換に関するさらに詳しい情報は、[Trimble Access Software Resection Computations PDF](#)をご参照ください。

測量を開始する

観測を開始するには「[測定](#)」から必要な観測方法を選択します。

メモ - 測量スタイルが一つしかない場合は、測量を始める時に自動的に選択されます。それ以外は、表示されたリストからスタイルを選択します。

測量終了

1. メインメニューから、「測量 / 一般測量終了」を選択します。
2. 「はい」をタップして承認します。
3. コントローラの電源を切ります。

警告 - 「一般測量終了」を選択すると、現在のステーション設置は失われます。

測量が実行されている場合、現在の測量スタイルを編集したり、測量スタイルを変更したりする前にそれを終了します。コピーのようなジョブ機能にアクセスする前にも測量を終了する必要があります。更に詳しい情報には、[ジョブの管理](#)を参照してください。

一般測量 - 測定

一般測量でポイントの測定

「測定」画面では、接続された従来型の測量機器からのデータを利用し、測定済み地点を記録することができます。機器の設定に関する詳しい情報は、[従来式の測量 — はじめに：従来式の測量 — はじめに](#)を参照してください。

「測定」画面にアクセスするには、メインメニューから「測定」をタップします。「測定」画面からは、以下の測定および計算を行うことができます：

以下を選択し... 用途	詳細については、以下を参照してください...	
地形計測	地形学的なポイントを測定する	地形を測定する
コード測定または地形測定	地物コードでポイントを測定する	コード測定または地形測定
角観測	観測の複数セットを測定する	ラウンドを測定する
平面上のポイント を測定する	平面を定義してから、その平面に対してポイントを測定する	平面上のポイントを測定する
3D軸の観測	3D軸に対してポイントを測定する	3D軸を測定する
連続地形測量	固定間隔で一連のポイントを測定する	連続的な地形
スキャニング	Trimble VISIONテクノロジーを搭載したトータルステーションのレーザー光を使用し、定義された物理的オブジェクトの形を電子的にキャプチャします。	SX10スキャニングトータルステーションを使用してスキャンするまたはVX または S Seriesトータルステーションでスキャンを行う
パノラマ	Trimble VISIONテクノロジーを使用し、定義された領域の複数の画像をキャプチャします。	SX10スキャニングトータルステーションを使用してパノラマをキャプチャするまたはVX または S Seriesトータルステーションでパノラマをキャプチャする
表面スキャン	表面を定義してから、その表面上のポイントをスキャンする	VX または S Seriesトータルステーションで表面のスキャンを行う

地形測定 画面から以下の計算や測定を実行することができます:

方法の選択...	用途	詳細については、以下を参照してください...
距離のオフセット または 適当な角度オフセット方法	アクセス不能なポイントを測定する	距離オフセット、または角度オフセット、水平角度オフセット、および鉛直角度オフセット
観測平均化	予め定義された数の観測を使用してポイントを測定します。	観測平均化
2重プリズムオフセット	垂直ポジションにあるポールで直接観測できないポイントを測定する	2重プリズムオフセット
円形オブジェクト	円柱状物体に対して測定し、支柱や水タンクといった物体の中心点および半径を計算する	円形オブジェクト
遠隔対象	遠隔物体までの距離を機器で直接求めることが容易でない場合、当該の物体の高さおよび/または幅を計算する	遠隔対象
「チェック」ソフトキーをタップする (または任意の画面からCtrl + Kを押す)	チェッククラスのポイントを測定する	「チェック」ソフトキーをタップする

一般測量ソフトウェアは、以下を実行することも可能にします。

- 2つの面上でポイントを測定する
- 工事中ポイントを測定し、自動的に保存します。さらに詳しい情報は、[高速フィックス](#)をご参照ください。
- コントローラがTrimble V10イメージングローバに接続されている場合、[ポイントを測定する際、パノラマをキャプチャする](#)

ヒント - 「ポイント名」フィールドには、次に使用可能なポイント名を検索してくれる「探す」ソフトキーがあります。例えば、ジョブに1000番台と2000番台、そして3000番台のポイントが含まれていて、1000の次に来る使用可能ポイント名を検索したい場合、


1. 「ポイント名」フィールドで、「探す」をタップします。「次の空いているポイント名検索」スクリーンが表示されます。
2. 検索を始めるポイント名(この例では、1000)を入力して、「Enter」をタップします。

一般測量ソフトウェアは1000以降で次の空いているポイント名を検索して、それを「ポイント名」フィールドに挿入します。

一般測量で地形ポイントの測定

一般測量ソフトウェアと一般測量機を使用して地形ポイントを測定するには、

1. 「測量」メニューから「地形測定」を選択します。
2. 「ポイント名」フィールドに値を入力します。
3. 必要に応じて、「コード」フィールドに特徴コードを入力します。
コードに属性がついている場合は、[予め定義された属性のついた特徴コードの使用](#)をご参照ください。
4. CSV ファイルに追加できるよう測定されたポイントを有効にした場合、「CSV ファイルへ追加」オプションを選択します。ポイントは、表示されているファイル名に保存されます。ファイルへの追加を有効にするには、[CSVファイルへ追加](#)をご参照下さい。
5. 「方法」フィールドで、測定方法を選択します。
6. 「ターゲット高」フィールドに値を入力します。「観測」をタップします。

Trimble プリズム 底部の刻み目までを測定するとき、ポップアップ矢印 () をタップして、「底部の刻み目」を選択してください。

測量スタイルで「[保存前に表示](#)」チェックボックスにチェックを入れた場合、測量情報がスクリーンに現れます。必要であれば、ターゲットの高さとコードを編集します。表示を変更するには、測量情報の左にある「表示」ボタンをタップします。その後、以下の1つを行います。

- ポイントを保存するには、「保存」をタップします。
- 機器を次ぎのポイントに向け、「読み取り」をタップします。最新のポイントが保存され、次のポイントの測定が実行されます。

「保存前に表示」チェックボックスにチェックを入れなかった場合、ポイントは自動的に保存され、ポイント名は増分します。（「ポイント自動ステップ量」設定を基礎として）一般測量ソフトウェアは、生の観測（HAとVA、SD）を保存します。

メモ

- 測量スタイルで「[自動平均化](#)」オプションを選択し、かつ重複ポイントへの観測が指定した重複ポイント許容範囲内である場合には、観測結果と計算された平均ポジション(使用可能なポイントポジションすべてを使用)は自動的に保存されます。
- 2つの既知ポイントからの2つの角度のみの観測は「平均化」して交差点の座標を計算することが出来ます。観測を平均化するには、同じポイント名で保管されている必要があります。「[重複ポイント：許容範囲外](#)」の画面が表示されたら、「平均」を選択します。または、[平均の計算](#)を使用して観測結果の平均を出します。
- 以下の2つの平均化方法に対応しています。
 - 加重平均
 - 非加重平均

平均化法は、「[座標計算設定](#)」画面から選択できます。

現在の測量に対する設定を変更するには、「オプション」をタップします。現在の測量スタイルやシステム設定を変更することはできません。

サーボもしくはロボティック機器を使用し、既知の（座標取得済みの）ポイントを測定するときは、「ターン」をタップします。または、自動追尾機器を使用している場合には、測量スタイルの「サーボ自動回転」フィールドを「HAとVA」または「HAのみ」に設定すると、機器は自動的にポイントの方向に回転します。

ヒント

- 「平均観測」の測定中に「Enter」をタップすることで、観測数が必要数に達する前に測定を承認できます。
- 定義された標準偏差を持つDirect Reflex (DR) ポイントの測定中に「Enter」をタップすることで、標準偏差の条件が満足する前に測定を承認できます。
- 「測定」画面に行く代わりに、「地形を測定する」画面に以下の方法でアクセスできます：
 - 「お気に入り」メニューから、「ポイント観測」を選択します。
 - 地図で「観測」を選択します。（地図で何も選択されていないときにしか利用できません。）
- 特徴コードを持つ地形ポイントを測量している場合、「地形測定」よりも「コード測定」の方が便利です。
- Trimble V10イメージンググローバを使用して、一般測量中にポイントを測定する際、パノラマをキャプチャすることができます。

「地形測定」機能を持つLeica TPS1100機器を使用しているとき、機器で測定を開始して、測定値を一般測量ソフトウェアに保存できます。その方法や、Leica TPS1100 機器の設定方法に関しては、Leica TPS1100 機器が一般測量にデータを記録するように設定をご参照ください。

正・反でポイントの測定

一般測量ソフトウェアで一般測量を開始するには、以下の方法のどれかを使用して「ステーション設置」を実行する必要があります。

- [ステーション設置](#)
- [ステーション設置プラス](#)
- [交会法](#)

ステーション設置中、または [角観測](#) や [地形測定](#) 中に、正・反 (F1・F2) 測定値を使用してポイントを観測できます。

ステーション設置と新しいポイントの測定方法を考慮します。データをどのように捉えて保存したいかによって、どれを使用するかを決定します。

後視(正・反どちらか、あるいは両方で測定された)を一つだけ使用して、いくつかの地形ポイントを(正・反どちらか、あるいは両方で)測定したい場合には、「ステーション設置」と「地形測定」を使用します。正・反両方で測定するとき、「地形測定」の反の面でも後視を測定することを忘れないでください。そうしないと反の面の前視すべては、正の後視観測を使用して方向付けられてしまいます。

複数の後視を測定したい場合には、角観測を複数回行うか、より優れた観測の質コントロールを入手します。一般測量 で利用できる様々なステーション設置や新しいポイントの測定方法に関しては以下を参照してください。

ステーション設置プラス を使用すると、以下を実行できます。

- 後視ポイントを1つまたは複数測定します。
- 後視と前視ポイントを測定します。
- 正と反の観測をペアとして組み合わせて、MTA レコードを作成します。
- 正の面のみ観測を実行し、MTA レコードを作成します。
- 一回以上の角観測を実行します。
- 観測の質を再審査して、悪質の観測を除去します。

交会法 を使用すると、以下を実行できます。

- 機器ポイントを調整します。
- 複数の後視ポイントを測定します。
- 後視と前視ポイントを測定します。
- 正と反の観測をペアとして組み合わせて、MTA レコードを作成します。
- 正の面のみ観測を実行し、MTA レコードを作成します。
- 一回以上の角観測を実行します。
- 観測の質を再審査して、悪質の観測を除去します。

ステーション設置 を使用すると、以下を実行できます。

- 片面での一度の後視測定を伴うステーション設置を実行します。

メモ -

- 正・反両方でポイントを測定するとき、他の面で後視を観測するには「地形測定」を使用します。または「角観測」を使用して、後視ポイントへの観測を角観測に含めません。
- 「ステーション設置」後に地形観測を実行し、引き続いて「角観測」を選択する場合、後視を角観測に含めるためにそれを再び測定し、後視へのMTAを生成し、すべての前視ポイントに対して後視MTAから平均角を計算する必要があります。
- MTA は「ステーション設置」中に作成されませんが、その後「地形測定」または「角観測」を使用して更に進んだ後視への観測を行うときに作成されます。

角観測 を使用すると(ステーション設置の実行後)、以下を実行できます。

- 1つまたは複数の前視ポイントを測定します。
- 正と反の観測をペアとして組み合わせて、MTA レコードを作成します。
- 正の面のみ観測を実行し、MTA レコードを作成します。
- 一回の角観測で **ポイントごとに一つまたは複数のセット数の観測** を実行します。

- 一回または複数回の角観測を実行します。
- 観測の標準偏差を再審査して、悪質の観測を除去します。

メモ -

- 標準偏差は2回目の角観測以降利用できるようになります。
- 「ステーション設置」が1つの後視を持つ(「ステーション設置」または「ステーション設置プラス」から)場合には、後視ポイントを角観測リストに含めるかどうかを選択できます。
- ステーション設置が複数の後視を持つ(「ステーション設置プラス」または「交合法」から)場合には、後視ポイントは角観測リストに含まれません。
- 反の面の後視を測定しない場合、「角観測」を使用して観測した水平角反面測定値はMTAの計算に使用されません。
- 1つの後視でステーション設置を行った後に「角観測」を使用し、角観測リストにその後視ポイントを含めない場合には、すべての回転角はステーション設置中に行われた後視観測を使用して計算されます。

地形測定 を使用すると(ステーション設置の実行後)、以下を実行できます。

- 正と反の観測を実行して、MTA レコードを作成します。

メモ - 「地形測定」を使用して複数の角観測を実行できますが、「角観測」の方が適切な測定方法です。

MTA レコードに関して

- 「ステーション設置プラス」または「交合法」を使用するとき、ステーション設置が完了するとすべての観測は保存されます。「角観測」を使用するとき、角観測の各回後に保存されます。どのオプションを使用しても、MTAは最後に保存されます。
- 「地形測定」を使用すると、MTA は即座に計算・保存されます。
- ステーション設置の実行中には「ステーション設置プラス」や「交合法」を使用して、ステーション設置の実行後には「角観測」や「地形測定」を使用して、MTA を作成することができます。「ステーション設置プラス」や「交合法」の後に「角観測」や「地形測定」を使用して同じポイントを測定するとき、一般測量は1つのポイントに対して2つのMTA を生成することがあります。1つのステーション設置で複数のMTA が同じポイントに対して存在する場合、一般測量は常に最初のMTA を使用します。同じポイントに対して2つのMTA が作成されるのを避けるには、1つのポイントを複数の方法で観測を行わないようにします。
- MTA レコードが一度ジョブデータベースに書き込まれると、変更できません。
- 正・反観測を削除しても、MTA レコードは更新されません。
- レビュー内の MTA レコードは削除できません。
- 「ステーション設置プラス」や「交合法」、「角観測」において、正・反順に「正…反…」または「正/反…」を使用する場合には、作成される MTA は正と反の観測をペアに組み合わせます。
- 「ステーション設置プラス」や「交合法」、「角観測」において、正・反順に「正のみ」を使用する場合には、作成される MTA は正の観測をグループとしてまとめます。

- 「地形測定」で作成される MTA は、同じポイントに対する観測すべてをグループにまとめます。

連続地形測量 - 一般測量

「連続地形測量」機能を使用すると、ポイントを連続して測定できます。下記の状況のどれかが発生するとポイントが保存されます。

- 予め定義した時間が経過
- 予め定義した距離を超過
- 予め定義した時間と距離設定の両方に到達
- 予め定義した停止時間と距離設定に到達

連続地形ポイントの測定

1. メインメニューから「測量 / 連続地形」を選択します。
2. 「開始ポイント名」フィールドに値を入力します。これは自動的に増分します。
3. 「ターゲットの高さ」フィールドに値を入力します。
4. 「方法」フィールドで、「距離を固定」または「時間を固定」、「時間と距離」、「時間または距離」のどれかを選択します。
5. 使用する方法に合わせて、「距離」フィールドと「時間間隔」フィールドに値を入力します。
6. 「開始」をタップして、データの記録を開始します。そして、測量したい地物に沿って移動します。
7. 連続ポイントの測定を停止するには、「終了」をタップします。

ヒント - 予め定義した条件が満たされる前に位置を保存するには「保存」をタップします。

同期化した/非同期化した角度と距離

Trimble トータルステーションシリーズ機器の連続地形測量は同期化した角度と距離のみを使用します。

他の機器の連続地形測量 (Trimble5600トータルステーションなど) を行なう場合、一般測量 ソフトウェアは、ポジションを保存する際、最新の角度と距離を使用します。最新の同期化した角度と距離が使用できない場合、新しい角度と古い距離がペア組みされることがあります。ポジション誤差が生じる可能性を最小に抑えるために、連続地形測定中にはプリズムの動きを遅くしてください。

「ストップ アンド ゴー」方法を使用して「連続地形」ポイントを測定するには、

1. メインメニューから「測量 / 連続地形」を選択します。
2. 「開始ポイント名」フィールドに値を入力します。これは自動的に増分します。
3. 「ターゲットの高さ」フィールドに値を入力します。
4. 「方法」フィールドで「ストップ アンド ゴー」を選択します。
5. 「停止時間」フィールドに、受信機がポイントの測定を始める前にアンテナが静止している必要のある時間を記入します。

ユーザーの移動速度が 5cm/秒未満であるときに静止していると見なされます。

6. 「距離」フィールドにポイント間の最短距離を入力します。

メモ - 下記に接続時:

- Tracklightを搭載し、オンになった状態の機器の場合、測定したポイントを保存する間の2秒間ほどはTracklightを使用できません。
- レーザー点滅が有効になった状態のFOCUS 30/35機器の場合、連続地形を使用の際、レーザー点滅は一時的に無効にされます。

音波発信器を使用して深さを保管する

連続地形を使用して測定ポイントと深さを保存することができます。

測量スタイルを設定するには次のようにします:

1. Trimble Access メニューから、「設定 / 測量スタイル / (スタイル名)」を選択します。
2. 「音波発信器」をタップします。
3. 「タイプ」フィールドで **機器** の1つを選択します。
4. 「コントローラ・ポート」を設定します:
 - 「コントローラ・ポート」をBluetoothにした場合、**音波発信器 Bluetooth** を設定する必要があります。
 - 「コントローラ・ポート」をCOM1またはCOM2に設定した場合、ポート設定を行う必要があります。
5. 必要な場合「通信速度」と「ドラフト」を入力し「承認」をタップします。

通信速度は、コントローラが位置より後に深さを受信している場合は、音波発信器に対応しています。位置が以前に保存された連続地形ポイントと共に受信された場合、一般測量は通信速度を使用して深さを一致させて保管します。
6. 「承認」をタップし、「保存」をタップして変更を保存します。

連続地形を深さと共に保管する場合は、音波発信器接続中で測量スタイルが正しく設定されているときに **連続地形ポイントの測定** を行うために上記の処置方法に従ってください。

メモ -

- 測量時、連続地形ポイントでは深さの保管を無効にすることができます。これを行うには「オプション」をタップし、「音波発信器の使用」のチェックを解除します。また、「オプション」で「通信速度」と「ドラフト」の設定も可能です。
- 「ドラフト」の値はターゲット高の長さを決めます。「ドラフト」が0.00の場合は、ターゲット高は変換機からプリズムまでの距離になります。「ドラフト」値が指定されている場合は、ターゲット高は変換機からプリズムまでの距離からドラフト値を差し引いたものになります。

音波発信器が有効化の際に連続地形ポイントの測定を行う場合、連続地形中およびマップに深さが表示されます。通信速度が設定されると、初期は連続地形ポイントは保管されず、後で更新されます。通信速度が設定されている場合に連続地形中表示される深さによって、深さの値が受信されている事を確認することができます。表示された深さの値は、同時に表示されるポイント名と共に保管されるとは限りません。

注意 - 正確な深さと共に位置を組み合わせるには、水温や塩分濃度により変化する音速や、ハードウェアの処理時間、船舶の速度など、様々な要因が絡み合っています。正確な作業をするには、適切な方法を使用しているかどうか確認してください。

一般測量ソフトウェアに保管された連続地形ポイントの高度には深さが適用されていません。「カスタム・フォーマットのエクスポート」ファイルを使用し、深さが適用されたレポートを生成します。

次のサンプルレポートを *Trimble Access Downloads* (www.trimble.com/support_url.aspx?Nav=Collection-62098)からダウンロードすることができます:

- [測量レポート.xsl]
- [カンマ区切りの高度・深さ.xsl]
- [コンマ区切りの適用された深さ.xsl]

メモ - SonarMiteが接続されていれば、一般測量ソフトウェアが正しい出力フォーマットとモードを設定します。他社製の機器で正しい出力とフォーマットを使用するには、手動で設定してください。詳しくは、[HDRイメージング](#)を参照してください。

角度と距離

一般測量では、角度と距離でポイントを測定するのにこの測定方法を使用します。

「角度と距離」測定方法を使用して角度のオフセットを測定するためには、「距離」をタップして測定して、水平距離を固定し、機器を回転します。水平距離は固定されたままとなりますが、水平・垂直角は変動します。

メモ - ターゲットテストが有効で、機器がターゲットから30cm以上離れると距離は「？」に戻ります。

角度のみ・水平角のみ

一般測量では、水平角と垂直角の両方、または水平角のみでポイントを測定するのにこの測定方法を使用します。

観測平均化

メモ - Trimble SX10 スタンプステーションへの接続時には観測平均化方法は使用できません。
一般測量では、観測平均化方法を使用して以下を行います。

- 予め定められた数の観測において測定値の精度を向上します。
- 関連する測定標準偏差を表示します。

観測平均化方法を使用してポイントを測定するには

1. 「測量」メニューから「地形測定」を選択します。
2. 「ポイント名」フィールドに、ポイントの名前を入力します。
3. 「コード」フィールドに、特徴コードを入力します。（任意）
4. 「観測平均化」を方法として選択します。
5. ターゲットを目視して、「観測」を押します。

機器が観測を行っている間、水平角 (HA) と垂直角 (VA)、斜距離 (SD) の標準偏差が表示されます。

6. 結果である観測データとそれに関連する標準偏差が「保存」スクリーンに標準されます。

許容できる値の場合には「保存」を押します。

メモ - 「観測平均化」を使用して機器が実行する観測数を変更するには、「地形測定」スクリーンで有効なオプションを使用します。

角度オフセット、水平角度オフセット、および鉛直角度オフセット

一般測量では、アクセスが困難なポイントを観測するのに3つの角度オフセット方法を使用できます。

「角度オフセット」方法は、最初の観測からの水平距離を保持して、それに第二の観測の水平角と鉛直角を組み合わせ、オフセット位置への観測を作成します。

「鉛直角オフセット」方法は、最初の観測からの水平距離と水平角を保持して、それに第二の観測の鉛直角を組み合わせ、オフセット位置への観測を作成します。

「水平角オフセット」方法は、最初の観測からの斜距離と鉛直角を保持して、それに第二の観測の水平角を組み合わせ、オフセット位置への観測を作成します。

最初と第二の観測からの生の観測データすべては、ジョブファイルに内部的に保存され、「カスタムASCII エクスポート」で使用できます。

角度オフセット方法を使用してポイントを測定する

1. 「測量」メニューから「地形測定」を選択します。
2. 「ポイント名」フィールドに、ポイントの名前を入力します。

- 「コード」フィールドに、特徴コードを入力します。（任意）
- 「方法」フィールドで、「角度オフセット」または「水平角オフセット」、「鉛直角オフセット」を選択します。

「水平角オフセット」の測定方法を使用する場合、最初の観測でのターゲット高が水平角オフセット観測に適用されます。

「角度オフセット」または「鉛直角オフセット」の測定方法を使用する場合、「ターゲット高」を入力する必要はありません。オフセット測定はオフセット位置までの測定であり、どの計算にもターゲット高は使用されません。観測にターゲット高が適用されないよう、一般測量ソフトウェアのデータベースにターゲット高0（ゼロ）が自動的に保管されます。

- 測定しようとしているオブジェクトの脇にターゲットを置き、ターゲットを視準して、「観測」をタップします。

最初の観測値が表示されます。

Tip - オートロック技術を使用してオフセット・ポイントを測定している場合、「オフセット用のオートロック・オフ」のチェック・ボックスを選択します。有効になっていると、オフセット測定中にオートロック技術は自動的に無効になり、測定が終了すると再度有効になります。

- オフセット位置に回転してから「観測」をタップします。2つの観測が1つに結合されます。
 - 測量スタイルで「保存前に表示」チェックボックスにチェックマークを入れた場合、測量値が表示されます。「保存」をタップして、ポイントを保存します。
 - 「保存前に表示」チェックボックスからチェックマークを外した場合には、ポイントは自動的に保存されます。

メモ - 観測は生のHAとVA、SDレコードとしてデータベースに保存されます。

距離オフセット

一般測量において、ポイントにアクセスできないけれども、ターゲットポイントからオブジェクトへの水平距離が測定できる場合にこの観測方法を使用します。

「距離オフセット」を使用すると、1つまたは2つ、3つの距離を1度にオフセットできます。

「距離オフセット」方法を使用してポイントを測定するには、

- 「測量」メニューから「地形測定」を選択します。
- 「ポイント名」フィールドに、ポイントの名前を入力します。
- 「コード」フィールドに、特徴コードを入力します。（任意）
- 「方法」フィールドで「距離オフセット」を選択します。
- 「ターゲットの高さ」フィールドに、ターゲットの高さを入力します。
- 「オプション」をタップして、オフセット / 杭打ち方向 表示を設定します。

ヒント - 「オプション」画面から「カスタム左右オフセット1」と「カスタム左右オフセット2」フィールドに値を入力し、左右オフセットの2つの値を予め設定しておきます。

7. 必要に応じて、ターゲットからオブジェクトまでの「左右オフセット」（左または右オフセット）を入力します。

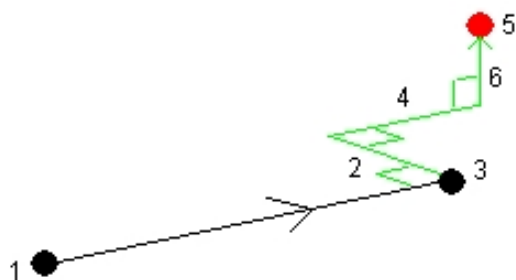
カスタムオフセットが予め定義されていたら、ポップアップ矢印をタップしてオフセットを選択します。

三つのオフセット値を0に設定するには、ポップアップメニューをタップし、「オフセットを0に設定」をタップします。3つのフィールドがすべて0に設定されている場合は、測定は「角度と距離」測定として扱われます。「オフセットを0に設定」オプションは、「前・後オフセット」と「鉛直距離オフセット」フィールドからも選択できます。

8. 必要に応じて、ターゲットからオブジェクトまでの「前・後オフセット」を入力します。
9. 必要に応じて、ターゲットからオブジェクトまでの「垂直距離オフセット」を入力します。

「オフセット / 杭打ち方向」を「機器位置から見る」に設定してポイント5を測定した例が下の図に示されています。

- ターゲット (3) の左にオフセット (2)
- 機器ステーション (1) からと同方向にオフセットを延長(4)
- 垂直にオフセット (6)



10. 「測定」をタップします。

測量スタイルで「保存前に表示」チェックボックスにチェックマークを入れた場合には、オフセット距離に対して調整された観測が現れます。「保存」をタップして、ポイントを保存します。

「保存前に表示」チェックボックスからチェックマークを外した場合には、ポイントは自動的に保存されます。

一般測量ソフトウェアは、調整された水平角と鉛直角、斜距離を、オフセット測定詳細を持つオフセットレコード内にだけでなく、ポイントレコード内にも保存します。

オフセット / 杭打ち方向

「距離オフセット」で使用する左右の方向は、「オフセット / 杭打ち方向」における設定によって決まります。この設定は測定スタイルまたは「オプション」で変更できます。

機器から対象を見る場合、左にオフセットされている対象は、「オフセット / 杭打ち方向」が「機器位置から見る」に設定されているときには左側にあります。

「オフセット方向」が「ターゲット位置から見る」に設定されているときには右側にあります。

「オフセット / 杭打ち方向」が「自動」に設定されているとき、オフセット方向はサーボ測量時には「機器位置から見る」に、ロボティック測量時には「ターゲット位置から見る」に設定されます。

測量値は、「ジョブのレビュー」で編集でき、観測時に使用した表示方法で常に表示されます。レビュー時に表示方法を変更することはできません。測定値は常に機器の位置と相対的に保存されます。

平面上のポイントを測定する

従来方式の測量では、「平面上のポイントを測定する」測定方法を使用して平面を定義してから、その平面に対してポイントを測定します。

水平な平面、鉛直な平面、傾斜した平面は、ジョブの中でポイントを選択したり、または新しいポイントを測定したりすることで、定義できます。平面の定義に続いて、その平面に対する「角度のみ」の測定により、角度と、計算された距離の観測とが、その平面上に作成されます。もう一つの方法として、その平面に対する「角度と距離の測定」により、その平面に対する鉛直オフセットが計算されます。

ソフトウェアによって計算される平面の種類は、選択されたポイントの数に依存します：

ポイント数	平面の種類
1	水平
2	鉛直で2地点を通る
3 or more	残差のある平面（3ポイントの場合、残差は0となります）。平面は、全ポイントを通して最適な（多くの場合傾斜している）平面として作成される「フリー」平面である場合と、全ポイントを通して最適な鉛直平面に制約された「鉛直」平面である場合とがあります。「フリー / 鉛直」ソフトキーをタップして、2つのモードの間で切り替えることができます。

1. メインメニューから「測定 / ポイント測定」を選択します。
2. 平面を定義するには:
 - a. 「追加」をタップして [ポイント選択方法](#) を選択してから平面を定義するのに使用するポイント（複数可）を選ぶか、または「測定」をタップして「ポイントを測定」画面に行き、平面の定義で使用する新しいポイントを測定するかの、いずれかを行う。求められる平面を定義するために最小限必要なポイントを追加または測定する。
 - b. 「計算する」をタップして平面を計算する。
 - c. 平面が3つ以上のポイントを使用している場合、「鉛直」をタップして鉛直に制約された平面を計算することができます。必要に応じて「フリー」をタップすると、すべてのポイントを使用する最適な平面を再計算します。
 - d. 「残差」縦列の中の数値を使用し、除外したいポイントを特定します。テーブル内の横列をタップし、ポイントを除外したり含めたりし、平面を自動的に再計算します。「残差」縦列の中の数値は更新されます。
3. 続ける をタップし、平面に対してポイントを測定します。
4. 「ポイント名」を入力します。
5. ポイントを計算するのに使用する方法を選びます:
 - 「角度および距離」は、測定されたポイントの座標と、ポイントから平面までの距離とを計算します。
 - 「角度のみ」は、測定された角度と平面との交点を利用し、観測対象ポイントの座標を計算します。
6. 「測定」をタップします。
7. 「保存」をタップして、データベースにポイントを保存します。

ヒント - 「角度と距離」で測定する場合、機器の [EDM設定](#) を変更してトラッキングモードをオンにすると、平面までのデルタ距離がリアルタイムで更新されるのを見ることができます。

3D軸の測定

一般測量ソフトウェアと一般測量機を使用して3D軸を測定するには、

1. 「測量」メニューから「3D軸の測定」を選択します。
2. 3D軸を定義する2点をキー入力するか測定を行います。
ポイントを測定するには、ポイント名フィールドのポップアップ・メニューボタンをタップし、表示されたオプションから [測定](#) を選択します。
3. 「オプション」をタップし、軸に相対的な測定済みのポイントのデルタ表示のフォーマットを選択します。

デルタ表示の内容とフォーマットはXSLTスタイル・シートによって制御されています。言語ファイルには翻訳されたデフォルトXSLT測定3D軸スタイル・シート (*.3ds) が含まれており、言語フォルダから一般測量によってアクセスされます。新しい

フォーマットをオフィスで作成し、「System files」フォルダにコピーすることができます。

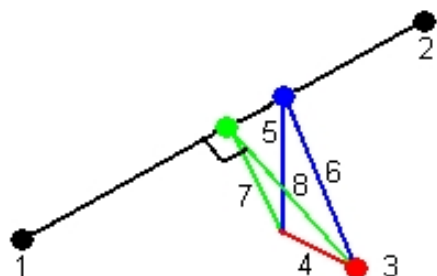
4. 「次へ」をタップします。

機器は自動的にTRKモードに切り替わります。一般測量が距離を受信するとデルタ・フィールドは自動的に更新されます。

プリズムに測定しない場合、機器機能を使用しDRモードに設定します。

TRK測定を承認するか、「測定」をタップしてSTD測定を行います。

一般測量ソフトウェアは測定された点の座標・高度、3D軸のポイントに相対する直交・鉛直デルタを通知します。次の図と表はデフォルト・フォーマットを使用した場合に通知されるデルタを示しています。



1 3D軸を定義するポイント1	5 3D軸の鉛直ポイントとの鉛直オフセット
2 3D軸を定義するポイント2	6 3D軸の鉛直ポイントとのラジアル・オフセット
3 測定されたポイント	7 3D軸の直交ポイントの直角オフセット
4 3D軸との水平オフセット	8 3D軸の直交ポイントとのラジアル・オフセット

また、一般測量は次の項目を通知します：

- ポイント1・2から、計算された3D軸の直交ポイントまでの距離
 - ポイント1・2から、計算された3D軸の鉛直ポイントまでの距離
 - 計算された3D軸の直交・鉛直ポイントの座標および高度
5. 測定を保管するには、必要な場合「ポイント名」および「コード」を入力し、「保管」をタップします。

他のポイントの測定・保管を続けることができます。

「戻る」をタップすると、新しい3D軸やデルタ表示フォーマットの変更をすることができます。

メモ -

- 説明・属性には対応していません。
- 「測量 / 3D軸の測定」で選択されたスタイル・シートは、「ジョブ / ジョブのレビュー」での3D軸レコードを表示する際に使用されます。

- ポイント1・2が鉛直軸を定義している場合、全ての鉛直デルタはヌル (?) として表示されます。

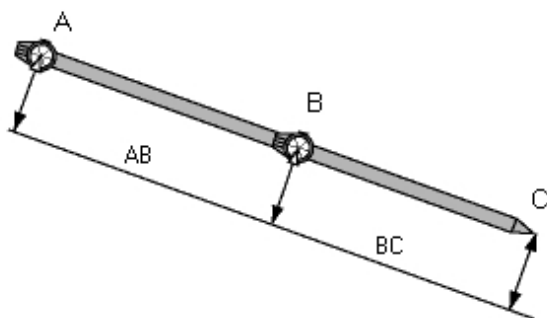
2重プリズムオフセット

一般測量では、この測定方法を使用して、下げ振り位置にあるポールを使用して直接観測できないポイントを調整します。

メモ - 適切なノードオフセットがある傾き調整可能なプリズムを使用すれば、ポールの傾き方向に関わらず正確な測定が行えます。Trimble VX/S Series 360などのプリズムでは、光学プリズムの中心とロッドのセンターラインの差異を鉛直角と斜距離で修正しないでください。

2重プリズムオフセット方法を使用してポイントを測定するには、

1. 下の図に示されるように、ポール上で2つのプリズム (AとB) を離れて置きます。距離BCは既知です。



2. メインメニューから「測定」を選択した後、ステーション設置を行います。ステーション設置 — 概要を参照してください。
3. 「測量」メニューから「地形測定」を選択します。
4. 「ポイント名」フィールドに、ポイントの名前を入力します。
5. 「コード」フィールドに、特徴コードを入力します。(任意)
6. 「方法」フィールドで「2重プリズムオフセット」を選択します。
7. 必要に応じてフィールド記入を行います。

ヒント - 適した「許容範囲 AB」を入力し、キー入力した2つのプリズム間の距離ABと測定された2つのプリズム間の距離ABに差があった場合に警告を表示させることができます。許容範囲を超える場合は、入力された距離ABが誤っていたり、プリズムAへの測定とプリズムBへの測定の間でポール移動が発生した事を示します。

8. 測定を2回行ないます。(「観測」をタップします。)

一般測量は、不明瞭な位置 (C) を計算して、それを未加工のHA VA SD観測値として保存します。

すべての生の観測データは、ジョブファイル内部で保存され、「カスタムASCII エクスポート」で使用できます。

円形オブジェクト

一般測量では、この測定方法を使用して円形オブジェクト(貯水タンクやサイロなど)の中心点を計算します。これを行なうには、

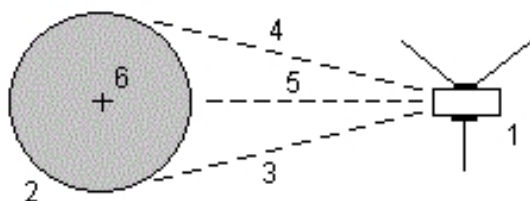
1. 「測量」メニューから「地形測定」を選択します。
2. 「円形オブジェクト」方法を使用して、円形オブジェクトの前中心面までの角度と距離を測定します。

円形オブジェクトを測定するには2つの方法があります。正接の二分法(初期設定)と中心+正接です。測定方法を設定するには、矢印をタップするかShiftキーを押して、「地形測定」画面にある2列目のソフトキーにアクセスします。「オプション」をタップして、円形オブジェクト方法を指定してください。

3. 以下のいずれかを行ってください：

- 正接の二分法を使用する場合は、円形オブジェクトの左右側面の目に見える縁までのみ、角度を示し、測定するよう指示するプロンプトが表示されます。

トータルステーションが原動機付きの場合は、自動的に、「角度のみ測定」の間の半角のほうを向き、当該円形オブジェクトの外周上のポイントまでDR測定を行います。原動機付きでない場合は、当該半角にトータルステーションを向け、測定を完了できるようにしてやります。「2つの角度のみ測定」および「3つめのDR測定」は、当該円形オブジェクトの半径を計算するのに使用されます。半径距離がDR測定に追加され、当該オブジェクトの中心までの生HA VA SD観測が保存されます。

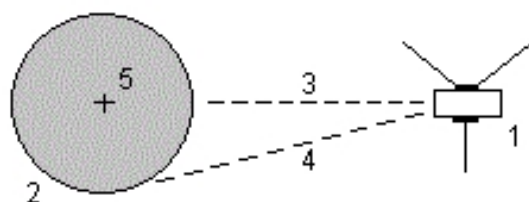


- | | | | |
|-----|------------|---|-----------|
| 1 | トータルステーション | 5 | DR測定 |
| 2 | 円形オブジェクト | 6 | オブジェクトの中心 |
| 3と4 | 角度のみ測定 | | |

- 中心+正接法を使用している場合は、円形オブジェクトの前面中心に対する角と距離を測定し、次に、円形オブジェクトの側面に対する角のみの観測を行います。

これら2つの測定から、一般測量は、円形オブジェクトの中心点を計算し、生HA VA SD観測として保存します。半径もまた計算され、その観測とともに保存され

ます。



1	トータルステーション	4	角度のみ測定
2	円形オブジェクト	5	オブジェクト の中心
3	角度と距離の測定		

角観測

ここでは、一般測量機器と一般測量ソフトウェアを使用して、観測の複数セット(角観測)を実行する方法を説明します。

角観測は以下のいずれかによって構成されます。

- 正のみの観測のセット
- 正のみの観測の複数のセット
- 組み合わされた正と反の観測のセット
- 組み合わされた正と反の観測の複数のセット

角観測は、お手持ちの機器の種類、ポイントのアクセスしやすさ、あるいは観測を行なう順番等のポイント観測の手順により、様々な方法で使用できます。

角観測の実行

1. 「測量」メニューから「角観測」を選択します。
2. 「オプション」をタップし、角観測の [設定](#) にします。
ポイント測定を開始する前に、「面の順番」と「ポイントごとのセット数」設定が正しいか確認してください。いったんポイントの測定を開始したらこれらの設定は変更できません。
3. 各ポイントを観測して、最初の面の角観測に含めることによって [手動で角観測リストを作成](#)
4. 角観測に使用する全てのポイントを測定します。
5. すべての観測が完了すると、一般測量は「[標準偏差](#)」スクリーンを表示します。
6. 「閉じる」をタップして保存し、角観測を終了します。

メモ -

- サーボまたはロボティック機器を使用するとき、機器がターゲットに正確に照準を合わせたことを確認します。必要であればそれを手動で行います。自動的に正確に照準を合わせることできる機器もあります。機器の仕様に関する詳細については、機器の製造者の文書を参照してください。
- 観測が中断されることが予想される場合は、**中断されたターゲット観測**を選択します（例：交通量の多い場所での観測など）。
- 2つのプリズムの距離が短いときに静止ターゲットへの測定を行う場合は、FineLockまたは長距離FineLock技術を使用します。
 - FineLock技術を搭載した Trimble S8またはS9では、20~700mの距離にあるプリズムを測る際に **FineLock** モードを使用することができます。
 - 長距離FineLock技術を搭載した Trimble S8またはS9では、250~2500mの距離にあるプリズムを測る際に **長距離FineLock** モードを使用することができます。
- サーボまたはロボティック機器を使用して、既知（調整された）ポイントを測定するには、「回転」をタップします。または、自動追尾機器を使用している場合には、測量スタイルの「サーボ自動回転」フィールドを「HAとVA」または「HAのみ」に設定すると、機器は自動的にポイントの方向に回転します。
- 「観測」スクリーンで「Esc」をタップすると、現在の角観測は放棄されます。
- 角観測画面の一番上には以下が表示されます：
 - 現在の観測面
 - ポイントごとに1セット以上を使用するときの、現在のセット数と測定されるセットの合計数（括弧内に表示）
 - 現在の角観測数と、行なわれる角観測の合計数（括弧内に表示）

例えば「正面 (2/2) (1/3)」は、機器が2セットのうちの2番目のセットの正面になっており、3つの角観測のうちの1番目であることを表します。

手動で角観測リストを作成

手動で角観測リストを作成する際には、一般測量ソフトウェアは各ポイントを初めて測定されたものとして自動的に内部角観測リストに追加します。角観測リストには、ポイント名、コード、ターゲット高、プリズム定数、ターゲットIDなど各ポイントの情報がすべて含まれています。

ポイントを入力して角観測リストに追加し、角観測を行なうには：

1. 後視観測を含めるか除くか選びます。
後視を含める/除く もご参照ください。
2. **地形ポイントの観測** と同じ方法に従います。

メモ 一角観測リスト内の各観測に対してターゲットのプリズム定数と高さを指定するには、ターゲットアイコンをタップします。測定した距離からプリズム定数を引き算する必要がある場合には、負の値を入力します。引き続く角観測に対してはプリズム定数やターゲット高を変更することはできません。その代わりに一般測量 は、角観測リストの構築時に保存された値を使用します。

3. 角観測リストが構築されたら、「正反終」をタップします。一般測量 は以下を行います。
 - 観測されたそれぞれのポイントに対する正しいポイント詳細を既定値とします。
 - 必要な場合には正・反を切り替えるように促されます。サーボ駆動の機器ではこれは自動的に行われます。
 - **Autolock** または **FineLock** 使用時に「自動角観測」が有効になっている場合は自動的に作動し観測します。
 - 結果を表示します。その後、必要であれば不良データを削除できます。

メモ -

- 角観測リストに同じポイントを再び追加することはできません。既に測量されたポイントへの測量を再度実行するには、まず「正反終」をタップする必要があります。
- 角観測リストは編集できません。「正反終」をタップする前に角観測に含めたいポイントすべてを観測したことを確認してください。
- DRターゲットをTrimble VX Spatial Station または Trimble S Series トータルステーションシリーズ機器の自動角観測で測定を行なっていると、一般測量ソフトウェアは一時停止し、ターゲットを目視できるようにします。**必ず** ポイントを目視し、手動で測定してから継続してください。

角観測のセットからの後視を含める/除く

前視観測を両面で行なっている場合は、後視も両面で観測することをお勧めします。後視を除外するときは：

- ステーション設置中に行なわれた後視観測はMTAの計算に使用されます。
- 反の面の後視を測定しない場合で、その後視に単独の面の観測しか存在しない場合は、「角観測」を使用して観測した水平角反面測定値はMTAの計算に使用されません。

角観測 - 最大数

角観測には以下の制限が適用されます：

- 角観測数 - 最大100
- 角観測ごとのポイント数 - 最大200
- 各角観測のポイントあたりのセット数 - 最大10

一般測量ソフトウェアで設定されている上限は高めになっていますが、観測できるポイント数はコントローラのメモリの空き容量によります。例えば、100回の角観測で10ポイント、あるいは10回の角観測で200ポイントまで測定できますが、メモリの制限により100回の観測で200ポイントの測定までは不可能です。

詳細については以下を参照してください。

[「標準偏差」スクリーン](#)

[「ポイント - 残差」スクリーン](#)

[「ポイント詳細」スクリーン](#)

FineLock

F面の順番

観測の順番

ポイントごとのセット

角観測の数

観測のスキップ

自動角観測

モニター

「標準偏差」スクリーン

角観測の各回の終了後、「標準偏差」スクリーンが表示されます。このスクリーンは、角観測リスト内のそれぞれのポイントの標準偏差を表示します。

次のいずれかを実行します:

- 別の角観測を実行するには、「+角観測」をタップします。
- 現在の角観測セッションを保存するには、「閉じる」をタップします。
- ポイントの詳細を表示・編集するには、それを反転表示してから「詳細」をタップします。
- あるポイントに対する各観測の残差を表示または編集するには、そのポイントをリスト内で一度タップします。
- CSV ファイルに追加できるよう測定されたポイントを有効にした場合、「CSV ファイルへ追加」オプションを選択します。ポイントは、表示されているファイル名に保存されます。ファイルへの追加を有効にするには、[CSVファイルに追加をご参照下さい](#)。
- 角観測を終了して、角観測すべてを削除するには、「Esc」をタップします。

メモ -

- 個々の角観測は、「標準偏差」スクリーンを終了するために「閉じる」または「+角観測」をタップしたときにしかジョブに保存されません。
- 角観測の設定を変更するには、「オプション」をタップします。

ヒント

- リスト内の項目を反転表示するには、それを最低0.5秒押し続けます。
- 列をアルファベット順 (Aから、またはZから) に並べるには、列の見出しをタップします。「ポイント」コラムのヘッダーをタップすると、ポイントを昇順または降順の観測順に並び替えます。
- 残差表示を変更するには、「残差」スクリーンのドロップダウン一覧からオプションを選択します。


「ポイント - 残差」スクリーン

「ポイント - 残差」スクリーンには、特定ポイントまでの個々の観測と、平均観測ポジションとの差を示します。

次のいずれかを実行します:

- 観測を無効にするには、それをハイライトして「使用」をタップします。
- 観測の詳細を表示するには、それをハイライトして「詳細」をタップします。
- 「標準偏差」スクリーンに戻るには、「戻る」をタップします。

メモ -

- ポイントに対して正・反観測の両方を実行した場合、正または反での観測をオフにするとそれに対応する反または正での観測も自動的にオフになります。
- 「ポイント - 残差」スクリーンで変更を行う度に、平均観測と残差、標準偏差は再計算されます。
- 現在のステーション設置が後視を一つしか持たない場合には、後視への観測に対して「使用」ソフトキーは使用できません。後視への観測は観測の方向に使用されているため削除することはできません。
- 観測を除去した場合には、 アイコンが現れます。角観測で観測をスキップした時にはアイコンは現れません。

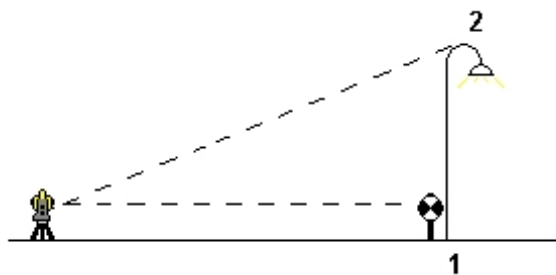
ヒント - 観測の残差が高い場合には、角観測からその観測を無効にすることをお勧めします。

「ポイント詳細」スクリーン

「ポイント詳細」スクリーンは、特定のポイントに対する平均観測詳細を表示します。

遠隔対象

一般測量で、機器がDRモードをサポートしない場合や、距離を測定できない場合には、この方法を使用して遠隔対象の高さや幅を計算できます。下の図を参照してください。



1. 一般測量を開始します。
2. 「測量 / 地形測定 / 遠隔対象」を選択します。
3. 遠隔対象の基部 (1) までの角度と距離を測定します。

4. 適切な方法に設定します。
5. 遠隔ポイント (2) に照準を合わせます。
6. 「保存」をタップして、観測を保存します。
7. 「遠隔対象」観測を複数回行うには、手順 5 と 6 を繰り返します。

最初の測定値とそれ以降のHA VA角度を使用して、一般測量 は遠隔対象の位置を計算し、その幅と基準点からの高度差を表示します。遠隔対象の基部までの観測値は、HA VA SD として保存されます。遠隔ポイントは、対象の幅と高さと一緒に、計算されたSDを持つHA VAとして保存されます。

SX10スキヤニングトータルステーションを使用してスキヤンする

3Dスキヤンは、レーザ光を使用して定義された物理的オブジェクトの形を電子的にキャプチャするDR (ノンプリズム) 測定過程です。3Dレーザスキヤナは1つのオブジェクトの表面からデータの点群を作成します。

スキヤニングは、USB、2.4 GHz Cirronet無線、およびWi-Fiによるコントローラの接続で使用することができます。

スキヤン画面にアクセスするには、測定メニューからスキヤンをタップします。

更に詳しい情報については、下記を参照してください。

[スキヤンの準備](#)

[スキヤン画面](#)

[スキヤンパラメータの定義](#)

[進捗情報](#)

[スキヤンの一時停止と再開](#)

[スキヤンの終了](#)

スキヤンの準備

スキヤンを行う際、スキヤニングしている最中の物体がよく見えるように機器を設置します。例えば、水平表面をスキヤンする際、平面を見渡す形でできるだけ高い位置に機器を設置します。鉛直表面の場合は、機器を平面に対してできるだけ垂直になるように設置することをお勧めします。

水平スキヤンの範囲は全方位です。鉛直のスキヤン範囲は148° (164 gon) までです。

Trimble SX10 スキヤントータルステーションが次のように設置されている場合:




- 既知の場所の場合、**標準的な局の設置**を実行します。
- 座標を持たない位置の場合、**スキヤンステーション**を作成します。

スキャン画面

動画ツールバー

動画ツールバーのボタンに関する情報は、[ビデオ](#)をご参照ください。

ソフトキーのスキャン

ソフト キー	機能
+ステーション	新しいスキャンステーションを作成します。現在のステーションがスキャンステーションの場合のみ、ソフトキーが表示されます。
	フレーミング領域を消去するには、領域のリセットをタップします。
	最後に作成したフレームポイントを削除するには、取り消しをタップします。
	補完フレームをタップし、現在の定義されたフレームに対して水平補完を選択します。例えば、90度のフレームを定義する場合、補完フレームをタップし、270度のエリアを選択します。 このソフトキーは、フレーミング方式が長方形の場合のみ表示されます。
天頂または天底	スキャンフレームに天頂または天底が含まれる場合、該当するソフトキーが表示されます。ソフトキーをタップし、現在のフレームと補完情報を入れ替えます。
ビデオ	上矢印ソフトキーをタップし、さらに動画をタップし、機器からの動画フィードを表示または非表示にします。
オプション	ソフトウェアはスキャンの最中に、機器の傾きを自動的にチェックします。傾きの許容範囲を変更するには、上矢印ソフトキーをタップし、オプションをタップし、さらに傾き許容範囲フィールドに新しい値を入力します。 注 - コンペンセータが無効になっているときは、傾き許容範囲フィールドに入力された値は無視されます。

スキャンパラメータの定義

1. フレーミング法を選択し、さらにフレームエリアを定義します。

フレーミング法	スキャンフレームを定義するために...
長方形	ビデオ画面上をタップして1つ目の角を定義し、さらにその対角線の反対側の角部をタップしてスキャン対象の長方形を定義します。
ポリゴン	ビデオ画面上をタップしてポリゴンスキャンエリアの各頂点を定義します。
水平バンド	ビデオ画面をタップし、フル360度水平バンドの縦端を定義します。 次のいずれかを実行します: <ul style="list-style-type: none"> • バンドの上限の定義を148度まで下げるときは、動画画面の90度VA（鉛直角）よりも上をタップします。 • バンドの下限の定義を天頂まで上げるときは、動画画面の90度VA（鉛直角）よりも下をタップします。 上側と下側の選択を切り替えるには、天頂または天底をタップします。 動画画面を再度タップし、定義した水平バンドの上下縦端を制限します。
フルドーム	フレームの定義は必要ありません。フルドームは常に、横は全方向（360度）および縦は下148度（164 gon）までの範囲でスキャンを行います。

注 - スキャンフレームに情報が入っているときは、そのフレームは許容されていることを意味します。スキャンフレームが空のときは、閉合ラインが別のラインと交差していることを意味します。その場合、訂正するまで、スキャンを開始できません。

2. 必要なスキャン密度を選択します。選択されたスキャン密度に対するポイント間隔を確認するには、距離フィールドにターゲットまでの距離を入力します。ポイント間隔フィールドに表示された値は、指定された距離でのポイント間隔を示しています。

メモ - テレカメラのみが望遠鏡と同軸です。近距離でのフレーム設定の正確を期するには、機器からスキャン対象の物体までのおおよその距離を距離フィールドに入力し、それからスキャンのフレームを定義します。正しい距離を入力すると、オーバービューまたは主要カメラと望遠鏡との間のオフセットに対する補正により正しい位置にスキャンフレームが描かれることとなります。

ソフトウェアは定義されたフレームエリアを使用して、スキャンの完了に必要なポイントの数と予想時間を計算します。

3. スキャンによってパノラマ画像をキャプチャするには、パノラマチェックボックスを選択し、**パノラマ設定**を指定します。
4. スキャンを開始するには、スタートをタップします。

メモ - 予想時間はキャプチャのみです。データ転送を含めた合計スキャン時間は、接続方法によって、それより長くなります。

進捗情報

スキャン中に以下の進捗情報がスキャンウィンドウに表示されます：

- パノラマ進捗情報.
- 完成したスキャンのパーセンテージ。
- スキャンされたポイント数。
- 予想時間残り。

スキャン中は、他の通常の機器や測量機能は使用できません。スキャン中に光学測量や他の機能にアクセスする必要がある場合にはスキャンを一時停止し、操作を行った後にスキャンを再開します。

傾きチェック

コンペンセータが有効になっているときは、スキャンが一時停止、完了またはキャンセルされた際、ソフトウェアは自動的に傾き許容範囲チェックを実行し、スキャンが開始または再開された時点で、現在の傾き値を、記録された傾き値と比較します。スキャンの最中に、機器のレベルに定義済み傾き許容範囲を超える変化が生じたときは、スキニング画面の距離間隔フィールドで指定された距離間隔での変化量が、傾きエラーメッセージに表示されます。スキャンを継続／保存するには、はいをタップします。スキャンをキャンセルするには、いいえをタップします。

低電力による機器のシャットダウンのためスキャンが中断したときは、傾きチェックは行われません。

傾きの変化は、ジョブのレビューのスキャンレコードに表示されます。単一スキャンについて複数の傾き許容範囲メッセージが表示されるときは、最大の傾き変化がジョブのレビューのスキャンレコードに表示されます。傾きチェックの実行時、機器の水平の傾きが大きく、コンペンセータ範囲を超えるときは、スキャンレコードに「コンペンセータが範囲外にあります」と表示されます。

スキャンの一時停止と再開

進行中のスキャンを一時停止するには、一時停止をタップします。一時停止したスキャンを再開するには、再開をタップします。

スキャン中に機器への接続が中断され、「トータルステーションが反応しません」というメッセージが表示された場合：

- スキャンを続けるには、機器に再接続し、さらに続ける. をタップします。
- 測量を終了するには、キャンセルをタップします。

キャンセルをタップし、さらに機器に再接続した場合、中断されたスキャンにまだアクセスすることができます。そのためには、ステーション設置画面の最後使用を選択し、それから測量メニューからスキャンを選択します。前のスキャンを続けるか部分的にキャプチャしたスキャンをダウンロードするかを求められます。

スキャンの終了

スキャンが完了すると、機器は元の位置に戻ります。

スキャンを途中で中止する場合は *Esc* をタップし、さらにスキャンを保存するか削除するかを選びます。スキャンを手動で終了してもスキャンの記録と付随する RWCX ファイルは書き込まれます。

メモ -

- スキャンが終了したら、スキャンファイルの名前とスキャンのプロパティは、ジョブファイルに保存されます。
- スキャンを削除する際、スキャンデータの保存はされますが、レコードは削除済みと表示されます。ジョブのレビュー画面のスキャンレコードに移動し、スキャンを削除します。
- スキャンされたポイントはジョブファイルには保存されず、またポイントマネージャにも表示されません; <jobname> Files フォルダの SdeDatabase.rwi フォルダに保存される RWCX ファイルに書き込まれます。
- JOB ファイルまたは JXL ファイルを Trimble Business Center または Trimble RealWorks Survey ソフトウェアにインポートすることができます。SdeDatabase.rwi フォルダに保存された関連 RWCX ファイルおよび <jobname> Files フォルダに保存された JPEG ファイルが同時にインポートされます。

SX10 スキャニングトータルステーションを使用してパノラマをキャプチャする

Trimble SX10 スキャントータルステーションを使用した従来式の測量では、パノラマ測定方法を使用して、スキャンを実行せずにパノラマ画像をキャプチャすることができます。


メモ - スキャンの過程で、パノラマをキャプチャすることもできます。SX10 スキャニングトータルステーションを使用してスキャンするを参照してください。

1. 「測定」メニューから、「パノラマ」を選択します。SX10 パノラマ画面が表示されます。
2. フレーミング法を選択し、さらにフレームエリアを定義します。SX10 スキャニングトータルステーションを使用してスキャンするを参照してください。
3. 近距離でのフレーム設定の正確を期するには、機器からスキャン対象の物体までのおおよその距離を 距離フィールドに入力し、それからスキャンのフレームを定義します。正しい距離を入力すると、オーバービューまたは主要カメラと望遠鏡との間のオフセットに対する補正により正しい位置にスキャンフレームが描かれることとなります。
4. 使用するカメラを選択します。

5. 暗い環境で作業を行う場合で、ターゲットを照らしたいときは、点滅をターゲット照明フィールドから選択します。

このフィールドは、オーバービューカメラを選択後は表示されません。

6. 露出をその時使用している設定に固定するためには、スタート, をタップし、固定露出のチェックボックスを選択します。スタートをタップする前に、機器をすべてのパノラマ画像に使用したいカメラ露出を定義している場所に向けます。

メモ - カメラの露出設定は、動画だけでなく静止画像/パノラマで使用される露出にも影響します。カメラ設定にアクセスするには、 をタップします。露出設定を確認する際は、パノラマのキャプチャ用に選択したカメラに適合するズーム率を使用するようにしてください。

7. 画像のオーバーラップフィールドで、画像の重複度を入力します。重複度が高いと、結合点が増えます。

ソフトウェアは定義されたフレームエリアを使用して、パノラマの完了に必要な画像の数と予想時間を計算します。

8. スタートをタップして、パノラマのキャプチャを開始します。

メモ - 予想時間はキャプチャのみです。データ転送を含めた合計スキャン時間は、接続方法によって、それより長くなります。

パノラマキャプチャ中、キャプチャされたパノラマ画像の数と完了したパノラマのパーセント率が表示されます。

パノラマが完了すると、機器は元の位置に戻ります。ソフトウェアはSX10パノラマ画面に戻ります。そこで他のパノラマ画像をキャプチャしたり、新しいスキャンステーションを作成できます。または、+ステーションをタップし、新規スキャンステーションを作成します。

パノラマ画像が<jobname> Filesフォルダに保存されます。

VX または S Series トータルステーションでスキャンを行う

このトピックは、VISIONテクノロジーが搭載されたTrimble VX SeriesまたはS Series機器でスキャンする場合に適用されます。Trimble SX10 トータルステーションに接続している場合は、[SX10スキャンングトータルステーションを使用してスキャンする](#)を参照してください。VISIONテクノロジーを搭載していないTrimble S Series トータルステーションに接続する際は、[表面スキャン](#)をご使用ください。

3Dスキャンは、レーザ光を使用して定義された物理的オブジェクトの形を電子的にキャプチャする自動ダイレクトリフレックス (DR) 測定過程です。3Dレーザスキャナは1つのオブジェクトの表面からデータの点群を作成します。

スキャンングは、USB、2.4 GHz長距離無線 (LRR)、およびBluetoothによるコントローラの接続で使用することができます。

スキャンング画面にアクセスするには、[測定](#)メニューから [スキャンング](#)をタップします。接続先の機器によって、オプションを [スキャンング](#)画面から選択することができます。

更に詳しい情報については、下記を参照してください。

[スキャンモード](#)

[フレーミング法](#)

[スキャン画面](#)

[ポイントのスキャン](#)

[スキャンパラメータ](#)

[スキャンングモード](#)

[パノラマ画像](#)

[進捗情報](#)

[スキャンの終了](#)

スキャンモード

以下の方法のいずれかを使ってスキャンします：

方法...	用途
HA VA間隔	スキャンする面が面方式では近似できないような複雑な面の場合にこの方法を使用します。
鉛直面	Trimble SureScan™テクノロジーを使用し、一定のグリッド間隔が必要な平面をスキャンします。
水平面	
傾斜面	
線とオフセット	左または右にオフセットしているセンターラインからスキャンします。一般測量はセンターラインに直角な水平オフセットをしよう

方法...	用途
	して面を定義します。

メモ -

- スキャン範囲内でEDM信号を返してこない部分があるとスキャン時間は長くなります。スキャンする範囲内の空白はできるだけ少なくしてください。
- ロボティック接続を使用してスキャンする場合、必要なデータが全て収集されるように、無線の届く範囲内にいるようにしてください。無線リンクが途絶えると、現在のスキャンラインの残りの部分はスキップされます。
- 水平スキャンの範囲は全方位です。鉛直のスキャン範囲は130° (144 gon) までです。
- 「機器 / EDM設定」で設定した「DR最大距離」が、スキャン距離に必要な値に設定してある事を確認してください。

フレーミング法

フレーミングのオプションは選択されたスキャン方法によります。オプションには以下があります:

フレーミング法	説明
長方形	ビデオ画面上をタップして1つ目の角を定義し、さらにその対角をタップしてスキャン対象の長方形を定義します。長方形の大きさを変えるにはタップしてからドラッグしてください。
ポリゴン	ビデオ画面上をタップしてポリゴンスキャンエリアの各頂点を定義します。最後の頂点をタップ&ドラッグするとポリゴンを動かすことができます。
水平バンド	ビデオ画面をタップし、フル360度水平バンドの上下縦端を定義します。
平面	平面上の各ポイントに対し、ビデオ画面上でそのポイントに照準を合わせてタップし、ポイントを定義します。





メモ -カメラは望遠鏡と同軸ではありません。近距離でのフレーム設定の正確を期するには、機器からスキャン対象の物体までのおおよその距離を距離フィールドに入力し、それからスキャンのフレームを定義します。正しい距離を入力すると、スキャンフレームを正しい位置に設定することができ、また、ソフトウェアがカメラと望遠鏡の間のオフセットを正しく計算することができます。またはフレームの設定時に機器をDRおよびTRKモードにします。

スキャン画面

動画ツールバー

動画ツールバーのボタンに関する情報は、[ビデオ](#)をご参照ください。

ソフトキーのスキャン

ソフトキー	機能
	画面上をタップしてスキャンする領域を定義するには、領域の定義をタップし、その後画面に表示される指示に従います。
	パンをタップし、マップの一部をタップしてそこを中心とするか、またはマップをタップし、中心にする場所までドラッグします。
	フレーミング領域を消去するには領域のリセットをタップします。
	最後に作成したフレームポイントを削除するには、取り消しをタップします。
オプション	「点群の表示」はスキャン上に表示される点群のオプションを制御します。
ン	「カラー」は点群の色を制御します。
	「ポイントの大きさ」は、点群に表示されたピクセルの幅を制御します。

点群カラー

選択	用途
点群カラー	ポイントをすべて同じ色で表示
ステーションカラー	ポイントの測定に使用されるステーションを示します
スキャンカラー	ポイントが属するスキャンを示します
グレースケール強度	グレースケールでポイントの反射照度を示します
カラーコード化された照度	カラーコードでポイントの反射照度を示します

ポイントのスキャン

スキャンを行う際、スキャンしている最中の平面やラインがよく見えるような位置に機器を設置します。例えば、水平面をスキャンする際、平面を見渡す形でできるだけ高い位置に機器を設置します。鉛直平面の場合、機器は、平面に対してできるだけ垂直に近い位置に機器を設定します。

スキャンポイントを測定したり選択したりする際、適度に間隔が空き、ほどよい広がりのあるポイントを選びます。例えば、鉛直平面をスキャンする際、平面の筋向かいの角にあるポイントを選ぶと、最良のジオメトリが得られます。

スキャンパラメータ

スキャンパラメータオプションは選択されたスキャン方法により異なります。

メモ - 「完了するまでの時間」はあくまでも推定時間です。実際にかかる時間はスキャンする地表面や物体によって異なります。

方法...	以下のオプションのうちの1つを選択し、それから適切な値を入力してください
HA VA間隔	<ul style="list-style-type: none"> • 水平距離と垂直距離の間隔 • 水平角と垂直角の間隔 • スキャン範囲内の前ポイント数 • 合計時間 <p>メモ - 距離間隔を使用したスキヤングリッド定義では、スキャン対象物は機器から一定の距離にあることを想定しています。他の場合は、スキャンするポイントは均等なグリッドで構成されていません。</p>
鉛直面	<ul style="list-style-type: none"> • グリッド間隔 • スキャン範囲内の前ポイント数
水平面	<ul style="list-style-type: none"> • 合計時間 <p>メモ - 定義したスキャンエリアがグリッド間隔と完全に一致しないことがあります。グリッド間隔より小さいエリアがスキャン範囲の外側に残されることがあるかもしれません。このエリアの幅がグリッド間隔の5分の1以下である場合には、このスキャンエリア外のポイントは測定されません。幅がグリッド間隔の5分の1以上である場合には、余分のポイントもスキャンされます</p>
傾斜面	
線とオフセット	<ul style="list-style-type: none"> • 間隔、左右オフセット値、オフセット間隔、ステーション間隔の入力 • スキャン範囲内の前ポイント数 • 合計時間

スキヤニングモード

接続された機器別、使用できるスキヤニングモード:

- 「高速」は最大距離が150mで毎秒最大15ポイントのスキャンします。
- 「長距離(TRK)」はEDMを使用してTRKモードでスキャンし、最大距離300mまで毎秒最大2ポイントのスキャンします。

- 「長距離(STD)」はEDMを使用してSTDモードでスキャンし、最大距離300mまで毎秒最大1ポイントをスキャンします。

メモ -

- 速度が速いスキャンではスキップされるポイントが多く生じます。スキャンする対象に適したスキャン・モードを選択してください。
- 長距離スキャンモードを使用している場合、強度情報は表示されず、TSFファイルに保存されません。

パノラマ画像

スキャンによってパノラマ画像をキャプチャするには、「パノラマ」チェックボックスを選択し、「次へ」をタップしてパノラマ画像の設定を指定します。[パノラマ](#)をご参照ください。

進捗情報

スキャン中に以下の進捗情報がスキャンウィンドウに表示されます：

- [パノラマ](#)進捗情報。
- 完成したスキャンのパーセンテージ
- スキャンされたポイント数
- おおまかな残り時間。スキャンの進行にともなって更新され、現在のスキャン速度や、スキャン範囲内の物体の表面などによって変化します。

スキャンの進行中には：

- 他のトータルステーションや測量の機能を使用することはできません。スキャン中に光学測量や他の機能にアクセスする必要がある場合にはスキャンを一時停止し、操作を行った後にスキャンを再開します。
- ビデオウィンドウにはアクセスできません。

スキャンの終了

スキャンが完了すると、機器は元の位置に戻ります。

スキャンを途中で中止する場合は *Esc* をタップし、*はい* をタップします。スキャンを手動で終了してもスキャンの記録と付随するTSFファイルは書き込まれます。

スキャンデータをエクスポートするには、ジョブメニューから *インポート / エクスポート* をタップし、*固定フォーマットのエクスポート* をタップします。コマ区切りをファイルフォーマットフィールドから選択し、それから *承認* をタップします。ポイントの選択画面において、ファイルポイントのスキャンを選択します。エクスポート完了のメッセージが表示されます。*OK* をタップします。

メモ -

- スキャンが終了したら、スキャンファイルの名前とスキャンのプロパティはジョブファイルに保存されます。

- スキャンされた点はジョブファイルには保存されません。〈jobname〉 Filesフォルダに保存されるTSFファイルに書き込まれます。
- スキャンにポイントが10万以上あると、ポイントはマップ、またはポイントマネージャに表示されません。
- JOBファイルまたはJXLファイルをTrimble Business CenterまたはTrimble RealWorks Surveyソフトウェアにインポートすることができます。〈jobname〉 Filesフォルダに保存された関連TSFおよびJPEGファイルが同時にインポートされます。
- コントローラー使用中またはTrimbleジオマティック・オフィス、Trimbleデータ転送ユーティリティなどのオフィスソフトウェアでファイルをダウンロード中にDCファイルを作成する場合、ジョブに関連したTSFファイル(複数可)が標準観測としてDCファイルに挿入されます。
- Trimble CUが搭載されているステーションからオフィスコンピュータへJPEGファイルを転送するには、USBからヒロセのコネクタに接続するケーブルを使用します。DB9-to-ヒロセのシリアルケーブルを使用してJPEGファイルの転送はできません。

VX または S Series トータルステーションでパノラマをキャプチャする

VISIONテクノロジー搭載のTrimble VX SeriesまたはS Seriesを使用した光学測量では、パノラマ測定方法を使用して、スキャンを実行しなくてもパノラマ画像をキャプチャすることができます。


メモ -スキャンの過程で、パノラマをキャプチャすることもできます。VX または S Series トータルステーションでスキャンを行うをご参照ください。Trimble SX10 スタットステーションに接続されている時に、SX10 スキャニングトータルステーションを使用してパノラマをキャプチャするを参照してください。

1. 機器へ接続する
2. 「測定」メニューから、「パノラマ」を選択します。
3. フレーミング法を選択し、フレームされたエリアを定義します。詳細については、[フレーミング法](#)をご参照ください。
4. パノラマ画像の設定を行います。使用できる設定は、接続された機器により異なります。

設定	機能
画像サイズ	取り込まれた画像は常に画面に表示されたビデオ映像と同じです。ズームの段階によって使用できる画像のサイズが異なります。ズームの段階を変更するにはビデオ画面にナビゲーションコントロールを使用します。
圧縮	画像の質が高いほど、取り込んだときの画像ファイルのサイズは大きくなります。
固定露出	開始をタップしたときの露出を設定に固定します。 「パノラマ」機能を「固定露出」が有効な状態で使用している場合、機器

設定 機能

をすべてのパノラマ画像に使用したいカメラ露出を定義している場所に向け、それから「スタート」をタップします。

メモ - カメラの露出設定は、動画だけでなく静止画像/パノラマで使用される露出にも影響します。カメラ設定にアクセスするには、 をタップします。

固定コントラスト 使用可能な場合には、このチェックボックスを選択すると、各画像を最適なコントラストとホワイトバランスに調整します。

パノラマ機能を固定コントラストが有効な状態で使用するときには、機器を最適なコントラストを提供する場所に向けて から 開始をタップします。コントラストの高い場所がない場合（コントラストの低い白い壁に機器を向けている場合など）は、固定コントラスト チェックボックスの選択を外します。

固定コントラスト 設定は固定露出設定とは別になっています。以下を推奨します：

- 最適なコントラストと、隣接する画像との馴染みを良くするために、HDRを有効にしてください（使用可能な場合）。固定露出 と 固定コントラスト チェックボックスは無効にします。
- HDRは使用できません：
 - コントラストが良く、隣接する画像との馴染みが悪い画像については、固定露出 チェックボックスを有効にし、固定コントラスト チェックボックスを無効にします。
 - 隣接する画像との馴染みが良く、コントラストの低い画像には、固定露出 と 固定コントラスト チェックボックスを有効にしてください。

HDR (ハイダイナミックレンジ) 使用可能な場合には、このチェックボックスを選択して、HDRイメージングを有効にします。

HDRが有効になっていると、機器は1つではなく、それぞれ異なる露出設定で3つの画像をキャプチャします。Trimble Business CenterでのHDR処理の際、3つの画像が組み合わされて1つの合成画像になり、1つの画像よりも細部を映し出すことができます。

最適な成果を得るには、HDRが有効なときには 固定露出 と 固定コントラスト チェックボックスを無効にしてください。

画像重複 画像の重複度を入力します。重複度が高いと結合点が増えます。

5. 開始 をタップして、画像をキャプチャします。

パノラマキャプチャ中、キャプチャされたパノラマ画像の数と完了したパノラマのパーセント率が表示されます。

6. 全ての撮影をキャプチャするには 終了 をタップします。

パノラマ画像が<jobname> Filesフォルダに保存されます。

VX または S Series トータルステーションで表面のスカンを行う

3Dスカンは、レーザ光を使用して定義された物理的オブジェクトの形を電子的にキャプチャするDR（ノンプリズム）測定過程です。

メモ - VISIONテクノロジーを搭載していないTrimble S Series トータルステーションに接続する際は、**表面スカン**をご使用ください。接続されている機器がTrimble VISIONテクノロジー搭載機種の場合は、**VX または S Series トータルステーションでスカンを行う**を使います。接続されている機器がTrimble SX10 スキャントータルステーションの場合は、**SX10スカニングトータルステーションを使用してスカンする**で行うをご参照ください。

一般測量 を使用して表面スカンを行うには、

1. 「測量」メニューから「表面スカン」を選択します。
2. 「開始ポイント名」と「コード」（必要な場合）を入力します。
3. 「方法」フィールドで、測定方法を選択します。
4. スカンの領域とグリッドの間隔を定義します。
5. 機器アイコンをタップして、機器機能にアクセスして、EDM 測定方法（TRK が一番速い）を設定します。

スカンするポイントの総数と、スカングリッドの寸法、スカンの予測所要時間が表示されます。スカンサイズやステップサイズ、EDM 測定方法を変更すると、ポイント数やスカン時間が増減します。

6. 「開始」をタップします。

スカン領域の定義

スカン領域を定義するには、以下の一つを行います。

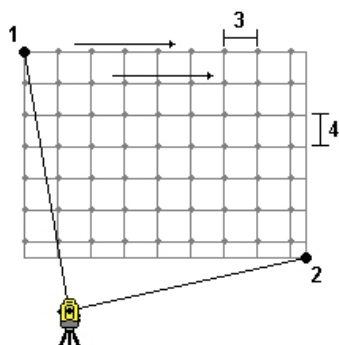
- ポイントが既に存在する場合には、ポイント名を入力するか、あるいはメニュー矢印を使用してそれをリストから選択します。
- 「左上」と「右下」フィールドのポップアップメニューから、「高速フィックス」または「観測」を選択し、検索の範囲を定義するポイントを測定し保存します。

以下の方法の一つを使用してスカン領域を定義します。

- HA VA間隔
- 長方形平面
- 線とオフセット

HA VA間隔

スキャンする面が「長方形面」方式では近似できないような複雑な面の場合にこの方法を使用します。

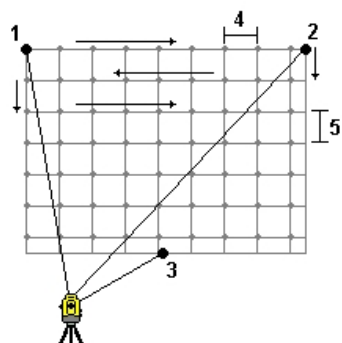


1. スキャン領域の左上の角 (1) に向けて、ポイントを測定します。
2. スキャン領域の右下の角 (2) に向けて、別のポイントを測定します。
3. 角度グリッドの間隔を定義します。ここでは、
(3) は水平角です。
(4) は鉛直角です。

ヒント - 360° スキャン領域の「水平のみ」スキャンを定義するには、「左上」と「右下」のポイントを同じ名前に設定し、「鉛直角 (VA) 間隔」を「なし」に設定します。

長方形平面

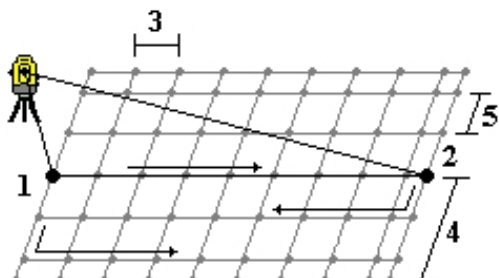
規則的なグリッド間隔が必要な面の表面ではこの方法を使用します。一般測量 は面の角度を判定し、これとグリッド間隔を使用して、次のポイントへと移る度に機器をどれだけ回転するべきかを概算します。



1. スキャン領域の最初の角 (1) に向けて、ポイントを測定します。
2. スキャン領域の第二の角 (2) に向けて、別のポイントを測定します。
3. 面の反対側の第三のポイント (3) に向けて、ポイントを測定します。
4. 距離グリッドの間隔を定義します。ここでは、
(4) は水平距離です。
(5) は垂直距離です。

線とオフセット

この方法を使用すると、左右に等しいオフセットを持つセンターラインからスキャンするエリアを定義できます。一般測量は、センターラインに垂直な水平オフセットを使用する面を定義します。ソフトウェアはその定義とステーション間隔を使用して、それに続く各ポイントに対して機器をどれだけ回転させればいいのかを決定します。



1. 次のどちらかを実行します。
 - 2ポイント方法
 - a. センターラインの開始ポイント (1) に向けて、それを測定します。
 - b. センターラインの終了ポイント (2) に向けて、それを測定します。これら2つのポイント (1 と 2) がセンターラインを定義します。
 - 「開始ポイント」フィールドでポップアップメニューにアクセスします。方法を変更して、開始ポイントと方位、長さでラインを定義します。
2. ステーション間隔 (3) を定義します。
3. 最大オフセット距離 (4) を定義します。
4. オフセット間隔 (5) を定義します。

一般測量は先ずセンターラインを、そして右側のポイント、最後に左側のポイントのスキャンします。

メモ 上記のどの方法を使用しても、定義したスキャンエリアがグリッド間隔と完全に一致しないことがあります。グリッド間隔より小さいエリアがスキャン範囲の外側に残されることがあるかもしれません。このエリアの幅がグリッド間隔の5分の1以下である場合には、このスキャンエリア外のポイントは測定されません。幅がグリッド間隔の5分の1以上である場合には、余分のポイントもスキャンされます。

チェック地形とチェック後視ポイント

従来式測量では、チェッククラスポイントを測定し、ステーションのセットアップや機器の向きが正しいことを確認できます。後視ポイントまで、またはその他任意のポイントまでのチェック測定を行うことができます。

「チェック」ソフトキーは、地形の測定画面で使用できます。または、コントローラのキーボードでCtrl + Kを押すと、ソフトウェア内のどこからでも、チェッククラスポイントの測定画面を開くことができます。

チェックポイントを測定するには、

1. 地形の測定画面から、チェックをタップします。または、コントローラのキーボードでCtrl + Kを押します。
2. チェック地形またはチェックBSをタップし、一般チェック測定またはチェック後視測定のいずれかを選択します。

Chk BS画面は「チェックポイント」スクリーンに似ていますが、「ポイント名」フィールドは現在のステーション設置の後視を示します。このフィールドは編集できません。

3. 「ポイント名」フィールドにチェックするポイントの名前を入力します。

サーボまたはロボティック機器を使用する場合は、チェック対象のポイントに向きが変わります。

ポイントが後視ポイントの場合、後視ターゲットが自動的に選択されますが、詳細が正しいかどうか確認することをお勧めします。

4. 「方法」フィールドで、測定方法を選択し、そこで現れるフィールドに必要な情報を入力します。
5. 「ターゲット高」フィールドにターゲットの高さを入力してから、「観測」をタップします。

Trimble プリズム 底部の刻み目までを測定するとき、ポップアップ矢印 (📏) をタップして、「底部の刻み目」を選択してください。

「保存前に表示」チェックボックスからチェックマークを外した場合には、ポイントは自動的にチェックの分類情報と合わせて保存されます。チェックショットのデルタは、「チェックショット」画面に表示されます。

ポイントを観測する時、ステーション設置が元来ポイントを測定した時と同じ場合には、デルタは元来の観測とチェック観測の間の観測値の差です。表示されるデルタは、水平角と垂直距離、水平距離、斜距離です。

ステーション設置が元来ポイントを測定した時と異なる場合には、デルタは元来のポイントからチェックポイントまでの最良の座標と言えます。表示されるデルタは、方位角と垂直距離、水平距離、斜距離です。

注 - ポイントが許容範囲外の場合は、チェックとして保存するオプションがあるほか、保存して向け直しを行うこともできます。保存して向け直しの場合、現在のステーションセットアップで測定される後続ポイントに新たな向き情報を提供する別の観測が保存されます。複数後視ステーションのセットアップ (ステーションセットアッププラスまたは後方交会法) では、チェック後視測定は最初の後視をチェッ

クします。保存して向け直しでは、事実上、複数後視ステーションセットアップが単一ステーションセットアップに変更されます。

6. 「入力」をタップし、チェックポイントを保存します。「Esc」をタップし、測定結果を破棄します。

ヒント - 一般測量中に、マップ内のタップアンドホールドメニューを利用して、チェックポイントを手早く計測することができます。ポイントが選択されていない場合は、後視の確認を利用できます。1つのポイントが選択されている場合は、チェックショットを利用できます。または、どの画面からでもチェックショットを測定するためには、コントロール上でCtrl + Kを押します。

次を参照：

[重複ポイントの許容値](#)

[データベース検索ルール](#)

高速フィックス


「高速フィックス」をタップすると、工事ポイントを迅速に測定し、自動的に保存できます。または、「ポイント名」フィールドのポップアップから「高速フィックス」を選択します。

メモ - 従来型の測量においては、高速フィックスは、現在の測定モードを使用します。より高い柔軟性が必要な場合は、「ポイント名」フィールド内のポップアップメニューから「測定」を選択します。

一般的に、工事ポイントは「座標計算 - ポイント計算」や「円弧・ラインのキー入力」で使用されます。

工事ポイントは、Temp0000から増分する自動ポイント名を伴って一般測量データベース内に保存されます。それは、杭打ちポイントよりも高く、普通ポイントよりも低くクラス分けされます。詳細については、[データベース検索ルール](#)を参照してください。

マップやリストに工事ポイントを表示するには、「フィルター選択」リストからそれを選択します。「フィルターの選択」一覧を閲覧するには、下記の該当する操作を行います：

- 2Dマップに表示させるには、上向き矢印をタップして表示されるソフトキーにアクセスしてから、さらにフィルターをタップします。
- 3Dマップに表示させるには、をタップしてから、さらに「フィルター」を選択します。

測量 - キャリブレーション

キャリブレーション

キャリブレーションは、WGS-84 座標をローカルグリッド座標 (NEE) に変換するためのパラメータを計算します。それは、既に定義されているものに従って、**水平** と **垂直** 調整を計算するか、横メルカトール投影と 3パラメータ 測地変換を行います。

正確なキャリブレーションを行うには、既知の3-Dグリッド座標を持つ、少なくとも4つの基準点内にサイトが位置する必要があります。

警告： オフセットや交点の算出やポイント杭打ちの **前に**、キャリブレーションを完了しなければなりません。こういったポイントの算出や杭打ちの後にキャリブレーションを変更すると、それは新しい座標系と、変更後に算出/杭打ちされたすべてのポイントと一致しなくなります。

ポイントの座標をキャリブレートするには、

1. 基準点のグリッド座標を入力します。それを打ち込むか、オフィスのコンピューターから転送するか、計測のために一般測量機のトータルステーションを使用します。
2. GNSSを使用してポイントを計測します。
3. **自動** または **マニュアル** キャリブレーションを実行します。
4. キャリブレーションで現在使用中のポイントリストを入手するには、「測量 / サイト キャリブレーション」を選択します。

注釈と推奨事項

- 一般測量ソフトウェアのリアルタイムGNSS測量スタイルの 1つを使用してキャリブレーションを実行できます。それをマニュアルで行うことも、一般測量ソフトウェアがそれを自動的に実行することもできます。すべてのポイントが測定された場合には、マニュアルキャリブレーション中にトリンブルコントローラを受信機に接続する必要はありません。
- 1つのジョブで複数のキャリブレーションを実行できます。最後に実行され適用されたキャリブレーションは、過去に測量されたデータベース内のポイントすべての座標を転換するのに使用されます。
- キャリブレーションには最大20ポイントを使用できます。最低4つの3Dローカルグリッド座標 (N, E, E) と最低4つの観測されたWGS84座標を、ローカル投影と測地系変換パラメータ (座標系) と一緒に使用することを、トリンブル社は強くお勧めします。それが十分な冗長を提供してくれるはずですが。

- 1Dや2D、3Dのローカルグリッド座標の組合せを使用することができます。投影と測地系変換が定義されていない場合には、最低1つの2Dグリッドポイントを持つ必要があります。
- 座標系を特定しない場合には、一般測量ソフトウェアは横メルカトール投影と3パラメータ測地系変換を計算します。
- Trimble Business Centerソフトウェアかトリンブルのデータ転送(Data Transfer)ユーティリティ、またはWindows Mobile Device Centerテクノロジーを使用して、基準点を転送します。
- キャリブレーションで使用されるポイントに名前を付ける時には注意してください。始める前に、[データベース検索ルール](#) に親しんでおいてください。
- WGS-84座標のセットは、グリッド座標セットから独立していません。
- グリッド座標を選択します。垂直座標(標高)か水平座標(北距と東距値)、またはそのすべてを選択します。
- サイトの外周の周辺にキャリブレーションポイントを設定します。キャリブレーションポイントによって囲まれるエリアの外側を測量しないでください。この外周を超えてはキャリブレーションが有効でないからです。
- 一組か二組のキャリブレーションポイントを使用している場合、水平調整の原点は、キャリブレーションの最初のポイントです。二組以上のキャリブレーションポイントがある場合は、計算された重心の位置が原点として使用されます。
- 垂直調整の原点は、高さを持つキャリブレーションの最初のポイントです。
- データベースでキャリブレーションポイントをレビューする時、WGS84値が「測定された」座標であることを注意を払ってください。グリッド値は、現在のキャリブレーションを使用し、それから導き出されます。

元来のキー入力された座標は変化しません。(それは、データベースの別の場所に保存されています。「タイプ」フィールドは「キー入力座標」と、「保存タイプ」フィールドは「グリッド」と示されます。)

- 投影なし/測地系なし のジョブ(地表座標はキャリブレーションの後に必要となる)をキャリブレートする時、プロジェクト高度を定義しなければなりません。(平均サイト高度)ジョブがキャリブレートされる時、プロジェクト高度は、楕円体補正の逆算を使用して、投影に対する縮尺係数を算出するのに使用されます。
- 「縮尺係数のみ」のジョブを開始してから、GNSSデータを導入する場合には、サイトキャリブレーションを実行して、そのGNSSデータを「縮尺係数のみ」のポイント座標に関連付ける必要があります。

「サイトキャリブレーション」を選択するとき、ジョブの「縮尺係数のみ」座標がグリッド座標を示しているのか地表座標を示しているのかを指定する必要があります。それによってサイトキャリブレーションは、ジョブ内の既存データを最適な形でGNSSデータに合わせるように計算し、グリッド座標系または地表座標系をセットアップします。

サイト キャリブレーションのために測量スタイルを設定

キャリブレーションは、WGS-84 座標をローカル グリッド座標 (NEE) に変換するためのパラメータを計算します。測量スタイルの作成や編集時に、キャリブレーションを算出するパラメータを設定します。

キャリブレーションを計算するためにパラメータを設定するには:

1. Trimble Access メニューから、「設定 / 測量スタイル / <スタイル名>」をタップします。
2. 「サイトキャリブレーション」をタップします。
3. 「水平縮尺率フィールドを1.0に固定」チェックボックスは、キャリブレーション計算が水平縮尺係数を計算すべきかどうかを列挙します。
 - 水平縮尺係数を算出するには、そのチェックボックスがオフになっていることを確認します。(これは標準設定です。)GNSS測定がローカル基準に適応するために縮尺される必要がある場合にのみこのオプションを使用します。(通常GNSS測定の方が精確です。)
 - 水平縮尺係数を1.0に固定するには、そのチェックボックスをオンにします。チェックボックスをオンにして、GNSS網の幾何が歪められるのを防ぎます。しかし、キャリブレーション残差は高くなることを承知しててください。
4. 一般測量ソフトウェアがキャリブレーションポイントの測定時に自動的にキャリブレーションを行うようにするには、「自動キャリブレート」チェックボックスをオンにします。自動キャリブレーションをオフにするには、そのチェックボックスをオフにします。
5. 解析、適用の対象となる鉛直調整のタイプを選択します。
 - 一定の調整のみのオプションはキャリブレーションポイントの測定済標高と水準標高に最も適した鉛直シフト値を解析します。
 - 傾斜面 オプションは、キャリブレーションポイントの測定済標高と水準標高に最も適した鉛直シフト値と北・東傾斜を解析します。通常は、一定の調整のみのオプションを使うより垂直残差が少なくなります。
6. キャリブレーションポイントに該当する観測タイプを選択します。キャリブレーションポイントに対するオプションは、地形ポイント、または観測した基準点です。

メモ - 観測タイプを「地形ポイント」にすると、すべての設定は、測量スタイルで **地形ポイント** 用に定義されます。
7. 必要であれば、最大水平・垂直残差に対する許容値と、最大と最小の水平縮尺設定を設定します。こういった設定は自動キャリブレーションのみに適用され、マニュアルキャリブレーションには影響しません。

垂直調整面の最大勾配を特定することもできます。一般測量ソフトウェアは、北方向の勾配が東方向の勾配がこれを超えると警告します。一般的に標準設定が適切です。
8. 測定するキャリブレーションポイントがどのように名付けられるかを特定します。

- 「方法」フィールドで、以下のオプションの1つを選びます。「接頭文字追加」「接尾文字追加」または「定数追加」。
- 「追加」フィールドで、接頭文字か接尾文字、定数を入力します。

下の表は、異なるオプションとそれぞれの例を示しています。

オプション	ソフトウェアが行うこと	追加フィールドの値例	グリッドポイント名	キャリブレーションポイント名
同じ	キャリブレーションポイントにグリッドポイントと同じ名前を与える	—	100	100
接頭文字追加	グリッドポイント名の前に接頭文字を挿入	GNSS_	100	GNSS_100
接尾文字追加	グリッドポイント名の後に接尾文字を挿入	_GNSS	100	100_GNSS
定数追加	グリッドポイント名に値を追加	10	100	110

更に詳しい情報には、以下を参照してください。

[キャリブレーション](#)

[自動キャリブレーション](#)

[マニュアルキャリブレーション](#)

マニュアルキャリブレーション

基準点のグリッド座標をタイプ入力します。または、オフィスのコンピューターから転送したり、それを計測するために一般測量機の装置を使用したりします。

マニュアルサイトキャリブレーションの実行

1. メインメニューから、「測量 / サイト キャリブレーション」を選択します。
2. 「縮尺係数のみ」のジョブに対しては、
 - ジョブが地表座標を使用する場合には、「地表」を選択します。
 - ジョブがグリッド座標を使用する場合には、「グリッド」を選択します。
3. 「追加」から、キャリブレーションにポイントを追加できます。
4. 適切なフィールドにグリッドポイントと WGS-84 ポイントの名前を入力します。
2つのポイント名は同一である必要はありませんが、同一の实在ポイントに対応すべきです。
5. 必要に応じて「使用」フィールドを変更して、「承認」を押します。
キャリブレーションの残差が画面に表示されます。

6. 「結果」をタップすると、キャリブレーションが計算した水平と垂直の移動を見ることができます。
7. 更にポイントを追加するには、「Esc」をタップして、キャリブレーションスクリーンに戻ります。
8. すべてのポイントが追加されるまで、手順3から6を繰り返します。
9. 以下の1つを行います。
 - 残差が許容範囲であれば、「適用」をタップしてキャリブレーションを保存します。
 - 残差が許容不可な場合には、キャリブレーションを再計算します。

キャリブレーションの再計算

残差が許容不可な場合やポイントを追加したり削除したりしたい場合には、キャリブレーションを再計算します。

1. メインメニューから、「測量 / サイト キャリブレーション」を選択します。
2. 以下の1つを行います。
 - ポイントを除去(除外)するには、ポイント名を反転表示して、「削除」をタップします。
 - ポイントを追加するには、「追加」をタップします。
 - ポイントに使用する要素を変更するには、ポイント名を反転表示して「編集」をタップします。「使用」フィールドで、グリッドポイントの垂直座標、または水平座標、水平・垂直座標両方のどれを使用するかを選択します。
3. 「適用」をタップして、新しいキャリブレーションを適用します。

注 - それぞれのキャリブレーション計算は、過去のものから独立しています。新しいキャリブレーションが適用されると、それは過去に計算されたキャリブレーションを上書きします。

自動キャリブレーション

この機能を使用してキャリブレーションポイントを測定する時、キャリブレーション計算が自動的に実行され保存されます。

投影と測地変換を定義します。そうしないと、横メルカトル投影が使用され、測地系はWGS-84 になります。

自動サイトキャリブレーションの実行

1. 自動キャリブレーション設定を「サイトキャリブレーション」画面で設定し。
 - a. 「サイトキャリブレーション」画面を表示するには、以下のうちのいずれかを実行します:

9 測量 - キャリブレーション

- Trimble Accessメニューから、「設定」 / 「測量スタイル」をタップし、測量スタイルを選択します。「サイトキャリブレーション」をタップします。
 - キャリブレーションポイントを測定するときには「オプション」をタップします。
- b. 「キャリブレーション許容値」を超えた時だけ「自動キャリブレーション」チェックボックスにチェックを入れます。
 - c. グリッドとWGS-84ポイントの間の命名の関係を設定します。
 - d. 「承認」をタップします。
2. キャリブレーション ポイントのグリッド座標を入力します。そのキー入力、またはオフィス コンピューターからの転送、または一般測量機のトータルステーションを使用しての測定を行います。

キー入力座標においては、座標フィールドが、「北距」、「東距」、「標高」であることを確認します。そうでない場合には、「オプション」をタップして、座標表示を「グリッド」に変更します。既知のグリッド座標をキー入力して、「Enter」をタップします。

基準点 チェックボックスをオンにします。（これによって、ポイントが測定されたポイントによって上書きされないことを確実にします。）

転送された座標に対しては、それが以下に当てはまることを確認します。

- グリッド座標 (N,E,E)として転送された。(WGS84座標 (L,L,H)ではない)
 - コントロールクラスポイント
3. キャリブレーション ポイントとして各ポイントを測定します。
- a. 「方法」フィールドにおいてキャリブレーションポイントを選択します。
 - b. グリッドポイント名を入力します。一般測量ソフトウェアは、前に設定した命名の関係をを使用してGNSSポイントに自動的に名前をつけます。
- ポイントが測定されると、自動キャリブレーション機能がポイントを一致させ（グリッドとWGS-84の値）、キャリブレーションを計算して保存します。キャリブレーションは、データベース内の以前に測定されたポイントのすべてに適用されます。
4. 次のキャリブレーション ポイントを測定する時、すべてのキャリブレーション ポイントを使用して新しいキャリブレーションが計算されます。それは保存され、過去に測定されたすべてのポイントに適用されます。

1つのポイントがキャリブレートされているとき、または投影や測地系変換が定義されているとき、「探す」ソフトキーが現れます。これを使用して、次のポイントへとナビゲートできます。

キャリブレーション残差が過多の場合には、一番大きな残差を持つポイントを除去することを考慮します。以下の1つを行います。

- そのポイントを除去しても最低4つのポイントが残される場合には、残りのポイントを使用して再びキャリブレーションを行います。
- そのポイントを除去すると必要数のポイントが残らない場合には、それを測定し直して、再びキャリブレーションを行います。

複数のポイントを除去(再測定)する必要があるかもしれません。キャリブレーション計算からポイントを除去するには、

1. ポイント名を反転表示して、「Enter」をタップします。
2. 「使用」フィールドで「オフ」を選択して「Enter」をタップします。キャリブレーションは再計算され、新しい残差が表示されます。
3. 「適用」をタップして、キャリブレーションを承認します。

自動キャリブレーションの結果を表示するには、

1. 「測量」メニューから、「サイトキャリブレーション」を選択します。「サイトキャリブレーション」スクリーンが表示されます。
2. 「結果」をタップして、「キャリブレーション結果」を表示します。

「自動キャリブレート」機能を使用して計算されたキャリブレーションを変更するには、「測量」メニューから、「サイトキャリブレーション」を選択します。 [マニュアルキャリブレーション](#) の説明に従います。

GNSS測量 - 設置

GNSS測量 — はじめに

GNSS受信機を使用して測定を完了するプロセスを、以下に説明します。詳しい情報を見るには、各リンクを選択してください。

1. 測量スタイルを設定する
2. GNSS受信機への自動接続
3. 基準局受信機の機器をセットアップする (必要な場合のみ)
4. 移動局受信機の機器をセットアップする
5. 測量を開始する
6. 測量ポイント
7. 測量を終了する

メモ - WGS-84座標をローカルグリッド座標 (NEE) に変換する必要があるときは、上記ステップを実行する前に [現場キャリブレーション](#) を実行しなければなりません。

測量スタイルの設定

一般測量 で行うすべての測量は「測量スタイル」に管理されます。測量スタイルは、機器の設定・通信用、そしてポイントの測定・保存用のパラメータを定義します。設定内容はすべてまとめてテンプレートとして保存され、測量時に毎回使用されます。

一般測量 [GNSS受信機への自動接続](#)。初期設定のスタイルが必要条件と一致しない場合にはスタイルを設定し直してください。

メモ - 一般測量は、測量を始める際、選択された測量スタイルの設定を使用します。一般測量は、その設定が接続された機器に対して適切かどうか、スタイル設定をチェックします。例えば、測量スタイル設定でGLONASS が有効になっていれば、GNSS受信機またはアンテナがGLONASSに対応しているかどうかなどをチェックします。一般測量が適切でない設定を検出した場合、またはある測量スタイルで今までにチェックされたことない設定を検出した場合は、ユーザーに設定の確認または訂正を求めます。変更された設定は、その測量スタイルに保存されます。

実際に使用されるGNSS測量タイプは、使用可能な機器、フィールドの状態、求められる結果に依存します。

一般測量ソフトウェアは、**リアルタイムキネマティック** 測量スタイルを提供します。リアルタイムキネマティック測量では、**データリンク** を使用し、基準局ステーションから移動局に観測や修正内容が送信されます。その際、移動局は、その位置情報をリアルタイムで計算します。

以下の測量タイプから1つ選んで使用するには、ユーザー自身で測量スタイルを作成しなければなりません。

- FastStatic - 生GNSSデータを収集するため、最高20分の作業を伴う後処理タイプの測量。データは、1センチメートル以下の精度を実現するため、後処理されます。
- 後処理 キネマティック - 後処理キネマティック測量は、生のストップアンドゴー（少し進んでは止まる）の、および継続的な観測を保存します。データは、センチメートル単位の精度を実現するため後処理されます。
- リアルタイム・キネマティック&インフィル - 基準局ステーションとの無線コンタクトが失われた場合に、キネマティック測量の継続を可能にします。インフィル（充填）データは、後処理される必要があります。
- リアルタイム・キネマティック&データロギング - RTK測量中に生GNSSデータを記録します。生データは、必要な場合、後処理することが可能です。
- リアルタイム・ディファレンシャル測量 - 陸地に拠点を置いた受信機からや、SBASまたはOmniSTAR衛星から送信された差分修正情報を使用し、移動局における1メートル以下の位置確認を実現します。

測量スタイルを設定するには、

1. Trimble Access メニューから 「設定 / 測量スタイル」 をタップします。
2. 以下から1つを選んで実行します。
 - 既存の測量スタイルを編集するには、〈スタイル名〉をタップしてから 「編集」 をタップします。
 - 「新規」 をタップします。スタイルの名前を入力してから 「受諾する」 をタップします。
3. オプションを1つずつ選択し、機器や作業内容に合わせてそれらを設定します。

設定の対象...	参照箇所...
移動局受信機	移動局と基準局のオプション
基準局受信機	移動局と基準局のオプション
データリンク設定	データリンクオプション
測量方法 のパラメータ	測定方法オプション
PP初期化時間	PP初期化時間
杭打ち設定	杭打ち - オプション
レーザー測距器の設定	レーザ測距儀のための測量スタイルの設定
音波発信機の設定	エコーサウンダー
NMEAメッセージの出力設定	NMEA出力
重複ポイント警告の許容値	重複ポイントの許容値

- すべての設定を行ったら、「保存」を押してそれを保存します。メインメニューに戻るには「Esc」を押します。

移動局と基準局のオプション

移動局オプションと基準局オプションの画面で利用可能なフィールドは、全GNSS測量タイプで類似しています。後処理を可能にする測量タイプの場合のみ、ロギングデバイスやロギング間隔、ファイルのファイル名フォーマットを指定するためのフィールドがあります。GNSS測量タイプごとの、移動局オプションと基準局オプションの画面に表示される全フィールドは、以下の説明のとおりです。

メモ - 基準局オプション画面は、RTK測量タイプに関し、放送フォーマットをFKPまたはVRS、複数ステーション、RTCM3Net、RTXに設定した場合のほか、移動局オプション画面でRTディファレンシャル測量タイプに関し、放送フォーマットをSBASまたはOmniSTARに設定した場合、利用できません。

移動局受信機の機器設定については、[移動局受信機のための機器設定](#)をご参照ください。

測量タイプ

実際に使用したい測量のタイプを選択します。使用可能なタイプの説明をご覧になるには、[測量タイプの設定](#)を参照してください。画面内の他のすべてのフィールドは、選択された測量タイプを反映するかたちで更新されます。

一般的に、GNSS測量システムが1つの基準局と1つの移動局無線機から構成されている場合には、「移動局オプション」フィールドと「基準局オプション」フィールドで選択されている測量タイプが同一であることを確認して下さい。移動局が複数ある場合には、多様な設定を行うことができますが、移動局が生データをロギングしている場合は、基準局も生データをロギングしていることを確認して下さい。

放送フォーマット

移動局での選択は常に、基準局で生成された放送メッセージフォーマットと一致すべきです。

- リアルタイム・キネマティック測量の場合、送信メッセージの形式は、CMR、CMR+、CMRxまたはRTCM RTKを選ぶことができます。

初期設定は、最新のTrimble受信機で使用される形式のCMRxです。CMRxは、圧縮データ形式で、近代化されたGPS、GLONASS、Galileo、QZSSおよびBeiDouから送られてくる追加GNSS信号によるロードの増大に対応するものとして設計されています。全ての受信機にCMRxオプションがインストールされている場合にだけ、CMRxを使用してください。このオプションが受信機にインストールされているかどうか確認するには、その受信機に接続されたコントローラ上で [機器/受信機設定](#) を選択します。

メモ - 1つの周波数で複数の基準局を操作したい場合には、CMR+またはCMRxを使用します。より詳しい情報については、[単一の無線周波数で複数の基準局を操作](#)をご参照ください。

- 広域** RTK測量では、放送メッセージフォーマットは以下の広域RTK解です。「FKP (RTCM)、VRS (CMR)、VRS (RTCM)、RTCM3Net」。

- ネットワーク RTK は、CMR や RTCM フォーマットを使用する「マルチステーション」測量においてもサポートされます。こうした測量では、セルラー式モデムやインターネットを通じてネットワークサービスプロバイダに接続でき、かつネットワーク上で最も近い実存のステーションからCMR や RTCM データを受信できます。
- RTX測量の場合、**測量タイプ**をRTKに、**放送フォーマット**をRTX (SV)またはRTX (インターネット) に、それぞれ設定する必要があります。詳しくは、[RTX](#) を参照してください。
- RTディファレンシャル測量の場合、放送フォーマットは、陸地の拠点からの送信用のRTCMでなければなりません。衛星の拠点からの送信の場合、[SBAS](#)または[OmniSTAR](#)を選択します。

アンテナ設定

アンテナの詳細を定義するには、アンテナのリストから正しいアンテナを選択し、測量の機器とタイプに応じて正しい方法を選択します。

標準アンテナ高を設定するには、「アンテナ高」フィールドに値を入力します。

パーツ番号フィールドは、自動的にパーツ番号を表示します。

シリアル番号を入力します。

ステーションインデックス使用

1つの無線周波数で複数の基準局を使用したい場合には、「ステーションインデックス使用」フィールドに、最初に使用したいステーションインデックス番号を入力します。

1つの周波数で複数の基準局を使用したい場合には、「基準局オプション」スクリーンで入力するのと同じステーションインデックス番号を入力します。

移動局無線機内の周波数セットで稼働している基準局のどれかを使用するには、「すべて可」をタップします。

警告 - 「すべて可」をタップした時に他の基準局がその周波数で稼働している場合には、移動局測量で誤った基準局からの補正を使用する可能性があります。

複数の基準局使用に関する詳しい情報は、[単一の無線周波数上の複数の基準局](#) を参照してください。

ステーションインデックスの確認

1つの無線周波数で複数の基準局をサポートする受信機を使用する時、一般測量ソフトウェアは移動局測量のスタート時に使用する基準局を特定するように要求します。「ステーションインデックスの確認」チェックボックスからチェックマークを外すと、このメッセージは現れなくなります。「ステーションインデックス使用」フィールドのステーションインデックス番号が使用されます。

GNSS測量スタイルでは、基準局受信機の「ステーション・インデックス」を0から31までの数字に設定することができ、移動局受信機の「ステーション・インデックスの使用」を「任意」に、または基準局が送信している数字と同じ数字に設定することができます。移動局のステーション・インデックスが「任意」に設定されている場合、移動局受信機はどの基準局からでも基準データを受信します。移動局のステーション・インデッ

クスが基準局のステーション・インデックスと同じ数字に設定された場合、移動局は同じステーション・インデックスを持った基準局のデータのみを受信します。

コントローラのシリアル番号に応じて基準局のステーションインデックス番号が自動的に生成されます。複数の基準局の受信機が同じ局インデックスを送信する可能性を制限するために、異なるコントローラは職設定で異なる番号になっています。その結果、違う局から補正を間違えて受信する可能性が低くなります。

コントローラが同じ番号に設定されなくなったため、同じステーション・インデックスを持つ基準局受信機が減り、誤った基準局から補正を受信する可能性が少なくなりました。

移動局ステーションのインデックス値は標準で「任意」になっています。基準局ステーション・インデックスを知っていて、その基準局のみと接続したい場合は、それに合ったステーション・インデックスを移動局に設定してください。「ステーションのプロンプト」のチェック・ボックスが選択されている場合、測量開始時に使用する無線周波数に存在する基準局ステーションのリストが表示されます。

衛星ディファレンシャル

無線リンクがリアルタイム測量においてダウンしているときは、受信機は SBAS または OmniSTAR からの信号を追跡し、使用することができます。

ロギング装置

後処理が伴う測量タイプでは、ロギング装置を受信機かコントローラのどちらかに設定します。

メモ - Geo7XおよびGeoXRコントローラは、常にコントローラへのロギングを行います。

ロギング間隔

ロギング間隔を定義するには、「ロギング間隔」フィールドに値を入力します。基準局と移動局のロギング間隔は、2局間で(または複数局間で)一致する必要があります。

RTKおよびインフィル測量タイプを使用する場合、「ロギング間隔」は、インフィルセッションに対してだけのものです。

RTKおよびデータロギング測量タイプを使用するときは、ロギング間隔はすべての受信機に対して同一であるべきです。(5秒が典型的) RTK 間隔は1秒のままです。

自動ファイル名

ロギングファイル名を定義するには、自動ファイル名チェックボックスを解除した後、ロギングファイル名フィールドにファイル名を入力します。

RTKモードにおけるデータの読み込み

このオプションを選択すると、「RTK & インフィル」測量タイプのRTKの一環として生データを読み込むことができます。RTK測量のバックアップとして保存された後処理データが必要な場合にこのオプションを使用します。このオプションが選択されていると、インフィルとRTKモードの切り替えを行っても読み込みが停止することはありません。

仰角マスク

仰角マスクを定義する必要があります。仰角マスクより低い位置にある衛星は使用されません。キネマティックアプリケーションに対して、標準値である 10° は基準局と移動局の両方にとって理想的です。

基準局と移動局が100キロ以上離れているディファレンシャル測量では、基準局の仰角マスクが、基準局と移動局間の距離100キロ毎に 1° の割合で移動局での設定よりも低くすることをお勧めします。一般的に基準局仰角マスクは 10° 以下であるべきではありません。

PDOPマスク

移動局用にPDOPマスクを定義します。衛星の配置が設定PDOPマスクを上回ると、一般測量ソフトウェアがPDOP超過警告を発し、初期化の時間を一時停止し（PPK測量）、さらにFastStaticポイントの測定を一時中断します。PDOPがマスクを下回った時点で初期化と測定が再開されます。初期設定値は6です。

GNSS信号の捕捉

移動局の受信機で捕捉されるGNSS信号は、基準局の受信でも捕捉される必要があります。

メモ -

- 基準局によって捕捉されていないか、または基準局から送られてくるRTKメッセージに含まれていない衛星信号の捕捉を有効にした場合、それらの信号は、移動局のRTKには使用されません。移動局は、それらの信号を捕捉するのにバッテリー電源を使用します。電力の節約のため、使用する予定のある基準局データで利用可能な信号だけを有効にすることをお勧めします。例えば、RTCM v2.3形式は、L5信号に対応していません。従って、移動局でL5を有効にしたにもかかわらず、基準局からRTCM v2.3を受信するような場合、L5信号は、移動局がそれを捕捉していたとしても、移動局のRTKには使用されません
- GNSS測量には、GPSまたはBeiDou（北斗）のいずれかの観測が含まれている必要があります。GNSS測量でGPSを無効にすると、自動的にBeiDouが有効になります。
- GPSが無効にされた測量を実行する際は、GNSS受信機のファームウェア5.10以上が必要となります。

GPS

GPS チェックボックスは、RTCM 3.2 (MSM)形式、CMRx形式の移動局および後処理測量を使用するRTCM RTK単一局または複数局による測量に選択可能です。これら測量でGPSの使用を無効にするには、GPSチェックボックスを解除します。GPS信号の捕捉が無効にされると、自動的にBeiDou信号の捕捉が有効になります。測量には、GPSまたはBeiDouのいずれかのデータが含まれている必要があるためです。xFillチェックボックスは、GPS信号の捕捉をオフにすると、選択できなくなります。

RTK用の移動局でGPSを無効にした場合、CMRxまたはRTCM v3.2 MSM放送形式を使用できません。固定局においてGPSを無効にできるのはRTCM v3.2 MSM放送形式の場合に限られます。CMRx固定局を使用する移動局においてGPSを無効にすることができても、固定局からのCMRx送信にはGPSが有効になっていることが必要です。

L2eを使用チェックボックスは、読み込み専用です。

基準局データにL2C観測が含まれるリアルタイム測量の場合、GPS L2Cチェックボックスを選択します。基準局の受信機がL2Cを捕捉可能な場合にだけ、このオプションを使用します。

GLONASS

基準局の受信機と移動局の受信機がGLONASS信号を捕捉可能なリアルタイム測量の場合、移動局のオプションと基準局のオプションの各画面内でGLONASSチェックボックスを選択します。

この設定を使用すると、基準局受信機がGLONASS衛星を捕捉していないときにもGLONASS衛星を捕捉できます。しかし、その衛星はRTK処理には使用されません。

基準局の受信機と移動局の受信機がGLONASS信号を捕捉可能な後処理測量の場合、GLONASS観測を使用したいときに、GLONASSチェックボックスを選択します。

L5

基準局の受信機と移動局の受信機がL5信号を捕捉可能なリアルタイム測量の場合、L5チェックボックスを選択します。

基準局の受信機がL5を捕捉および送信可能な場合で、かつ放送形式がCMRxまたはRTCM RTK 3.2 (MSM)に設定されているときにだけ、このオプションを使用します。

Galileo

基準局の受信機と移動局の受信機がGalileo信号を捕捉可能で、かつ放送形式がCMRxまたはRTCM RTK 3.2 (MSM)に設定されたリアルタイムキネマティック測量の場合や、RTX測量でGalileoを使用する予定のときには、Galileoチェックボックスを選択します。

基準局の受信機と移動局の受信機がGalileo信号を捕捉可能な後処理測量の場合、Galileo衛星による観測を使用したいときに、Galileoチェックボックスを選択します。

メモ -

- Galileo衛星のデータは受信機のメモリにのみ記録することができます。
- Galileo捕捉を有効にした場合、正常に機能している衛星が解に使用されます。
- Galileo信号を捕捉するには、GPS信号も捕捉する必要があります。GPS信号の捕捉が無効にすると、Galileoチェックボックスが選択できなくなり、Galileo信号の捕捉が無効になります。

QZSS

基準局の受信機と移動局の受信機がQZSS信号を捕捉可能で、かつ放送形式がCMRxまたはRTCM RTK 3.2 (MSM)に設定されたリアルタイムキネマティック測量の場合、QZSSチェックボックスを選択します。

この設定を使うと、基準局受信機がQZSS衛星を捕捉していない場合でも、移動局でQZSS衛星を捕捉することができます。しかし、その衛星はRTK処理には使用されません。

RTK無線リンクが途絶えた場合に、QZSS SBAS測位を使用するには、「衛星ディファレンシャル」フィールドで「SBAS」を選び、「QZSS」オプションを選びます。「QZSS」オプションは、RTK放送フォーマットとして「CMRx」を使用している場合にのみ利用可能です。

基準局の受信機と移動局の受信機がQZSS 信号を捕捉可能な後処理測量の場合、QZSS 観測を使用したいときに、QZSS チェックボックスを選択します。これによりGNSS受信機がQZSS信号を捕捉し、その信号をログ・データに含むよう設定されます。

リアルタイムディファレンシャル測量で、移動局がQZSS信号を捕捉できる場合、「放送フォーマット」フィールドにある「SBAS」を選択して、「QZSS」チェックボックスをチェックします。これにより移動局受信機がQZSS衛星を捕捉できるようになり、QZSSディファレンシャルネットワーク圏内にいる場合は、QZSS SBASディファレンシャル補正を使用することができるようになります。

メモ -

- QZSS衛星データは受信機のメモリにしか記録できません。
- RTK測量でQZSS衛星を捕捉するためには、基準局・移動局受信機の両方に、v4. 61またはそれ以降のファームウェアがインストールされていなければなりません。

BeiDou

基準局の受信機と移動局の受信機がBeiDou信号を捕捉可能なリアルタイム測量の場合、BeiDouチェックボックスを選択します。

基準局の受信機と移動局の受信機がBeiDou 信号を捕捉可能な後処理測量の場合、BeiDou衛星による観測を使用したいときに、BeiDou チェックボックスを選択します。これによりGNSS受信機がBeiDou（北斗）信号を捕捉し、その信号をログ・データに含むよう設定されます。

メモ -

- 北斗衛星は、ファームウェアのバージョン4. 80以降の受信機をご使用の場合に限り、RTK観測にご使用になれます。それ以前のファームウェアでも北斗衛星へのログインは可能ですが、後処理測量には、こちらも是非ともファームウェアバージョン4. 80以降を装備した受信機をご使用になるようお勧めします。
- CMR RTK測量でBeiDouをご利用になる場合は、放送形式としてCMRxを使用しなければなりません。
- BeiDouをRTCM RTK測量で使用するには、RTCM RTKを移動局の放送形式として選択し、RTCM RTK 3. 2を固定局放送形式として選択します。
- 北斗試験衛星のデータは受信機のメモリにのみ記録することができます。 ログイン測量（高速静止測量、PPK測量、RTK & ログイン測量）の場合は、受信機にログインしている場合だけ北斗を利用できます。
- SBASディファレンシャル測量でBeiDou信号の捕捉が有効になっている場合、北斗 SVの補正信号が受信可能なときは、北斗SVがソリューション増強の目的で使われます。

NavIC

FastStatic測量を行う際、基準局および移動局の受信機がIRNSS/NavIC信号を捕捉できる場合は、NavICチェックボックスを選択します。

注 - NavICデータは、受信機にのみログ記録を取ることができます。NavIC衛星は、L5上のみで捕捉されることから、二重周波数データに依存するポイントタイマーに含まれません。

自動許容値

RTK 測量で「自動許容値」チェックボックスにチェックを入れると、ソフトウェアは測定している基線の長さに対して、GNSS受信機のRTK仕様に合わせた水平・垂直精度の許容値を計算します。精度の許容値を自分で入力したい場合には、このチェックボックスからチェックを外してください。

「RTK初期化済みのみ保存」が有効になっていると、精度許容範囲を満たす初期化済みRTK解のみを保存できます。精度許容範囲内の初期化していない解は保存できません。

「RTK初期化済みのみ保存」が無効になっていると、精度許容範囲内の初期化済みまたは初期化していないRTK解を保存することができます。

ポイントの保存が合格とされる精度レベルを変更するには、「自動許容範囲 チェックボックス」の選択を解除し、使用したい値を入力します。





xFill技術


Trimble xFill[®]は、Trimbleの基準局の世界規模のネットワークを活用するテクノロジーを使用し、衛星が提供する補正データを介して通信の停止に急対応します。

xFillをサポートするGNSS受信機を使用する際、「xFill」オプションを選択し、最高5分間の基準局データの停止中、測量を継続できます。なお、その間、解の精度が低下します。

Trimble Centerpoint RTXの受信契約を持つ受信機を使用している場合、「xFill」オプションを選択してxFill-RTXを使用すると、固定局データの停止中にも測量を継続できます。xFill推定精度がRTX推定精度の水準まで向上すると、受信機はRTXに基づくxFill位置解から、xFill-RTXと呼ばれるRTX位置解の使用に変わります。xFill-RTXの位置解は、時間の経過とともに精度が低下し続けることはありません。xFill-RTX解は、移動局受信機によりRTK基準局との調整が行われます。

xFill補正データはWGS84による全地球モデルに基づいています。このデータは、固定局からのRTK無線リンクが失われたときに使用されます。xFill作業時にできるだけ高い測位性能を達成するには、RTK基準局ポイントを表す真のWGS84座標にできる限り近くなるように基準局座標を設置します。

xFillが準備中の場合は、ステータスバーのアイコンはです。xFillが使用可能になると、移動局データリンク画面のxFill使用可能フィールドに「はい」と表示され、ステータスバーのアイコンがに変わります。RTK補正データが失われると、xFillが代わりに受信され、ステータスバーアイコンがに変わります。RTK基準局データがまた受信できるようになるとRTKに戻り、ステータスバーのアイコンはに戻ります。

RTX の収束が完了し次第、移動局データリンク画面のxFill-RTX使用可能フィールドに「はい」と表示されます。受信機がxFill-RTX測位に切り替わると、ステータスバーのアイコンがに変わります。

メモ -

- このオプションを使用するには、GNSS受信機がxFill対応機種である必要があります。

- 「OmniSTAR」が選択されている場合や、GPS信号の捕捉が無効にされている場合には、xFillは使用できません。
- 受信機ファームウェアがバージョン4.8以前のxFillを使用する場合は、RTK基準局のWGS84座標が、その基準局点の正しいWGS84座標から1メートル以内の精度であることが必要です。Trimble Accessの 現在地 キーを使用してフィールド基準局を確立している場合、SBASで測位を補強する際、基準局座標の所要の精度を達成できない可能性があります。VRS™などのネットワークRTKと併せてxFillを使用している場合は、ITRF2008やWGS84による全地球基準座標系の基準局座標と補正データをネットワークが提供しているかどうかネットワーク管理者にお尋ね下さい。
- xFillでのポイント測定の際は、精度推定は向上し続け、xFill RTX測位が始まるまで収束できません。xFillの間は、最も適切な測位は、作業開始当初の単一測定です。その理由により、xFill RTX使用に切り替える前に、xFillテクノロジーを使用して測定された全てのポイントは、1秒後に適格となります。オプションでの作業時間と測定の数の設定は、xFillモード使用中の1秒ルールによりオーバーライドされます。
- xFill-RTXを使用する場合で、サービス用に時間単位で購入したブロックに基づくCenterPoint RTX受信契約が存在するときは、測定の終了時に「受信契約タイマーを止めるためRTXトラッキングを終了しますか?」というメッセージが表示されます。「はい」を選択し、受信機内でRTX SV捕捉を無効にします。RTXサービスを使用して新たに測量を開始する際、RTX解が再収束するのを待ってからでなければ、xFill-RTXを使用できません。現在の測量終了後、比較的短時間内に別の測量を開始したい場合で、RTX解が再収束するまで待ちたくないときは、「いいえ」を選択します。「いいえ」を選択すると、測量を行っていないときでもRTX受信契約が利用時間が経過しますが、RTXおよびGNSS捕捉が測量間で維持されているときは、次の測量は収束された解と共に開始します。
- Trimble AccessはRTKベクトルを保存し続け、すべてのポイントは同じRTK座標系に相対的に測定されます。
- xFillは放送衛星の信号受信範囲内でのみ使用できます。さらに詳しい情報につきましては：www.trimble.comをご参照下さい。さらに詳しい情報につきましてはwww.trimble.comをご参照下さい。
- xFillを使用するときは、SBASステータス画面は、現在の 補正衛星名 を表示します。別の衛星を選択するには、DataLnkをタップして移動局のデータリンク画面に移動し、RTX SVをタップしてから、さらに一覧から必要な衛星を選択します。もう一つの方法として、カスタム を選択した後、使用したい周波数とビットレートを入力します。補正衛星はいつでも変更可能です。補正衛星を変更する際、測量を開始し直す必要はありません。設定に加えた変更は、次回に測量を開始する際に使用されます。

チルト（傾斜）

GNSS受信機を内蔵チルトセンサと共に使用する場合は、「チルト」オプションを選択します。これにより、「地形ポイント」や「ラピッドポイント」「補正済みポイント」を定義する際、「チルト警告」および「チルト自動測定」オプションが使用できるようになります。チルトオプション設定を使用すると、「観測対象の制御ポイント」または「連続ポイント」用にスタイルを定義する際、チルト警告オプションも使用できるようになります。

メモ 補正済みポイント 測定方法は、チルト オプションがオフになっている場合、測定 画面で使用できません。

データリンクオプション

一般測量ソフトウェアは、リアルタイムキネマティック 測量スタイルを提供します。リアルタイムキネマティック 測量では、データリンク を使用し、基準局ステーションから移動局に観測や修正内容が送信されます。その際、移動局は、その位置情報をリアルタイムで計算します。

以下の種類のデータリンクが設定可能です：

選択肢	選択条件	さらに詳しい情報は、以下の詳しい手順や図をご参照下さい。
無線	内蔵または外付け無線機を使用している	無線機データリンクの設定
インターネット接続	外部モデムまたはTrimble内部モデムによるモバイルインターネット接続	インターネットデータリンクの設定
ダイヤルイン	外部モデムまたはTrimble内部モデムによるサーキットスイッチによるダイヤルイン接続	ダイヤルインデータリンクの設定

測定方法オプション

GNSS測量を行う際、測量スタイルの設定 の過程で、測量中に実際に使用する 測定方法のパラメータを設定することができます。

自動ポイントステップサイズ

自動ポイント番号付けに関し、増加単位サイズを設定します。初期設定は「1」ですが、より大きいサイズや負のステップを使用することもできます。

品質管理

補正されたポイントを除き、各ポイント測定のために品質管理情報を保存できます。選択肢に含まれる可能性があるのは、QC1、QC1 & QC2、QC1 & QC3で、測定タイプに依存します。

品質管理1: DOPおよび時間

衛星の数（作業のための際定数および保存時の数）、相対DOP用フラグ（該当しない場合あり、静止時に、RDOPを生成するレガシーファームウェア用に使用されます）、DOP（作業時間中の最大値）、ポイント保存時のDOP、RMS（レガシーシステムのみ、ミリサイクル単位で、これはロービング環境を表示するため静止状態に入る前のインスタントからのもので、収束静止リーディングではありません）、作業に使用されるGPSポジションの数（これは観測される精度許容範囲内のエポック数です）、水平標準偏差および鉛直標準偏差フィールドは未使用です（ゼロに設定されています）、開始GPS週（測定を押しした際のGPS週）、開始GPS時間を秒単位で（測定を押しした際の週のGPS秒）、終了GPS週（ポイントが保存された時点のGPS週）、終了GPS時間を秒単位で（ポイントが保存された時点の週のGPS秒）、モニターステータス（未使用、ゼロまたは非表示）、RTCMage（RTK解で使用される修正データの古さ）、警告（作業中に発行された、またはポイントが保存された時点で有効だった警告メッセージ）。水平および鉛直精度の概算を含む全ての値を1シグマレベルで。

品質管理2: 分散/RTK解の共分散マトリクス

エラースケール (PDOPによって分割される共分散マトリクスの追加トレースで、レガシーシステムでDOPを精度に変換するのに使用されます)、VCV xx、VCV xy、VCV xz、VCV yy、VCV yz、VCV zz (これらは全てRTK解の保存エポックからの事後分散です)、単位分散 (単位重量の標準エラー、常にHD-GNSSを1.0に設定します、一部のレガシーシステムでは利用できません)。水平および鉛直精度の概算を含む全ての値を1シグマレベルで。

品質管理3: RTK解のエラー楕円

これは局所接平面内にあり、標準的な典型式を使用してVCVから直接計算されます。シグマノース (北部分中の標準偏差)、シグマイースト (東部分中の標準偏差、シグマアップ (上方向すなわち高さ部分中の標準偏差)、共分散東北 (東エラーと北エラー間の相関の測定)、エラー楕円の軌道長半径をメートル単位で、エラー楕円の軌道短半径をメートル単位で、エラー楕円の北からの方位、解の単位分散。1-シグマレベルで全数値。水平および鉛直精度の概算を含む全ての値を1シグマレベルで。

自動保存ポイント

「ポイント自動保存」チェックボックスをオンにします。予め設定された観測時間と精度に達した時点でポイントを自動的に保存することができます。

このチェックボックスは、ラピッドポイント測定オプションにおいては表示されません。ラピッドポイントは毎回、自動的に保存されることがその理由です。

観測時間と測定数

「観測時間」と「測定数」の両方で、ポイントの測定中に受信機が静止していた時間を決定します。両方の条件が一致しないとポイントは保存されません。「観測時間」は、観測時間の長さを決定します。「測定数」は、測定時間の間に生じなければならない、現在の設定による精度許容の条件を満たす、有効な連続GNSS測定エポックの数を決定します。「観測時間」と「測定数」の条件が満たされると、「保存」が使用可能になります。または、「ポイントを自動的に保存」が有効になっていれば、ポイントは自動的に保存されます。

メモ - RTK測量の最中に測定される被補正ポイントおよび被観測コントロールポイントに関し、水平および垂直の精度の条件が満たされるまで、ポイントを保存できません。

精度許容値範囲外の時にポイントが手動で保存されると、精度基準に適合している測定数はゼロになり、これが「ジョブのリビュー」に表示されます。

精度基準に適合した連続したエポックの必要条件は、記録中に精度が許容範囲外になると記録数がリセットされることを意味します。

RTK測量において、GNSS受信機内のRTKエンジンは、作業中に、ソリューション上に収束します。ポイントが保存される際、一般測量ジョブファイル内に保存されるのは、この収束されたソリューションです。

FastStatic測量においては、初期設定による作業時間でほとんどのユーザーのニーズは満たされるはずですが、作業時間を変更する場合、その受信機により追跡されている衛星の数に従ってセッティングを選んでください。

メモ - 作業時間を直接変更すると、FastStatic測量の結果に影響が及びます。変更はどれも、この時間を減らすのではなく、増やすものであるべきです。十分なデータを記録しないと、ポイントがきちんと後処理されないこともあります。

自動許容値

RTK 測量で「自動許容値」チェックボックスにチェックを入れると、ソフトウェアは測定している基線の長さに対して、GNSS受信機のRTK仕様に合わせた水平・垂直精度の許容値を計算します。精度の許容値を自分で入力したい場合には、このチェックボックスからチェックを外してください。

「RTK初期化済みのみ保存」が有効になっていると、精度許容範囲を満たす初期化済みRTK解のみを保存できます。精度許容範囲内の初期化していない解は保存できません。

「RTK初期化済みのみ保存」が無効になっていると、精度許容範囲内の初期化済みまたは初期化していないRTK解を保存することができます。

ポイントの保存が合格とされる精度レベルを変更するには、「自動許容範囲 チェックボックス」の選択を解除し、使用したい値を入力します。

チルト設定

チルトセンサ内蔵のGNSS受信機を使用している場合には、以下を選択することができます。

- **チルト自動測定** により、ポールが指定された「チルト許容範囲」内の場合にポイントを自動測定
- **チルト警告** により、ポールが「チルト許容範囲」外の場合に通知

ヒント - 上記のオプションを有効にするには、「測量スタイル / 移動局オプション / チルト」を選択します。

自動棄却

測定を棄却してやり直すには「自動棄却」を選択します。自動棄却が選択されていると、チルトセンサ内蔵GNSS受信機を使用した測定中に過剰なチルトが検出されたポイントや、過剰な動きが検出されたポイント（すべての受信機）は棄却され、もう一度測定されます。

HDR

このチェックボックスは、V10イメージングローバを使用中にのみ表示されます。詳しくは、[HDRイメージング](#) を参照してください。

低遅延位置の保管

このチェックボックスは、Trimble RTXまたはxFillを有効にしていない場合に、連続地形測定方法オプションでのみ表示されます。

「低遅延位置の保管」チェック・ボックスにチェックを入れると、受信機は低遅延で測定をします。低遅延は距離を基準にした許容範囲のある連続地形を使用している場合に適しています。

「低遅延位置の保管」が無効になっている場合、受信機はエポックで同期化し、比較的精度の高い位置が得られます。時間を基準にした許容範囲の連続地形に適しています。

ヒント - 静止テストで測定された位置の品質を確認するために連続地形を使用する場合、「低遅延位置の保管」が無効化になっていることを確認してください。

PP初期化時間

PPキネマティックタイプを設定済みの場合、PP初期化時間の画面が測量スタイル設定リスト内に表示されます。

「後処理初期化時間」測量スタイルオプションを選択して、初期化時間を定義します。一般的に標準設定が適切です。

メモ - 後処理測量では、プロセッサが問題なく処理を行うのに十分なデータを初期化中に収集して下さい。推奨時間は下表の通りです。

初期化方法	4衛星	5衛星	6衛星以上
L1/L2のオンザフライ初期化	不可	15分	8分
L1/L2新規ポイント初期化	20分	15分	8分
既知ポイント 初期化	少なくとも4つのエポック		

メモ -

- 初期化までの時間カウンタは、捕捉中の衛星のPDOPが、使用中の測量スタイルで設定されたPDOPマスクを超過した時点で、一時停止されます。PDOPがマスク未満にまで下がった時点で、カウンタが再開します。
- PDOP値が20以上の場合は初期化できません。

警告 - この時間を短くすると、後処理測量の結果に影響を与えることがあります。

即座に初期化するのに最低必要なL1・L2衛星数

必要な衛星の数は、使用しているのがGPS衛星のみか、BeiDou衛星のみか、GPSとBeiDou、GLONASS、Galileo、QZSSの各衛星の組み合わせかによって異なります。下表は、オンザフライ初期化のための最低要件の概要です：

衛星システム	必要な衛星
GPS のみ	5 GPS
GPS + QZSS	4 GPS + 1 QZSS
GPS + GLONASS	4 GPS + 2 GLONASS
GPS + BeiDou	4 GPS + 2 BeiDou
GPS + Galileo	4 GPS + 2 Galileo
BeiDouのみ	5 BeiDou
BeiDou + GPS	4 BeiDou + 2 GPS
BeiDou + GLONASS	4 BeiDou + 2 GLONASS
GLONASS のみ	不可
Galileoのみ	不可

初期化の維持や、位置情報の生成、新規ポイントの初期化に必要な最低L1/L2衛星数

一度初期化が実行されると、ポジションを測定できるようになり、最初の初期化に必要な衛星数よりも1つ少ない衛星数で初期化を保持できます。衛星数がそれ以下になると、測量を再度初期化する必要があります。

新規ポイントの初期化に必要な衛星数は、その時点で使用しているのがGPS衛星のみか、BeiDou衛星のみか、GPS、BeiDou、GLONASS、GalileoおよびQZSS各衛星の組み合わせかによって異なります。

以下の表がその必要条件を示しています。

衛星システム	必要な衛星
GPS のみ	4 GPS
GPS + QZSS	3 GPS + 1 QZSS
GPS + GLONASS	3 GPS + 2 GLONASS
GPS + BeiDou	3 GPS + 2 BeiDou
GPS + Galileo	3 GPS + 2 Galileo
BeiDouのみ	4 BeiDou
BeiDou + GPS	3 BeiDou + 2 GPS
BeiDou + GLONASS	3 BeiDou + 2 GLONASS
GLONASSのみ	不可
Galileoのみ	不可

初期化後、測量モードは「未初期化」から「初期化済み」へ変わります。受信機が最小必要数の衛星を捕捉し続ける限り、モードは「初期化済み」に留まります。モードが「未初期化」に変わった場合、測量を再度初期化する必要があります。

メモ - QZSSシステムは、GPSと同じ時間基準が使用されているので、カウンターにはGPS衛星の一つとして数えられています。

GNSS受信機への自動接続


初期設定では、Trimble Accessソフトウェアは、ソフトウェアの起動とともに、GNSS受信機への自動接続を試みます。

自動接続設定の設定

自動接続オプションを設定するには、以下のうちのいずれかを実行します：

- 装置を接続する前にステータスバーの自動接続アイコンをタップします。
- Trimble Access メニューから、設定をタップしてから、さらに接続/地蔵接続を選択します。

Trimble GNSS受信機にのみ接続する場合、自動接続にかかる時間を短縮したいときは、従来型機器への自動接続を常に無効にしておきます（該当チェックボックスの選択を解除してください）。

自動接続アイコンが複数のアイコンと赤い「X」印を表示するときは、装置グループすべてに対して自動接続がオフになっていることを意味します。

自動接続オプション画面から、必要な接続方法のボタンをタップし、該当する設定画面に移動します。

- [Bluetooth](#)
- [Wi-Fi](#)
- [無線](#)

設定からワイヤレス接続を設定することもできます。Trimble Access メニューから、設定をタップしてから、さらに接続を選択し、さらに接続方法を選びます。

機器へ接続する

ソフトウェアがGNSS受信機への自動接続を試みている間、自動接続アイコンが点滅します。アイコンは機器グループごとに異なるものが用意されています。Trimble GNSS受信機のみへの自動接続を有効にしている場合、Trimble GNSS受信機のアイコンだけが点滅します。

ソフトウェアは、現在のモード（下記の2種類があります）に設定した受信機のみ自動接続を試みます。移動局モードまたは基準局モード（GNSS機能をご参照ください）。

- ソフトウェアが「移動局モード」に設定されている場合、Bluetooth設定画面の「GNSS移動局に接続」フィールドで設定されている受信機に接続を試みます。
- ソフトウェアが「基準局モード」に設定されている場合、Bluetooth設定画面の「GNSS基準局に接続」フィールドで設定されている受信機に接続を試みます。
- 「Bluetooth設定」の適当なフィールドに何も受信機が設定されていない場合、ソフトウェアはコントローラのシリアルポートに接続されているTrimbleGNSS受信機に自動接続を試みます。受信機が検出されると、現在のモードで使用したい受信機として扱われます。
- 点滅しているアイコン、または「GNSS機能」画面にある黄色の反転表示は、ソフトウェアがどのモードになっているかを示します。

受信機への自動接続に要する時間は、自動接続オプション画面で有効にされている機器グループの数によっては、最高15秒ほどかかることがあります。

自動接続により、お使いの受信機に接続されるまで待つ必要はありません。接続を強制するには、測量スタイルを選択して、そこで接続を開始します。

移動局受信機用に機器をセットアップ

本節は、リアルタイムと後処理キネマティック (PPキネマティック) 測量用に移動局受信機のある場所でハードウェアを組み立てる方法を説明します。Trimble 内蔵 GNSS受信機を使用する場合の手順を紹介します。

Trimble 内蔵 GNSS移動局受信機をセットアップするには：

1. 受信機をポールに取り付けます。受信機の電源は、内蔵バッテリーにより供給されません。
2. コントローラをホルダーに取り付けます。 [Trimble CUコントローラ概要](#) をご参照ください。
3. コントローラホルダーをポールに接続します。
4. 受信機の電源を入れます。
5. コントローラをオンにします。初期設定では、一般測量ソフトウェアは自動的に受信機に接続されます。

メモ - 後処理測量の際、測定中ポールを支えるのに二脚架を使用すると便利です。

Trimble Accessソフトウェア内で移動局受信機を設定するには、[移動局と基準局のオプション](#)をご参照ください。

アンテナ高の測定

下の図は、「ここまで測定」フィールドが「アンテナ底部」または「アンテナ台底部」に設定されている時、ポール上に取り付けられているアンテナの高さを測定する方法を示しています。高さが固定されたポールを使用する場合、高さは定数です。

Trimble R10受信機

下図では、(1)がTrimble R10受信機、(2)がアンテナマウントの底、(3)がクイックリリースの底、(4)はポールの底からAPCまでの補正された高さです。



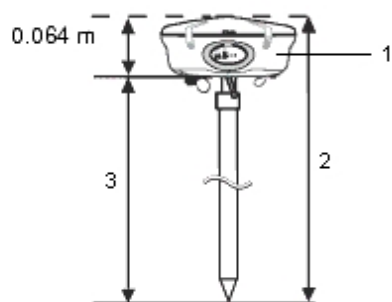
下の図では、R10拡張のレバーを使用したTrimble R10受信機の高さの測定方法を示しています。R10は三脚にとりつけられています。

下図では、(1)がTrimble R10受信機、(2)がR10拡張のレバー、(3)が地面のマークからAPCまでの補正された高さ、(4)は未補正の高さです。



Trimble 内蔵 GNSS受信機

下図では (1) が Trimble GNSS 受信機、(2) が APC に補正した高さ、(3) は未補正の高さで 1.80mです。

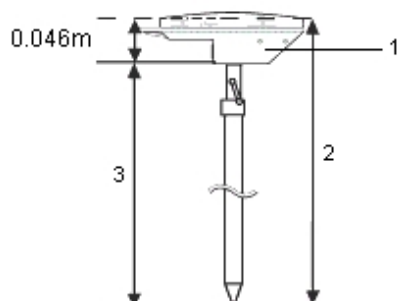


このアンテナが三脚に取り付けられている場合、アンテナの灰色の底部と白い上部の間の溝の最下端までの高さを測定して、「ここまで測定」フィールドで「バンパーの中央」を選択します。

ヒント — 高さの固定された三脚を使用している場合には、アンテナカバーの底部までの高さを測定し、「ここまで測定」フィールドで「アンテナ台の底部」を選択できます。

Zephyr アンテナ

下図では (1) が Zephyr アンテナ、(2) が APC に補正した高さ、(3) は未補正の高さを示しています。



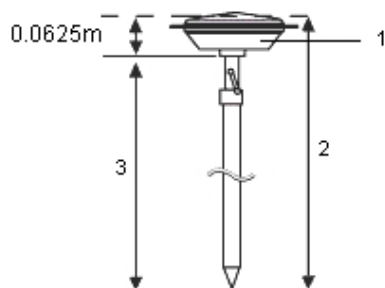
このアンテナが三脚に取り付けられている場合、アンテナの側面ノッチの最上部の高さを測定します。

Zephyr Geodetic アンテナ

このアンテナが三脚に取り付けられている場合、アンテナの側面ノッチの底部の高さを測定します。

Micro-centered L1/L2 アンテナ

下図では (1) がマイクロセンターアンテナ、(2) が APC に補正した高さ、(3) が未補正の高さです。

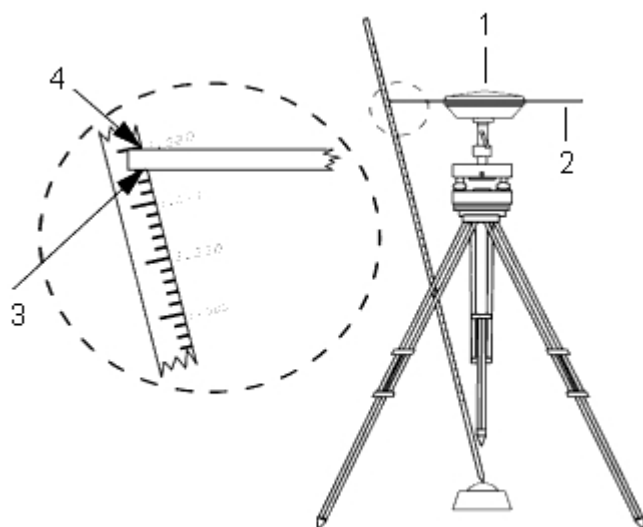


このアンテナが三脚に取り付けられている場合、プラスチックカバーの底部までの高さを測定します。「アンテナ高」フィールドに値を入力して、「ここまで測定」フィールドで「アンテナ底部」を選択します。

グラウンドプレーン使用時のアンテナの高さを測定

グラウンドプレーンを持つマイクロセンターアンテナ(または、Compact L1/L2 アンテナ)の場合は、グラウンドプレーンのノッチの下側までを測定します。

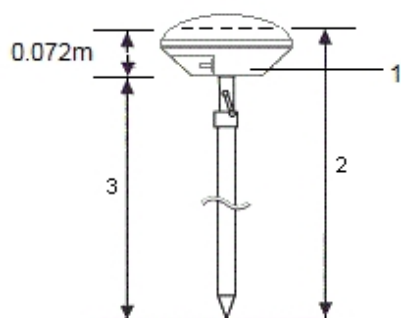
下の図では、(1) がマイクロセンターL1/L2アンテナ、(2) がグランドプレーン、(3) がノッチの下側、(4) がノッチの上端を示しています。



ヒント - グランドプレーンの周囲の下側にある3つの刻み目までの高さを測定します。その後、その平均を未補正のアンテナ高として記録します。

Tornadoアンテナ

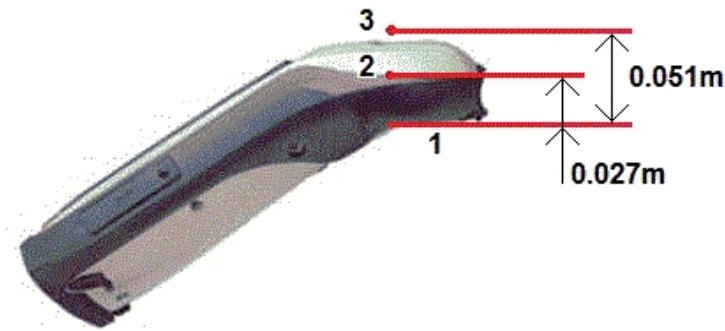
下図では (1) がTornadoアンテナ、(2) が APC に補正した高さ、(3) は未補正の高さを示しています。



このアンテナが三脚に取り付けられている場合、灰色と白のプラスチックの間の接合部までの高さを測定します。

Trimble Geo7XおよびTrimble GeoXR

下図では、(1)が受信機の底部、(2)が電気位相中心、(3)がAPCです。



モノポールに取り付けられたGeo7X/GeoXRの使用時には、「モノポールブラケット底部」を「測定」方法として選びます。

メモ -

- Geo7Xは、レーザ距離計モジュールが取り付けられていない場合、1つのモノポールブラケットしかないバージョンで使用することができます。Geo7Xは、レーザ距離計モジュールが取り付けられているか否かに関わらず、2つのモノポールブラケットのバージョンで使用することができます。
- Geo7X/GeoXRバージョン 1 モノポールに取り付けられている場合、モノポールブラケット底部からAPC (3)への距離は0.095 mです。バージョン 1 モノポールに取り付けられている場合、モノポールブラケット底部からAPC (3)への距離は0.128 mです。

アンテナ.iniファイル

一般測量ソフトウェアは、測量スタイルの作成時に選択するアンテナのリストを含む、統合アンテナ.iniファイルを含みます。一般測量ソフトウェアでこのリストを編集することはできません。しかし、リストを短くしたり、新しいアンテナタイプを追加したい場合には、新しいアンテナ.iniファイルを編集して転送できます。

アンテナ.iniファイルを編集するには、Microsoftメモ帳のようなテキストエディタを使用します。「一般測量」グループを編集して、トリムブル社のデータ転送(Data Transfer)ユーティリティを使用し、新しいアンテナ.iniファイルを一般測量ソフトウェアに転送します。

メモ - アンテナ.iniファイルを転送すると、それは現存するその名前のファイルを上書きします。このファイル内の情報は、一般測量ソフトウェアに内蔵されたアンテナ情報に優先して使用されます。

基準局受信機のセットアップ

メモ - 基準局受信機としてご自分の受信機を設定する場合に、このセクションの情報を利用してください。

このトピックは、以下のセクションに分かれています。

[基準局座標](#)

[リアルタイム測量のために機器をセットアップ](#)

[後処理測量のために機器をセットアップ](#)

[リアルタイム後処理測量のために機器をセットアップ](#)

[基準局測量を開始する](#)

[基準局測量の終了](#)

Trimble Accessソフトウェア内で基準局の受信機を設定するには、[移動局と基準局のオプションおよび無線機データリンクの設定](#)を参照してください。

基準局座標

基準局を設定する時、ポイントのWGS-84座標をできる限り精確に知ることが大切です。

メモ - 基準局座標での10 mの誤差は、測定された基線すべてに最大1 ppmの縮尺誤差をもたらします。

以下の承認されている方法(精度の高い順)は、基準局のWGS-84座標を決定するのに使用されます。

- 公表された、または精確に求められた座標
- 公表された、または精確に求められたグリッド座標から算出された座標
- 公表された、または精確に求められた座標を基礎とした、信頼のおけるディファレンシャル(RTCM)放送を使用して導き出した座標
- 受信機によって生成されたSBASポジション - その位置に対して基準点が存在せず、SBAS衛星を捕捉する受信機を持っている場合に、この方法を使用します。
- 受信機によって生成された単独測位ポジション - 基準点が存在しない位置でのリアルタイム測量のためにこの方法を使用します。この方法で開始したすべてのジョブを最少4つのローカル基準点でキャリブレートすることを強くお勧めします。

ヒント - 米国内では、NAD83測地座標をWGS-84座標と同等に扱うことができます。

メモ - キー入力されたWGS-84座標が、受信機によって生成された現存する単独測位ポジションと300 m以上異なる場合、警告メッセージが現れます。

基準局座標の入力に関する詳細には、[基準局測量の開始](#)を参照してください。

測量の信頼性

GNSS測量の信頼性を保持するには、以下を考慮します。

- 特定のジョブに対して次の基準局受信機をスタートする時、それぞれの新しい基準局座標が当初の基準局座標と同じ条件下にあることを確認します。

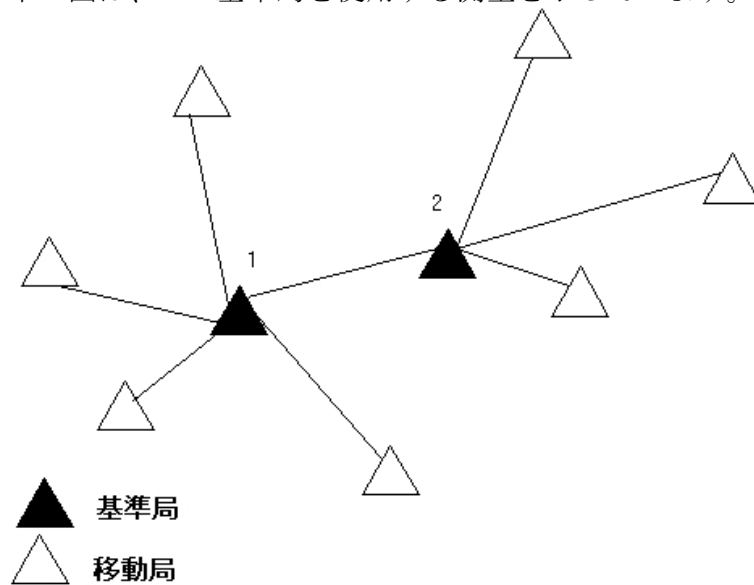
メモ - ジョブ内で、**最初の** 基準局受信機をスタートするためには、単独測位ポジションしか使用できません。単独測位ポジションは、一般測量の仮定座標と同等です。メモ - ジョブ内で、**最初の** 基準局受信機をスタートするためには、単独測位ポジションしか使用できません。単独測位ポジションは、一般測量の仮定座標と同等です。

- 信頼できるソースが発行した座標と、基準点測量によって求められる座標は同じ座標系内にあるべきです。
- 次の基準局座標が同じ条件下にない場合には、それぞれの局からの観測を別々のジョブと見なします。別々のキャリブレーションが必要です。
- 測定されたリアルタイムキネマティックポイントは、絶対ポジションとしてではなく、基準局からのベクトルとして保存されるので、測量の原点は、そこからベクトルが放射状に広がる絶対WGS-84ポジションでなければなりません。他の基準局が元来の基準局から測定されたポイント上に設定される場合には、すべてのベクトルは元来の基準局へと結び付けられます。
- あらゆる種類の座標上で基準局をスタートすることが可能です。例えば、グリッドやローカル楕円体座標などが該当します。しかし、リアルタイム測量では、一般測量ソフトウェアは、移動局測量がスタートする時、基準局に対してWGS-84ポジションを保存しなければなりません。網の原点として固定され続けるのは、このポジションです。

移動局測量がスタートする時、一般測量ソフトウェアは、既にデータベース内にあるポイントと、基準局受信機によって放送されたWGS-84ポジションを比較します。放送ポイントがデータベース内のポイントと同じ名前を持つけれども、異なる座標である場合には、一般測量ソフトウェアはデータベース内にある座標を使用します。こういった座標はユーザーによってキー入力、または転送されたので、ソフトウェアはユーザーがそれらの使用を優先したいのだと仮定します。

データベース内のポイントが、基準局によって放送されるものと同じ名前を持つけれども、座標はWGS-84座標ではなくNEEかローカルLLHである場合には、一般測量ソフトウェアは、現存する測地系変換か投影を使用して、このポイントをWGS-84座標に転換します。それは、その後それらを基準局座標として使用します。測地系変換と投影が定義されていない場合には、放送WGS-84ポイントは自動的に保存され、基準局として使用されます。

下の図は、2つの基準局を使用する測量を示しています。



この測量では、基準局 2は基準局 1からの移動ポイントとして最初に測量されました。

メモ - 基準局1と2は、測定された基線によって結ばれている **必要があります**。基準局 2は、基準局 1からの移動ポイントとして測量された時と同じ名前です **必要があります**。

リアルタイム測量のために機器をセットアップ

このセクションでは、リアルタイムキネマティック (RTK) または リアルタイムディファレンシャル (RTディファレンシャル) 測量用に基準局受信機とハードウェア部品をセットアップする方法を説明します。

Trimble モジュラー GNSS受信機の使用

Trimble モジュラー GNSS受信機を使用して、リアルタイム測量のために基準局受信機を設定するには、

1. 三脚と整準台、そのアダプターを使用して、地表マーク上にZephyrアンテナを設置します。
2. 三脚クリップを使用して、受信機を三脚に取り付けます。
3. Zephyrアンテナを「GPS」とラベル付けされたGNSS受信機ポートに接続します。 GNSSアンテナケーブルを使用します。

メモ - 受信機を三脚に取り付ける代わりに、受信機をそれ自身のケースに設置することができます。ケースの脇のポータルからアンテナまでアンテナ ケーブルを繋ぐことで、受信機が作動している間ケースを閉じておくことができます。

4. 無線機アンテナを組み立てて、設置します。
5. アンテナに付随するケーブルを使用して、アンテナを無線機に接続します。
6. 無線機をGNSS受信機ポート3に接続します。次を使用している場合には：

- Trimble無線機——付属のケーブルを使用します。
- 他社製の無線機——それに適切なケーブルを使用します。

メモ — 第三社製無線機には、無線機用に別の電源を必要とするものがあります。

注意 — プラグを受信機ポートに無理やり入れないでください。プラグ上の赤丸印と、ソケットの赤線を合わせてから、注意深くプラグを差し込んでください。

7. 外部電源を必要とする場合には、0殻レモ接続を持つ電源を、受信機のポート2 かポート3に接続します。
8. 0殻レモからヒロセケーブルを使用して、コントローラをGNSS受信機ポート1に接続します。
9. コントローラに電源を入れてから、**基準局測定の開始** の指示に従います。

後処理測定のために機器をセットアップ

このセクションでは、後処理キネマティックやFastStatic測定のための基準局受信機でハードウェア部品を組み立てる方法を示します。

Trimble モジュラー GNSS受信機の使用

後処理測定用に、基準局受信機をセットアップするには：

1. 三脚と整準台、そのアダプターを使用して、地表マーク上にZephyrアンテナを設置します。
2. 三脚クリップを使用して、受信機を三脚に取り付けます。
3. Zephyrアンテナを「GPS」とラベル付けされたGNSS受信機ポートに接続します。GNSSアンテナケーブルを使用します。

メモ — 受信機を三脚に取り付ける代わりに、受信機をそれ自身のケースに設置することができます。ケースの脇のポータルからアンテナまでアンテナケーブルを繋ぐことで、受信機が作動している間ケースを閉じておくことができます。

注意 — プラグを受信機ポートに無理やり入れないでください。プラグ上の赤丸印と、ソケットの赤線を合わせてから、注意深くプラグを差し込んでください。

4. 外部電源を必要とする場合には、0殻レモ接続を持つ電源を、受信機のポート2 かポート3に接続します。
5. 0殻レモから0殻レモケーブルを使用して、コントローラをGNSS受信機ポート1に接続します。
6. コントローラに電源を入れてから、**基準局測定の開始** の指示に従います。

リアルタイム後処理測定のために機器をセットアップ

リアルタイムと後処理技術の両方を使用する測定を行うには、リアルタイム測定向けの組み立て指示に従います。受信機がメモリを持たない(または、限定メモリを持つ)場合には、コントローラを使用して、基準局受信機で生のデータを保存します。

基準局測量を開始する

予め定義された測量スタイルを使用して測量を行うには、必要なジョブが開いていることを確認します。メインメニューの題目は、現在のジョブ名であるべきです。

メインメニューから、「測量」を選択して、リストから測量スタイルを選択します。

「測量」メニューが生成されました。選択された測量スタイルが特定表示され、「基準局受信機スタート」と測量オプションが含まれています。

注意 - リアルタイム測量では、基準局測量を開始する前に、無線機アンテナが無線機に接続されていることを確認します。そうでない場合には、無線機が破損してしまいます。

基準局測量を開始するには、

1. 測量メニューから、「基準局受信機スタート」を選択します。
 - コントローラがデータロギング中の受信機に接続されている場合には、データロギングは停止します。
 - 基準測定にインターネット接続が必要で、まだ接続されていない場合、この時点で接続が確立されます。
 - 初めてこの測量スタイルを使用する時には、スタイルウィザードが使用する機器を特定するように促します。

スタイルウィザードは、ハードウェアに合わせたパラメータを設定することで、選択された測量スタイルをカスタマイズします。

メモ -

- 一 測量スタイルをカスタマイズする時に誤りを訂正するには、まずは手順を完了してから、そのスタイルを編集します。
- UHF 発信オプションのないTrimble GNSS受信機を使用する場合は、移動局で内蔵無線機を使用しても、基準局では外部無線機を使用してください。
- ¥ 使用している無線機がリストにない場合には、カスタム無線機を使用できません。

「基準局受信機スタート」スクリーンが表示されます。

メモ - 測量を開始する時、一般測量ソフトウェアは、接続された受信機と更新するのに、可能な限り高い通信速度を自動的に使用します。

2. 基準局名と座標を入力します。以下の方法の1つを使用します。

- WGS84座標が既知の場合、

「ポイント名」フィールドにアクセスして、ポイント名を入力します。「キー入力」をタップします。

「ポイントのキー入力」スクリーンで、「方法」フィールドを「キー入力された座標」に設定します。座標フィールドが、「緯度、経度、高さ (WGS84)」であることを確認します。そうでない場合には「オプション」をタップして、[座標表示設定](#)を「WGS84」に変更します。基準局に対する既知のWGS84座標をキー入力して、「保存」をタップします。

- グリッド座標が既知であり、投影と測地系変換パラメータが定義されている場合には、

「ポイント名」フィールドにアクセスして、ポイント名を入力します。「キー入力」をタップします。

「ポイントのキー入力」スクリーンで、「方法」フィールドを「キー入力された座標」に設定します。座標フィールドが、「北距、東距、標高」であることを確認します。そうでない場合には「オプション」をタップして、[座標表示設定](#)を「グリッド」に変更します。基準局に対する既知のグリッド座標をキー入力して、「保存」をタップします。

- ローカル測地座標が既知であり、測地系変換が定義されている場合、
- 「ポイント名」フィールドにアクセスして、ポイント名を入力します。「キー入力」をタップします。

「ポイントのキー入力」スクリーンで、座標フィールドが、「緯度、経度、高さ(ローカル)」であることを確認します。そうでない場合には「オプション」をタップして[座標表示設定](#)を「ローカル」に変更します。基準局に対する既知のローカル座標をキー入力してから「保存」を押します。

- ローカル測地座標が既知でない場合、

リアルタイム測量でGNSS受信機から導き出された現在のSBASポジション、または現在の単独測位ポジションを使用するには、「ポイント名」フィールドにアクセスして、ポイント名を入力します。「キー入力」をタップして、「ポイントのキー入力」スクリーンにアクセスします。「ここ」をタップすると現在位置が表示されます。「保存」をタップして、このポジションを承諾し、保存します。

メモ - SBASポジションが知りたい場合、受信機がSBAS衛星を捕捉しているか確認して下さい。確認するには、「ここ」をタップした時にステータスラインにSBASアイコンが表示されるかどうかチェックします。受信機がSBAS衛星にロックするには、2分程度ほどかかることがあります。または、基準局を開始する前に「観測クラス」フィールドを確認して下さい。

「測定値120」をタップして、第二のポイントを測定します。

メモ -

- RTCM補正を使用してリアルタイム測量を実行し、8文字以上の基準局ポイント名を使用する場合には、その名前は放送時に8文字に短縮されます。
 - RTCM 3.0 補正を使用してリアルタイム測量を実行する場合、RTCM0000 ~ RTCM4095 範囲内 (RTCM は大文字)の基準ポイントを使用する必要があります。
- 「観測クラス」フィールドは、基準局ポイントの観測クラスを示します。詳細については、[ポイントの保存](#)を参照してください。
 - 「コード」フィールド(任意)と「アンテナ高」フィールドに値を入力します。
 - 「ここまで測定」フィールドを適切に設定します。
 - 「ステーションインデックス」フィールドで、値を入力します。

この値は、補正メッセージ内で放送され、範囲0-29内でなければなりません。

ヒント - 「スキャン」をタップすると、使用中の周波数で作業している他の基準局のリストが表示されます。リストは、その他の基準局のステーションインデックス番号とその信頼度を示します。表示されたのとは異なるステーションインデックス番号を選びます。

7. 使用している受信機が送信遅延をサポートする場合、「送信遅延」フィールドが現れます。使用予定の基準局の数に従って値を選びます。送信遅延に関する詳細には、[単一の無線周波数で複数の基準局を操作](#) を参照してください。
8. 「開始」をタップします。

基準局受信機はデータを記録し始め、測量スタイルで選択されたフォーマットで補正を送信を開始します。

9. 以下の1つを行います。

- リアルタイム測量を実行中の場合、以下のメッセージが表示されます。

基準局開始

コントローラを受信機から抜いてください。

基準局受信機とコントローラの接続を切断します。それでも、受信機の電源を **切らないで** ください。ここで移動局受信機を設定できます。

メモ - リアルタイム測量では、機器を離れる前に無線機が稼動していることをチェックします。データライトが点滅しているはずですが。

- コントローラでデータをロギングしていて、リモート・サーバーへ補正をアップロードしている場合には、「基準局」スクリーンが現れます。それは、測量中のポイントと、データロギングが開始してから経過した時間を示します。トリンプルコントローラを基準局受信機に接続したままにして、別のトリンプルコントローラを使用して移動局を設定します。
- 基準局がインターネット・サーバーとして起動している場合、「基準局」画面が表示され、受信機に指定されたIPアドレスと、現在基準局に接続されている移動局の数が表示されます。

基準局測量の終了

基準局を使用した移動局測量がすべて終了したら、基準局に戻り、コントローラを基準局受信機に接続して「測量/GNSS基準局測量の終了」を選択します。コントローラが基準局データをロギングしていた場合は、「基準局」画面で「終了」をタップします。

単一の無線周波数で複数の基準局を操作

RTK測量では、異なる送信遅延で自分の基準局を操作することで、同じ周波数で作業している他の基準局からの無線干渉の影響を減らすことができます。これによって、一つの周波数で複数の基準局を操作できるようになります。

一般的な手順は以下の通りです。

1. 正しいハードウェアとファームウェアを持っていることを確認してください。
2. 機器を設置して、送信遅延とステーションインデックス番号を特定しながら、それぞ

れの基準局で測量を開始します。

3. 移動局測量を開始して、どの基準局を使用するかを特定します。

必要なハードウェアとファームウェア

一つの周波数で複数の基準局を操作するには、CMR+またはCMR x 補正記録フォーマットに対応した受信機を使用する必要があります。

その他のすべての基準局と移動局の受信機は、Trimble R/5000 シリーズ GNSS受信機である必要があります。

メモ - 無線機リピータを使用する予定の場合には、送信遅延は使用すべきではありません。

基準局を送信遅延でスタート

複数の基準局を使用する場合、基準局測量を開始する時にそれぞれの基準局に対して送信遅延を設定します。それぞれの基準局は、異なる送信遅延とステーションインデックス番号で放送しなければなりません。遅延は、基準局すべてからの補正を移動局が一度に受信できるようにしてくれます。ステーションインデックス番号は、移動局でどの基準局を使用するかを選択できるようにしてくれます。

ヒント - Trimble R / 5000シリーズGNSS受信機を使用する際にのみ、基準局無線機送信遅延を設定できます。一つのジョブで異なる基準局を使用して測量を実行する時、基準局の座標が同じ座標系にあり、それぞれの条件に合っていることを確認します。

基準局受信機をスタートする前に、以下を行います。

1. CMR+またはCMR x 補正メッセージフォーマットを選択します。基準局と移動局の両方の測量スタイルでこれを選択します。
2. 無線機で空中通信速度を少なくとも4800ボーに設定します。

メモ - 4800ボー(空中通信速度)を使用する場合、1つの周波数で2つの基準局しか使用できません。1つの周波数での基準局の数を増加させたい場合には、空中通信速度を増加します。

基準局測量を開始する時には、以下を行います。

1. 「ステーションインデックス」フィールドで、0から31の範囲内で値を入力します。この数は補正メッセージ内で放送されます。

ヒント - この測量スタイルで標準ステーションインデックス番号を設定できません。詳細については、[ステーションインデックス](#) を参照してください。

2. 使用している受信機が送信遅延をサポートする場合、「送信遅延」フィールドが現れます。使用したい基準局の数に従って、値を入力します。下の表を参照してください。

基準局の数	以下の遅延を使用(ミリ秒)			
	基準局1	基準局2	基準局3	基準局4
1	0	-	-	-
2	0	500	-	-
3	0	350	700	-
4	0	250	500	750

基準局測量の開始に関する詳しい情報は、[基準局受信機の設定](#) を参照してください。
移動局の開始およびどのステーションインデックスを使用するかを選択についての情報は、「[測量の開始](#)」を参照してください。

リアルタイム移動局測量中に基準局を交換

同一周波数上で複数の基準局を使用する場合、移動局による測量中に基準局を変更することができます。

基準局を切り替えるには、「測量」メニューから、「基準局受信機交換」を選択します。

「基準局選択」画面が現れます。それは、使用している周波数で作業しているすべての基準局を表示します。リストは、それぞれの基準局のステーションインデックス番号とそれぞれの信頼度を示します。使用したい基準局を選択します。

メモ - 異なる基準局に変更する時、OTF受信機は自動的に初期化を始めます。

広域RTK測量

広域RTK (WA RTK) システム (またはネットワークRTKシステム) は、GNSS誤差補正情報を計算するために広域に渡ってコントロールセンターと通信する基準局の配置網から成ります。リアルタイム補正データは、ネットワークエリア内で無線機やセルラー式モデムによって移動局受信機に送信されます。

システムは、基準局データのシステムエラーを大幅に減少させることで、その信頼性と作業範囲を改善します。これによって、オンザフライ (OTF) 初期化時間を改善しながら、移動局受信機と実際の基準局との距離を増加することができます。

一般測量ソフトウェアは、以下の広域RTK解から放送フォーマットをサポートします。

- FKP (RTCM)
- VRS
- RTCM3Net

広域RTKシステムを使用するには、必要とされるハードウェアとファームウェアを持っているかを最初にチェックします。

ハードウェア必要条件

すべての移動局受信機が、広域RTKをサポートするファームウェアを持つ必要があります。有効性の詳細に関しては、トリムブル社のウェブサイトまたは最寄の再販店にお問い合わせください。

リアルタイム補正データは、無線機またはセルラー式モデムによって提供されます。お持ちのシステムに対する配給オプションに関しては最寄の再販店にお問い合わせください。

測量スタイルの設定

広域RTKシステムを使用する測量を開始する前に、RTK測量スタイルを設定する必要があります。

広域RTK放送フォーマットを選択するには、

1. Trimble Access メニューから「設定 / 測量スタイル / (スタイル名) / 移動局オプション」をタップします。
2. 「放送フォーマット」フィールドで、リストから以下のオプションの1つを選択します。
 - FKP (RTCM)
 - VRS (RTCM)
 - VRS (CMR)
 - RTCM3Net

VRSネットワークで最も近い実在基準局(PBS)にVRSベクトルを保存するには、VRSシステムがPBS情報を出力できるように設定されている必要があります。VRSシステムがPBSデータを出力しない場合には、VRSデータをポジションとして保存する必要があります。

無線機解を選択するには、

1. 測量スタイルで、移動局データリンクを選択します。
2. 「タイプ」フィールドで、リストから自分の無線機を選択します。


メモ - VRSシステムで無線機を使用している場合には、双方向無線機を選択しなければなりません。Trimble 450MHz or 900MHz 内蔵無線機は使用できません。

RTKオンデマンド

基準局から移動局にRTKデータを送信するのにインターネット接続を使用している場合には、一般測量の「RTKオンデマンド」機能を使用することで、基準局受信機から発信されるデータ量をコントロールできます。必要なときにだけユーザーが基準局にデータ送信を要求できます。これによって携帯電話が受信するデータ量が減るので、携帯電話の利用料金を削減できます。

「RTK オンデマンド」機能は、GNSS基準局と移動局の両方でインターネット接続を必要とします。一般測量ソフトウェアがGNSS基準局と移動局の両方にインストールされているか、Trimble VRS Now受信契約サービスに接続されている必要があります。

インターネット上でRTK測量が実行されるようになったら、ステータスバーの📶アイコンをタップして「RTKオンデマンド」コントロールにアクセスできます。

測量が開始されると一般測量は標準設定の「再生」モードで開始します。「再生」モードにある間RTKデータは絶え間なく送信されます。

ソフトキーをタップすると、測量は「一時停止」モードになり、必要な場合にのみデータが送信されます。一般測量が基準局にデータを要求するのは、初期化が失われた時やポイントを測定しようとした時、連続地形を開始する時、杭打ち機能を使用する時です。受信機が初期化を回復するか、測量タスクが完了するとすぐに、一般測量は基準局にデータ送信を停止するように要求します。

メモ - 一時停止モード中はラピッドポイントまたはファースト・フィックス・ポイントは測定できません。

ソフトキーをタップすると、測量は「停止」モードになり、RTKデータの送信が停止します。これは、測量を終了したくないけれども、次の測量を再開する準備ができるまでは受信機が初期化状態である必要がない場合などに使用できます。

RTX補正サービス

Trimble RTX™技術をサポートするTrimble受信機をお持ちで、かつ該当の受信契約に加入済みの場合、Trimble Centerpoint® RTX補正サービスを利用できます。

Trimble Centerpoint RTX補正サービスは、高精度な精密単独測位法（PPP）システムで、RTK基準局やVRSネットワークを必要とすることなく、誤差数センチメートルの測位をリアルタイムで提供します。

地上を発信源とする利用可能な補正データが存在しないオープンエリアで、衛星やインターネットから送られてくるTrimble RTX補正データを使用した測量。遠隔地の非常に長い距離を測量する場合（パイプライン、公共設備用地など）にTrimble RTX技術をご使用になれば、基準局を連続して移動させたり、衛星から送られてくる補正情報を使用する場合にはセルラー接続を維持したりする必要がなくなります。



一般的な条件下においては、RTXの収束時間は30分、またはそれ以下（静止の場合）です。収束時間は、GNSS衛星群の受信状態、マルチパスのレベル、遮蔽物（大きな木や建物）までの近さなどに応じて異なります。


RTX QuickStart（クイックスタート）は、以前に測量されたポイントや既知の測量基準点上で素早く再収束します。RTX QuickStartは一般的に5分以内に収束します。

RTX測量の実施

1. ブロードキャスト形式をRTX（SV）またはRTX（インターネット）に設定した状態で、RTK測量スタイルを作成します。
2. 移動局オプション画面でRTX（インターネット）を選択する場合移動局データリンク画面で、RTXインターネットサービスに対して設定済みのGNSSコンタクトを選択します。このGNSSコンタクトは、「RTX（インターネット）を使用する」（Internet）cチェックボックスが選択され、適切なマウントポイント名が選択されている必要があります。詳しくは、インターネットデータリンク用にGNSSコンタクトを作成するを参照してください。
3. この測量スタイルを使用して測量を開始します。
4. 適当な構造プレートを選択します。現在地点に最寄の構造プレートだけを表示するかたちで、リストがフィルターにより絞り込まれます。

RTX（SV）信号を受信中の場合、受信機アイコンがRTXアイコンに切り替わり、RTXアイコン

がステータスラインに表示されます。をタップし、RTXステータスを確認します。


インターネット経由CenterPoint RTX補正サービスからのデータを受信中の場合、ネットワーク接続アイコンが表示されます。

収束するまで待ちます。一般的な条件下で約30分を要します。

5. 収束が得られ次第、測量を始めることができます。

既知のポイントのRTX QuickStart

1. 以下のうちいずれか1つを行います：

- RTX (SV) 測量中に、をタップしてRTXステータス画面を確認してから、QStartをタップします。
- RTX (インターネット) 測量中に、「機器」メニューから、「RTXステータス」をタップしてから、「QStart」をタップします。

2. 既知のポイント上に受信機を設置し、ポイントの詳細を入力するか、またはリストから選択します。

使用される既知のポイントは、現在の座標系やサイトキャリブレーションやRTX-RTKオフセットを通した際にRTX測定と同じ結果が出るポイントか、RTX測定結果かのどちらかである必要があります。詳しくは、[同一ジョブ内でのRTKとRTXとの結合](#)を参照してください。

3. 「スタート」をタップします。「スタート」ボタンは、RTXポジションを計算中にのみ表示されます。

収束するまで待ちます。通常は5分以内に収束します。

4. 「収束が得られました」というメッセージが表示されたら、測量を始めることができます。

メモ -

- 収束時間は目安です。環境条件によってはこの時間よりも長くかかる場合があります。
- RTX移動局ソリューションが収束されている場合でも、ポイント測定の目的における精度許容値の条件を満たさない可能性があります。指定された精度許容値の条件を満たすため、あるポイントに、通常よりも長くとどまる必要性が生じる場合があります。これは、RTX移動局ソリューションは、移動局が静止モードにあるとき、そうでないときよりも収束するはずであるためです。Trimble Centerpoint RTXサービスを使用した測量の精度は、マルチパス、電離層シンチレーションのほか、とりわけ対流圏状態や樹冠といった環境状況に大変敏感です。
- 収束が合格とされる精度レベルを変更するには、「移動局オプション」画面で、「自動許容範囲」チェックボックスの選択を解除し、使用したい値を入力します。
- Trimble CenterPoint RTXサービスは、ITRF-2008エポック2005.0基準座標系で保存されます。RTX測量を開始する時点で、そのジョブに対して構造プレートはまだ選択して

いない場合、選択しなければなりません。受信機は、ファームウェアに埋め込まれた構造プレートの動きを使用し、Trimble RTXネットワークにより使用されたITRF 2008現在エポック座標からのITRF 2008エポック2005.0座標を計算するためにユーザが選択した構造プレートを使用します。

- 現場座標変換を使用し、RTX基準座標計とローカル座標系との間の変換精度を高めることができます。
- QuickStartポイントは、RTX参照系を用いた表記が可能で **なければなりません**。つまり、CenterPoint RTX補正サービスを使用してそれらが以前に測定済みであるか、当該のジョブ内のRTKオフセットに正確に計算済みの現在有効なRTXが存在するか、RTXを用いて当該のジョブのサイトキャリブレーションが実施済みであるか、のいずれかである必要があります。
- xFill-RTXを使用する場合で、サービス用に時間単位で購入したブロックに基づくCenterPoint RTX受信契約が存在するときは、測定の終了時に「受信契約タイマーを止めるためRTXトラッキングを終了しますか?」というメッセージが表示されます。「はい」を選択し、受信機内でRTX SV捕捉を無効にします。RTXサービスを使用して新たに測量を開始する際、RTX解が再収束するのを待ってからでなければ、xFill-RTXを使用できません。現在の測量終了後、比較的短時間内に別の測量を開始したい場合で、RTX解が再収束するまで待ちたくないときは、「いいえ」を選択します。「いいえ」を選択すると、測量を行っていないときでもRTX受信契約が利用時間が経過しますが、RTXおよびGNSS捕捉が測量間で維持されているときは、次の測量は収束された解と共に開始します。
- CenterPoint RTX補正サービスを使用するには、Trimble R10受信機にはバージョン4.83以降の、Trimble NetR9 Geospatial受信機にはバージョン4.92以降の受信機ファームウェアが必要です。
- Trimble AccessジョブファイルをRTXデータを使用してTrimble Business Centerで処理するにはバージョン2.95 (32ビット) または3.10 (64ビット) 以降が必要です。
- RTX測量においては、衛星プロット/リスト画面上にある「リセット」ボタンがSV追跡のほか、RTX収束もリセットします。RTXステータス画面上の「リセット」ボタンは、RTX収束をリセットしますが、衛星による追跡はリセットしません。
- RTXステータス画面は、現在の補正衛星名を表示します。別の衛星を選択したいときは、オプションをタップした後、リストから必要な衛星を選択します。もう一つの方法として、カスタムを選択した後、使用したい周波数とビットレートを入力します。設定に加えた変更は、次回に測量を開始する際に使用されます。補正衛星はいつでも変更可能です。補正衛星を変更する際、測量を開始し直す必要はありません。
- Trimble RTX受信契約の有効期限は、機器/受信機設定画面に表示されます。
- 従時制のTrimble RTX補正情報サービス使用契約は有効期間内に使用することができます。購入された分の時間数または分数は開始日から終了日までの間に使用してください。

さらに詳しい情報につきましてはwww.trimble.com/positioning-servicesをご参照下さい。

同一ジョブ内でのRTKとRTXとの結合

単一Trimble Accessジョブ内の全てのGNSSデータが、同一基準系内に存在する必要があります。これは、RTK基準局の基準系か、そのジョブ内で使用されるネットワークRTK基準系です。

同一ジョブ内でRTKとRTXデータ結合するための最もシンプルな方法は、RTX基準系

(Trimble Access内ではITRF-2008エポック2005.0)でRTK測量を実施するやり方です。CenterPoint RTX補正サービスを使用して正確に測定済みのポイントや、その基準系内で正確に知られているポイント上に存在するRTK基準局を設定することで、これを行います。ITRF-2008エポック2005.0基準系内に存在する基準局データをRTKネットワークがブロードキャストしていない限り、この方法でRTXデータとネットワークRTKを結合することはできません。

メモ - RTXとRTKデータを結合するため、サイトキャリブレーションを使用することはできません。その理由は、サイトキャリブレーションにより作成されるのは、1つのGNSS基準系からもう1つのGNSS基準系へではなく、単一GNSS基準系から単一ローカル基準系への変換であるためです。ただし、正確なRTXポイント上のRTK基準局を設定することにより、RTXとRTKを結合済みの場合には、RTX/RTKデータをローカル基準系にキャリブレートすることができます。

Trimble Accessでは、「RTX-RTKオフセット」を使用することにより、RTX基準系を用いたものでないRTKデータを、同一ジョブ内のRTXデータと結合させることができます。これらオフセットは、同一の物理的ロケーション内の正確なRTKポイントと、正確なRTXポイントとから計算されます。さらに、その差異が全ての測定済みRTXポイントに適用され、それらを当該ジョブ内のRTKデータを用いて調整します。生RTX測定データが保存されるとともに、座標系を表示させる際や、これらRTX測定データに対してCOGO計算や杭打ちといった何らかの作業を実行する前に、オフセットが適用されます。

当該のジョブ内にRTX-RTKオフセットが存在する場合に、RTX測定を使用してサイトキャリブレーションを実行する際には、サイトキャリブレーションを計算する前に、RTX測定データをRTKデータを用いて調整するため、そのオフセットが適用されます。Trimbleでは、RTX測定を用いてサイトキャリブレーションを実施する前に、そのジョブ向けに極めて正確なRTX-RTKオフセットを完了させることをお勧めします。

RTX-RTKオフセットがジョブに適用される際、RTX測定の精度見積もり値は、分散伝播の原理を利用し、RTX-RTKオフセットの精度によって増大されます。ジョブ中で最近のオフセットの精度が、そのジョブ内に表示される保管されたRTX測定値に適用されます。オフセットが更新された時点で、新しいオフセットの精度が、そのジョブ内の全てのRTXポイント測定値に再適用されます。

警告 - ジョブ内に既に存在するオフセットを、より精度の低いオフセットに変更してしまわぬように、細心の注意を払ってください。そうした変更をしてしまうと、そのジョブ内に保存されたポイントの精度に影響が及び、ポイントが測定された際に適用された精度の許容範囲を満たさなくなることがあります。

RTX-RTKオフセットの計算

RTX-RTKオフセットを計算するには、Trimble R10受信機にバージョン4.83以降のファームウェアが必要です。RTX-RTKオフセットがあるTrimble AccessジョブファイルをTrimble Business Centerにインポートするには、TBCバージョン2.99 (32ビット) または3.30 (64ビット) 以降が必要です。

1. 一般測量メインメニューから「測定」、そして「RTX-RTKオフセット」をタップします。
2. 「RTKポイント」フィールドで1つのポイントを選択します。かならずRTKを使用して測定したポイントを選択してください。
3. 「RTXポイント」フィールドでRTXポイントを選択または測定します。選択する場合は、かならずCenterPoint RTX補正サービスを使用して測定したポイントを選んでください。

オフセットは、2つのポイントフィールドが入力されたらすぐに計算されます。

4. オフセット計算の結果をレビューします。承認できる結果であれば「保存」をタップしてジョブにオフセットを適用します。

メモ - オフセットの精度とそれによってRTK基準フレームまで下げられたRTXポイントの精度は、そのオフセットを計算するのに使用されたRTKポイントとRTXポイントの測定精度によって異なります。オフセットを計算する際には、必ず可能な限り最も高い精度のポイント測定値を使用してください。

RTX-RTKオフセットを削除するには、「RTX-RTKオフセット」画面でオフセットを表示し、「なし」をタップします。「はい」をタップして確定します。オフセットの値は0（ゼロ）に変わります。

衛星ベースの補強システム（SBAS）

SBAS信号は、無線リンクなしでも、リアルタイムでディファレンシャル補正された位置を提供します。地上の無線機リンクが故障停止しているときに、SBASを使用してリアルタイム測量ができます。

SBAS 信号を使用するには、測量スタイルの「移動局オプション」スクリーンで、「衛星ディファレンシャル」をSBASに設定します。リアルタイム ディファレンシャル測量では、放送フォーマットをSBASに設定することで、無線リンクなしでもSBAS ポジションを常に保存できます。

リアルタイムディファレンシャル測量で、移動局がQZSS信号を捕捉できる場合、「放送フォーマット」フィールドにある「SBAS」を選択して、「QZSS」チェックボックスをチェックします。これにより移動局受信機がQZSS衛星を捕捉できるようになり、QZSSディファレンシャルネットワーク圏内にいる場合は、QZSS SBASディファレンシャル補正を使用することができるようになります。

SBAS 信号の受信中には、無線機アイコンがSBASアイコンに換わります。RTK 測量では、「RTK:SBAS」がステータス ラインに表示されます。

SBAS測量では、QC1品質管理情報が利用可能で、QC2およびQC3が利用不可となります。

SBAS信号の可用性は、現在地によって決まります。以下に例を挙げます。

- WAASは南北アメリカで利用可能です。
- EGNOSはヨーロッパで。
- MSASとQZSSは日本で利用可能です。

OmniSTARディファレンシャル補正情報サービス

OmniSTAR®は、広域ディファレンシャルGPSサービスプロバイダです。OmniSTAR補正信号は私設の信号で、世界中で利用できますが、OmniSTARを捕捉可能なGNSS受信機が必要で、受信には契約が必要です。

OmniSTAR信号は、無線リンクなしでも、リアルタイムでディファレンシャル補正された位置を提供します。OmniSTARは以下に使用できます：

- RTディファレンシャル測量
- 地上の無線リンクが使用不可能な時の **RTK測量** の代わり

OmniSTAR補正情報の受信契約には次のレベルがあります：

- OmniSTAR HP、G2、XP - 3つともTrimble AccessでOmniSTAR HPとして表示されます
- OmniSTAR VBS - Trimble AccessでOmniSTAR VBSとして表示されます

OmniSTAR測量では、QC1品質管理情報が利用可能で、QC2およびQC3は利用できません。

メモ -

- SBAS/OmniSTAR測量では、SBAS/OmniSTAR衛星を捕捉できるGNSS受信機が必要です。
- To track OmniSTAR衛星を捕捉するには、OmniSTARを「衛星ディファレンシャル」サービスとして指定するスタイルを使用して測量を開始します。その測量を終了すると、次の測量も自動的にOmniSTARを捕捉します。OmniSTARを「衛星ディファレンシャル」として指定 **しない** 新しい測量を開始したら、OmniSTARを捕捉しなくなります。
- OmniSTAR 受信契約の有効期限は、「OmniSTAR 初期化」画面か、「機器/受信機設定」画面に表示されます。
- OmniSTARは、ファームウェア4.60以降がインストールされたTrimble R7-GNSS、およびTrimble R10受信機で利用可能です。
- Trimble AccessジョブファイルでOmniSTARデータを使用してTrimble Business Centerで処理するにはバージョン2.70以降が必要です。
- さらに詳しい情報につきましては、お近くのTrimble販売代理店にお尋ね下さい。

OmniSTAR - RTK測量

RTKとOmniSTARを使用して測量を行うには：


1. 衛星ディファレンシャルをOmniSTARに設定した状態で、RTK測量スタイルを作成します。移動局と基準局のオプションを参照してください。
2. このスタイルを使用してRTK測量を開始します。
「OmniSTAR オフセットの選択」画面が表示されます。

OmniSTAR 位置をRTK位置に関連付けるには、RTKで測定されたポイントと OmniSTARで測定された同じ位置との間の「OmniSTAR オフセット」を測定する必要があります。OmniSTAR測量が収束し、オフセットが測定されるまでお待ち下さい。


ヒント - 以下の方法により測量の収束を待たずに測量することができます。

- OmniSTARシステムが収束した時に「OmniSTAR オフセット」の測定を行なうように設定することもできます。この設定は以下の通りに行ないます：
 - a. 「Esc」をタップし、RTKを使用した測量を続行します。
 - b. OmniSTAR 測量が収束したか確認するために、「一般測量 / 測定 / OmniSTAR 初期化」をタップします。
 - c. OmniSTAR 測量が収束した時、「オフセット」をタップして「OmniSTAR オフセット」を測定します。以下の手順4 から 10 をご参照下さい。
- RTK測量中に地上基地局の無線リンクが切断された場合、OmniSTAR 測量を初期化すると、OmniSTAR 信号を使用して測量を続行することができます。以下の [OmniSTAR 測量の初期化](#) をご参照下さい。

3. 「新規」をタップします。
4. 「初期化ポイント」フィールドから、前回測定したポイントを選択します。
 ヒント - 最も使いやすいRTKポイントには、最も高い精度を選択して下さい。
5. アンテナを定義します。
6. オプションとして、メモを入力します。
7. 初期化ポイントにある測量受信機で「開始」をタップし、ポイントを測定します。
 .測定が完了すると、Trimble Accessソフトウェアは、OmniSTAR位置と初期化ポイントの間のオフセットを計算します。このオフセットは、その後のGNSS受信機からのOmniSTAR補正位置に適用され、OmniSTAR位置がRTKポイントに相関付けられるようになります。

OmniSTAR信号の受信中には、無線機アイコンがSBASアイコンに換わり、RTK:OmniSTARがステータスラインに表示されます。

ヒント

- をタップして、SBAS ステータスを参照します。SBASステータス画面から、「Info (情報)」ソフトキーをタップして、OmniSTAR 初期化の詳細を参照します。「Info」ソフトキーは、測量している時だけ使用することができます。
- SBASステータス画面から「データリンク」ソフトキーをタップし、[移動局無線機](#)画面にアクセスします。

8. 測量を続けます。
 地上ベースの無線リンクが、RTK測量中に切断されても、OmniSTAR信号を使って測量を続行することができます。

その後、OmniSTARと以前と同じRTK地上局を使用してRTK測量を行なう場合、新しい「OmniSTAR オフセット」を測定する必要はありません。測量を開始する時に、現在の地上局で今までの測定されたオフセットの一覧が表示されます。そこから適当なオフセットを選択します。

ヒント

- 「全て」をタップすると、全ての固定局で測定された全てのオフセットが表示されます。そして、「フィルタ」をタップし、現在の固定局のオフセットの一覧を表示するように条件を付けて検索します。現在のRTK固定局、または同じキャリブレーションの固定局にオフセットを選択する必要があります。「削除」をタップするとオフセットを削除します。「クリア」をタップすると前回選択したオフセットをクリアします。
- 選択されたオフセットにはチェックマークが表示されます。

OmniSTAR測量のみを開始する

RTK測量を開始できない場合、OmniSTAR測量のみで開始することができます。開始手順は以下の通りです：

1. RTKが利用できない時にOmniSTARを使用するよう設定されたRTK測量の開始を試みます。
2. 「Esc」をタップします。測量を中止するか、RTKを待たずにOmniSTAR測量を開始するか、確認するメッセージが表示されます。
3. 「続行」をタップして、OmniSTAR測量を開始します。
4. OmniSTARオフセットを選択します。

メモ - RTK固定局を受信していないため、オフセットの一覧は検索できません。適切な固定局のオフセットを選択して下さい。

ヒント - 選択されたオフセットにはチェックが表示されます。

5. 測量を続行します。

その後、無線受信範囲内でRTK固定局が検出されると、「新しい固定局が検出されました」というメッセージが表示されます。これにより、その固定局を選択することができるようになり、RTKを使用して測量を続行することができます。

OmniSTAR測量の初期化


RTKなしで測量を開始する、またはRTK測量中に地上ベースの無線リンクが切断され、衛星全ての捕捉を失うと、OmniSTARの収束が失われるので、OmniSTARシステムを手動で初期化します。以下の手順で行ってください：

1. 「一般測量 / 測定 / OmniSTAR初期化」をタップします。
2. オフセットを選択していない場合は、選択します。
ヒント - 選択されたオフセットはチェックが表示されます。
3. 「初期化 (Init)」をタップします。
4. 「初期化するポイント」フィールドで、前回測定されたポイントを選択します。
ヒント - 最も使いやすいRTKポイントには、最も高い精度を選択して下さい。
5. アンテナを定義します。
6. 「初期化ポイント」に設置された測量受信機で、「開始」をタップしてポイントの

測定を開始します。

OmniSTAR システムがただちに収束を開始します。

メモ -

- この手順は、OmniSTAR HP、G2、XPサブスクリプション・レベルでのみ利用可能です。
- RTK測量が実行され、OmniSTARオフセットが選択されている場合、OmniSTARはRTK測量で自動的に初期化されますので、この手順は必要ありません。
-  をタップして、SBAS ステータスを参照します。SBASステータス画面から、「Info (情報)」ソフトキーをタップして、OmniSTAR 初期化の詳細を参照します。「Info」ソフトキーは、測量している時だけ使用することができます。
- SBASステータス画面は、現在の補正衛生名を表示します。別の衛生を選択したいときは、オプションをタップした後、リストから必要な衛生を選択します。もう一つの方法として、カスタムを選択した後、使用したい周波数とビットレートを入力します。ユーザ様が設定に加えた変更は、次回に測量を開始する際に使用されます。補正衛生はいつでも変更可能です。補正衛生を変更する際、測量を開始し直す必要はありません。

OmniSTAR — RTディファレンシャル測量

RTディファレンシャルとOmniSTARを使用して測量するには:

1. 放送フォーマットをOmniSTARに設定した状態で、RTディファレンシャル測量スタイルを作成します。移動局と基準局のオプションを参照してください。
2. この測量スタイルを使用してRTディファレンシャル測量を開始します。

OmniSTAR信号を受信して、RTKを受信していない場合は、無線機アイコンがSBASアイコンに換わります。

ヒント - SBASアイコンをタップして、SBASステータスを参照します。

メモ - OmniSTAR HP、G2、またはXPの受信契約をしている場合、収束後の位置の精度が向上します。

移動局測量の開始

リアルタイム移動局測量の開始

基準局測量が稼働中でなければ、移動局測量を開始できません。基準局測量がまだ稼働されていない場合は、基準局受信機をスタートさせてください。詳しくは、「[基準局受信機の設定](#)」を参照してください。

警告 - 受信機がデータをロギングしている間に測量を開始すると、ロギングは停止します。データロギングを指定する測量を開始すると、データロギングは別のファイルを保存先として再開します。

VRSかFKP (RTCM)を使用する測量を開始するには、移動局受信機のおよそのポジションを基準局に送信する必要があります。測量を開始すると、このポジションは、標準NMEAポジ

ションメッセージで無線通信リンクを通して自動的に送信されます。それは、使用中の受信機が使用するRTK補正を算出するために使用されます。

リアルタイム測量のために移動局受信機をスタートするには、

1. 必要なジョブが開いていることを確認します。メインメニューの題目は、現在のジョブ名であるべきです。
2. メインメニューから、「測量」または「杭打ち」を選びます。リストから測量スタイルを選択します。

初めてトリプル測量スタイルを使用して測量を開始する時、一般測量ソフトウェアは使用しているハードウェアに対してそのスタイルをカスタマイズするように促します。

メモ - 測量スタイルが1つしかない場合には、それが自動的に選択されます。

3. 「測量開始」を選択します。
4. 移動局が基準局から無線補正を受信していることを確認します。

メモ - RTK測量には無線補正が必要です。

5. 使用している受信機が送信遅延をサポートし、測量スタイルの「移動局オプション」オプション内の「ステーションインデックスの確認」チェックボックスにチェックを入れると、「基準局ステーション」画面が表示されます。それは、使用している周波数で作業しているすべての基準局を表示します。リストは、それぞれの基準局のステーションインデックス番号とそれぞれの信頼度を示します。使用したい基準局をハイライトします、「Enter」をタップします。

送信遅延についての詳しい情報は、[単一の無線周波数で複数の基準局を操作](#)を参照してください。

ヒント - 移動局測量で使用されている基準局のポイント名をチェックしたい場合には、「ファイル / 現在のジョブのレビュー」を選択して、「基準局ポイント」レコードを調べます。

6. 必要な場合は、[RTK初期化](#)方法を使用して測量を開始します。

メモ - RTK測量を実行しているけれども、センチメートル精度の結果が必要でない場合には、「測量 / RTK初期化」を選択します。「初期化」をタップして、「方法」フィールドを「初期化なし」に設定します。

RTK測量では、センチメートル精度の測量を開始する前に初期化を行います。OTFオプションを持つ2周波数受信機を使用する場合、測量は「OTF初期化」方法を使用して、自動的に初期化を開始します。

7. [さらなるポイント](#)。

後処理インフィルへの切り替え

基準局補正が受信されない間中、以下のメッセージがステータスラインに点滅します。

無線リンク切断

測量を継続するには、「測量」メニューから「後処理インフィル開始」を選択します。後処理インフィルが開始すると、この項目は「後処理インフィル終了」に変わります。

後処理 (PP) インフィル中は、生のデータが移動局でログされます。基線解析に成功するには、後処理キネマティック観測技術を使用しなければなりません。

メモ - RTK測量と後処理インフィル測量間で初期化を転送することはできません。他の後処理キネマティック測量の様に後処理インフィル測量を初期化します。更に詳しい情報には、[後処理初期化方法](#) を参照してください。

受信機が、最低5機の衛星を、8分間中断せずに観測できることが確実な場合にのみ、OTF (自動) 初期化に頼ることをお勧めします。これに該当しない場合、測定/PPK初期化を選択し、初期化を実行します。

基準局補正情報が再び受信されるようになると、「無線リンク接続」メッセージがステータスラインに表示されます。このメッセージは、RTK測量の初期化モードも表しています。

「測量」メニューから「後処理インフィル終了」を選択して、移動局でのデータロギングを停止します。後処理インフィルが停止すると、この項目は「後処理インフィル開始」に変わります。リアルタイム測定が再開します。

後処理移動局測量の開始

後処理測量のために移動局受信機をスタートするには、「測量開始」を選択します。

メモ - 後処理測量中にポイントを杭打ちすることはできません。

直ちに測量を開始できます。[FastStatic](#) または [RTディファレンシャル測量](#) を開始する必要はありません。

データを処理する時にセンチメートル精度を得るには、後処理キネマティック測量を初期化する必要があります。2周波受信機を使用する場合、少なくとも5つのL1/L2衛星が観測されている限りは、自動的に初期化を開始します。

後処理測量の初期化に関する詳細は、[後処理初期化方法](#) をご参照ください。ポイントの測定に関しては、[ポイントの測定](#) をご参照ください。

初期化なしで作業

測量を初期化したくない場合には、測量を開始し、「PPK初期化」を選択します。「PPK初期化」スクリーンが表示されたら、「初期化」をタップします。「方法」フィールドを「初期化なし」に設定して、「Enter」をタップします。

初期化

RTK測量では、センチメートル精度の測量を開始する前に初期化を行います。OTFオプションを持つ2周波数受信機を使用する場合、測量は「OTF初期化」方法を使用して、自動的に初期化を開始します。

データを処理する時にセンチメートル精度を得るには、後処理キネマティック測量を初期化する必要があります。2周波受信機を使用する場合、少なくとも5つのL1/L2衛星が観測されている限りは、自動的に初期化を開始します。

RTK初期化方法

基準局補正が受信されており、かつ十分な数の衛星が存在する場合、測量を開始すると測量は自動的に初期化されます。測量は、誤差がセンチメートルレベルの測量を開始する前に初期化される必要があります。

移動中にRTKを再度初期化するには、「方法」を「RTKのリセット」（R10受信機のみ）または「オンザフライ」に設定し、「リセット」または「開始」をタップして下さい。受信機はRTKを再度初期化します。すべての衛星捕捉を中止し、衛星を再度捕捉してRTKを再度初期化するには、「方法」を「衛星捕捉のリセット」に設定し、「リセット」をタップします。

以前は「アンテナ降下（ロッドを上下逆さまにすること）」という方法を使用して衛星のロックを解除し、測定の前後に別の測定セットを取得することができていたことがありました。しかし今日では、捕捉性能の向上により、アンテナを降下してもロックが失われないことがあります。アンテナを降下させることはお勧めできません。その代わりに「衛星捕捉のリセット」機能を使用すると、アンテナ降下と同じ結果を得ることができます。ただし、厳しいGNSS環境では衛星捕捉のリセットはお勧めできませんので、「RTKのリセット」または「オンザフライ」をご使用ください。厳しいGNSS環境では、衛星信号を捕捉し続けた方が、再捕捉した信号を使用するよりもよりよい成果をもたらす場合があります。

必要となる衛星の数は、GPS衛星のみを使用しているか、またはGPSとGLONASS衛星を組み合わせ使用しているかによって異なります。以下の表がその必要条件を示しています。

初期化するのに必要なL1・L2衛星の最小数

衛星系	必要な衛星
GPS のみ	5 GPS
GPS + QZSS	4 GPS + 1 QZSS
GPS + GLONASS	4 GPS + 2 GLONASS
GPS + BeiDou	4 GPS + 2 BeiDou
GPS + Galileo	4 GPS + 2 Galileo
BeiDouのみ	5 BeiDou
BeiDou + GPS	4 BeiDou + 2 GPS
BeiDou + GLONASS	4 BeiDou + 2 GLONASS
GLONASSのみ	不可
Galileoのみ	不可

注 - PDOP値が7以上の場合は初期化できません。

一度初期化が実行されると、ポジションを測定できるようになり、最初の初期化に必要なだった衛星数よりも1つ少ない衛星数で初期化を保持できます。衛星数がそれ以下になると、測量を再度初期化する必要があります。

以下の表がその必要条件を示しています。

初期化を保持し、ポジションを測定するのに必要なL1・L2衛星の最小数

衛星系	必要な衛星
GPS のみ	4 GPS
GPS + QZSS	3 GPS + 1 QZSS
GPS + GLONASS	3 GPS + 2 GLONASS
GPS + BeiDou	3 GPS + 2 BeiDou
GPS + Galileo	3 GPS + 2 Galileo
BeiDouのみ	4 BeiDou
BeiDou + GPS	3 BeiDou + 2 GPS
BeiDou + GLONASS	3 BeiDou + 2 GLONASS
GLONASSのみ	不可
Galileoのみ	不可

従来の受信機では、初期化後、測量モードは「フロート」から「フィックス」へ変わります。受信機が4つ以上の衛星を継続して捕捉している限り、モードは「フィックス」に留まります。モードが「フロート」に変わった場合には、測量を再び初期化します。

新しいGNSS受信機では、初期化後、測量モードは「未初期化」から「初期化済み」へ変わります。受信機が最小必要数の衛星を捕捉し続ける限り、モードは「初期化済み」に留まります。モードが「未初期化」に変わった場合、測量を再度初期化する必要があります。

マルチパス

初期化の信頼度は、使用された初期化方法と、初期化段階でマルチパスが発生したかどうかによって決まります。マルチパスは、GNSS信号が地面や建物や樹木などの物体に反射して発生します。初期化中には、かならず上空の視界が開けており、マルチパスの原因となりそうな障害物がない場所を選んで下さい。

GNSSアンテナでのマルチパスの発生は、GNSS初期化と解に悪影響を与えます。

- 初期化が既知ポイント方法によって行われた場合には、マルチパスは初期化の試みを失敗させることがあります。
- OTF方法による初期化中に、マルチパスの存在を探知するのは困難です。マルチパスは初期化の長期化や失敗を引き起こします。

Trimble受信機での初期化手順はとても信頼できるものですが、もし不適切な初期化が行われた場合は、TrimbleのRTKプロセスが素早く検出して自動的に初期化を放棄し、Trimble Accessソフトウェアが警告を發します。HD-GNSS技術搭載の受信機では、不正確な初期化はより確実に防止されるはずですが、推定精度もマルチパスの条件を正確に反映します。

メモ -

- 的確な測量の手順に従い、定期的に初期化の状態をチェックしてください。初期化をチェックするには、以前測定したポイントを新規に行なった初期化後にもう一度測定します。

- **メモ** - マルチパスの影響を最小限に抑えるには、OTF初期化中に動き回るようにしてください。

既知ポイント 初期化

既知ポイント初期化を実行するには、

1. 移動局アンテナを既知ポイント上に配置します。
2. 「測量」メニューから、「TRK初期化」をタップします。
3. 「方法」フィールドを「既知ポイント」に設定します。

ヒント - 移動中にRTKを再度初期化するには、「方法」を「RTKのリセット」(R10受信機のみ)または「オンザフライ」に設定し、「リセット」または「開始」をタップして下さい。受信機はRTKを再度初期化します。すべての衛星捕捉を中止し、衛星を再度捕捉してRTKを再度初期化するには、「方法」を「衛星捕捉のリセット」に設定し、「リセット」をタップします。難しいGNSS環境における衛星捕捉のリセットはお勧めできません。

4. 「ポイント名」フィールドにアクセスして、「リスト」をタップします。既知ポイントのリストからポイントを選択します。
5. 「アンテナ高」フィールドに値を入力して、「ここまで測定」フィールドの設定が正しいことを確認します。

6. アンテナがポイントに対して中心、かつ垂直になったら、「開始」をタップします。

コントローラはデータを記録し始め、静止アイコン(■)がステータスバーに現れます。データの記録中は、アンテナを垂直かつ静止状態に保つようにします。

ヒント - チルトセンサ内蔵のGNSS受信機をご使用の場合は「電子気泡管」をタップ(または **Ctrl + L**)すると電子気泡管が表示されます。気泡が緑色の場合は、「スタート」をタップして予め定義されたチルト許容範囲内でポイント測定します。許容範囲は、「**地形ポイント**」で指定された範囲です。

7. 受信機が初期化されると、そのことを知らせるメッセージと、RTK位置から既知点までのデルタとが表示されます。続けるには「承認」を押します。
8. 初期化に失敗すると、その結果が表示されます。初期化をもう一度試みるには「リトライ」をタップします。

後処理初期化方法

後処理測量では、センチメートル単位の精度を得るためには初期化を行わなければなりません。

以下の方法の1つを使用して、フィールドでの2周波後処理キネマティック測量を初期化します。

- オンザフライ
- 既知ポイント

メモ - 後処理測量では、プロセッサが問題なく処理を行うのに十分なデータを初期化中に収集して下さい。推薦時間は下表の通りです。

初期化方法	4衛星	5衛星	6衛星以上
L1/L2オンザフライ初期化	不可	15分	8分
L1/L2新規ポイント初期化	20分	15分	8分
既知ポイント 初期化	少なくとも4つのエポック		

初期化後、測量モードは「未初期化」から「初期化済み」へ変わります。受信機が最小必要数の衛星を捕捉し続ける限り、モードは「初期化済み」に留まります。モードが「未初期化」に変わった場合、測量を再度初期化する必要があります。

メモ - 後処理キネマティック測量でオンザフライ初期化を行う場合には、初期化が得られる前にポイントを測定することができます。Trimble Business Centerソフトウェアは後でデータを戻り処理して、フィックス解を求めることができます。初期化中にこれを行ったにも関わらず衛星のロックを失った場合は、ロックが失われる前に測量したポイントの1つを再び測定します。

既知ポイント 初期化

後処理測量では、以下を初期化できます。

- 現在のジョブで過去に測定されたポイント
- 後で座標を提供するポイント(データが後処理される前に)

方法については [既知ポイント初期化](#) を参照してください。

ダイヤルイン接続を使用してリアルタイム測量を開始

単独の基準局から補正を受信している場合には、基準局受信機を起動するまでは測量を開始しないでください。

リアルタイム測量のために移動局受信機を起動するには

1. セルラー式モデムを使用する場合には、その電源がオンになっていることを確認してから、それを受信機（「[コントローラを介するルーチング](#)」オプションを選択した場合にはコントローラ）に接続します。
2. Trimble内蔵GSMモジュールを使用している場合には、受信機の電源がオンになっていることと、コントローラに接続されていることを確認して下さい。
3. メインメニューから「観測 / <スタイル名> / ポイント観測」を選択します。

「モデムに接続します」というメッセージが表示されます。接続が完了すると、モデムは基準局か広域RTKサービスプロバイダにダイヤルします。セルラー式モデムまたはTrimble内部 GSM/モバイルインターネットモジュールの信号が受信され、補正データリンクが確立されると携帯電話アイコンがステータスバーに表示されます。

ヒント - 「GNSSコンタクトにプロンプト」チェックボックスを選択して、測量スタイルで設定されたGNSSコンタクトを表示するか、または測量の開始時にGNSSコンタクトを変更してください。

測量を終了するには、「[測定/GNSS測量の終了](#)」をタップします。測量の終了過程で、モデムが切断されます。

メモ -

- 初期化ストリングをモデムに送信したときに「モデムから応答なし」というメッセージが現れた場合には、測量スタイルで設定したストリングが対象モデムに対して適切なものかを確認してください。大文字のATコマンドしか受け付けられないモデムもあります。
- ダイアルインリンクを使用するために測量スタイルを設定するには、[ダイヤルインデータリンクの設定](#)をご参照ください。

モバイルインターネット接続を使用してリアルタイム測量を開始

単独の基準局から補正を受信している場合には、基準局受信機を起動するまでは測量を開始しないでください。

リアルタイム測量のために移動局受信機を起動するには、

1. セルラー式モデムを使用する場合には、モデムの電源がオンになっていることを確認してから、それを受信機に接続します。
2. 「Trimble内蔵モデム」を使用している場合には、受信機の電源がオンになっていることと、コントローラに接続されていることを確認して下さい。
3. メインメニューから「測量 / (スタイル名) / ポイント測量」を選択します。
4. 「GNSSコンタクトのプロンプト」が測量スタイルのチェック・ボックスで選択されている場合、GNSSコンタクトの使用を選択します。

「ネットワーク接続を設立しています」というメッセージが現れます。

5. 「マウントポイントに直接接続する」およびNTRIPマウントポイント名がGNSSコンタクトに設定されている場合、ソース表から選択するプロンプト画面がでません。

「マウントポイントに直接接続する」が選択されていない場合、または「NTRIPマウントポイント」名が設定されていない場合、または定義されたマウントポイントにアクセスできない場合は、ソース表が表示されます。補正を受信したいマウントポイントを選択します。

補正データリンクが確立されると、無線機アイコンが状態バーに表示されます。接続が完了すると、モデムは基準局または広域RTKサービスプロバイダからインターネット接続を介して補正を受信します。

メモ -

- インターネットデータリンクを使用するために測量スタイルを設定するには、[インターネットデータリンクの設定](#)をご参照ください。
- ユーザ様がGeo7X/GeoXRコントローラを使用していて、かつ測量を開始する際にTrimble Accessソフトウェアによって内部モデムのモードが変更される場合は、コントローラのオペレーティングシステム内に表示される現在の「3G/GSM選択」が正しくない可能性があります。

- SP80受信機の内蔵モデムを使用して最初の接続試行が失敗した場合、再試行する前にモデムが再起動して初期化されるまで1分程度待つことがあります。
- インターネットに既に接続しているコントローラで測量を開始すると、基準局データには現存の接続が使用されます。測量が終了してもインターネット接続は切断されません。

インターネットに接続していないコントローラで測量を開始すると、コントローラは「測量スタイル」で指定された接続方法を使用してインターネット接続を開始します。測量終了時にインターネットは切断されます。

基準局をリダイヤル

ダイヤルインまたはインターネットデータリンク使用中にセルラーモデム接続が切断してしまった場合は、「リダイヤル」機能を使用して、基準局または [広域 RTK ネットワーク](#) に再接続します。

または、一般測量を使用してモデムとの接続を切断し、測量を継続して、後に基準局をリダイヤルして補正を再設立することもできます。

接続を切断して、ダイヤルインにリダイヤルするには

1. ステータスバーでセルラーモデムのアイコンをタップします。「移動局データリンク」画面が表示されます。
2. モデムとの接続を切断するには、「切断」ソフトキーをタップします。
3. 基準局をリダイヤルするには、「リダイヤル」をタップします。

接続を切断して、モバイルインターネットにリダイヤルするには

1. ステータスバーでネットワーク接続のアイコンをタップします。「移動局データリンク」画面が表示されます。
2. ネットワーク接続を切断するには、「切断」をタップします。
3. 基準局をリダイヤルするには、「リダイヤル」をタップします。

メモ -

- モバイルインターネット接続は、測量を開始した時点で接続が確立された場合のみ、移動局データリンク画面内で切断できます。接続の再ダイヤルは、測量が実行中いつでも、移動局データリンク画面内から実行可能です。
- VRSサービスプロバイダをリダイヤルすると、新しいVRS基準局の位置がデータリンクを通して送信されます。一般測量ソフトウェアが新しい基準局へと切り替え、測量は継続します。

移動局測量の終了

必要なポイントすべてを測定、または杭打ちした時点で、以下を行います。

1. 「測量」、または「杭打ち」メニューから、「GNSS測量の終了」を選択します。
受信機の電源を切るか確認するメッセージが表示されたら「はい」をタップします。

10 GNSS測量 - 設置

2. 機器を切断する **前に**、コントローラの電源を切ります。
3. 基準局に戻って、基準局測量を終了します。詳細については、[基準局測量の終了](#) を参照してください。

GNSS測量 - 測定

補正されたポイントをGNSS測量で測定

「測定」画面では、接続されたGNSS機器からのデータを利用し、測定済み地点を記録することができます。機器の設定に関する詳しい情報は、[GNSS測量 — はじめに: GNSS測量 — はじめに](#)。

「測定」画面にアクセスするには、メインメニューから「測定」をタップします。ポイントを測定するには、「ポイントを測定する」を選択してから、「方法」フィールドから適切な測定方法を選択します。

観測できるポイントタイプは、使用される測量スタイルと測量方法によって異なります。リアルタイムGNSS測量では、以下の方法が利用できます。

以下を選択し...	以下を行う...
地形ポイント	ポイントを測定する
補正されたポイント	水平のポールを使ってTrimble R10受信機でポイントを測定するとともに、ポール先端の対地位置を得るため、アンテナのオフセット位置が修正されるようにする。
観測された基準点	延長された作業時間と品質管理情報により、ポイントを測定する。
キャリブレーションポイント	現場キャリブレーション中にポイントを測定する。
ラピッドポイント	最小作業時間を設けず、素早くポイントを測定する。

メモ - 測量スタイルを構成する際、ローバオプションフォーム内でチルトをオフにした場合、または放送フォーマットをRTXに設定した場合、補正されたポイント測定の方法は利用できません。

後処理を伴うGNSS測量においては、以下の方法が利用可能です。

以下を選択し...	以下を行う...
地形ポイント	ポイントを測定する
補正された基準点	延長された作業時間と品質管理情報とにより、ポイントを測定する。
FastStatic	ポイント間衛星捕捉なしにポイントを測定する。

他のポイント測定方法

一般測量ソフトウェアは、以下を実行することも可能にします。


- 地物コードでポイントを測定する。[測定コード](#)を「測定」画面から選択します。
- 固定の距離、固定の時間、または距離・時間間隔で、一連のポイントを測定したり、音波発信機を使い、深さと併せてポイントを測定したりするには、「測定」画面で[連続地形](#)を選択します
- コントローラがTrimble V10イメージングローバに接続されている場合、[ポイント](#)を測定する際に[パノラマをキャプチャーする](#)。
- [チェックポイント](#) を保存する。
- 工事中ポイントを測定し、自動的に保存する。詳しい情報は、[高速フィックス](#) を参照してください。
- [レーザー測距器](#)を使用してポイントを測定する。

観測の警告

悪条件が存在し、その結果、いずれかの数値が許容値を超え、ポイントの保存ができない場合、ポイントの測定中に、一般測量が警告を發します。「[ポイントを確認し、保存しますか](#)」の画面に、測定中に発生した全ての問題を優先度の高い順に一覧化したものが表示されます。

ポイントを保存するときは「はい」を、ポイントを保存しないときは「いいえ」を、それぞれタップします。ポイントを再測定するには、「[再測定](#)」をタップします。

メモ - [Rapid](#)ポイントを測定している最中には、警告は表示されません。

- 「測定」を押した時で電子気泡管がチルト許容範囲外の場合（赤い気泡）、「受信機は水平ではありません。測定しますか？」というメッセージが表示されます。位置の測定を続けるには「はい」をタップします。
- 作業時間または精度が充足される前でも、ポイント保存を妨げている条件が存在する間でも、 ボタンを押し、測定結果を承諾することができます。

メモ -

- [過剰なチルト](#) または [過剰な動き](#) を使用して位置を測定する際には、2つの動作がサポートされます。

- **自動化された動作:** 「地形ポイント」 および 「観測基準点」 に対して 「自動棄却」 オプションを使用します。自動棄却が選択されていると、チルトセンサ内蔵GNSS受信機を使用した測定中に過剰なチルトが検出されたポイントや、過剰な動きが検出されたポイント（すべての受信機）が棄却されます。ポイントを再測定するには、そのポイントの測定を手動で再開する必要があります。ただし、「チルト自動測定が有効」状態で、地形ポイントを測定する際は、これは該当しません。その場合、ソフトウェアは、表示が「水平状態待ち」となり、手動の操作は必要ありません。
- **手動動作:** 「再測定」 オプションを使用し、現在のポイントを廃棄し、そのポイントを再測定します。
- **ポジションが妥協して処理されました** 警告が表示されるのは、受信機が静止モードにある状態でポイントを測定中に、新たなGNSSポジションと直前のGNSSポジションとの差異が現在の3シグマ精度見積もりを上回る場合です。この警告が表示されるのは、位置上の差異が、現在の精度許容値を上回り、かつ作業中にGNSS受信機がそれ自体の「過剰な動き」警告を発しない場合に限られます。「ポジションが妥協して処理されました」警告は、マルチパスや信号減衰の著しい、下限ぎりぎりのGNSS環境で発生することがあります。QC1作業警告情報を参照すると、これが発生したのがデータベースに保存されたポイントの観測中である場合には、その事実を判別できます。

GNSSメッセージ

GNSSメッセージを破棄し、二度と表示されないようにするには、メッセージの中の **無視する** をタップします。非RTXメッセージについては、メッセージは破棄され、二度と表示されません。Trimble RTX補正サービスメッセージについては、同じ受信ステータスに関するメッセージだけが無視されます。受信ステータスが変わると、無視する設定はリセットされ、メッセージは表示されるようになります。無視するをタップする動作はそれぞれのコントローラに限定されます。同じGNSS受信機を別のコントローラと使用した場合、その別のコントローラの**無視する**設定が使用されますので、メッセージがまた表示される可能性があります。

保存されたポイントのレビュー

保存されたポイントをレビューするには、「ファイル」メニューから「ジョブをレビュー」を選択します。

ヒント — 「ポイント名」フィールドには、次に使用可能なポイント名を検索してくれる「探す」ソフトキーがあります。例えば、ジョブに1000番台と2000番台、そして3000番台のポイントが含まれていて、1000の次に来る使用可能ポイント名を検索したい場合、

1. 「ポイント名」フィールドで、「探す」をタップします。「次の空いているポイント名 検索」スクリーンが表示されます。
2. 検索を始めるポイント名(この例では、1000)を入力して、「Enter」をタップします。

一般測量ソフトウェアは1000以降で次の空いているポイント名を検索して、それを「ポイント名」フィールドに挿入します。

地形ポイント

これは、ポイント測定と保存のために予め設定された方法です。測量スタイルの作成や編集時に、このタイプのポイントを設定します。これは、ポイントを測定・保存するための、以前に設定された方法です。

お使いの **測量スタイル** 内で、 **この測定方法のための設定** を構成するか、または 「測定ポイント」 画面で 「オプション」 をタップします。

GNSS測量で地形ポイントの測定

FastStatic測量以外のすべての測量で地形ポイントを測定できます。

- 以下の1つを行います。
 - メインメニューから、「測量 / ポイント観測」を選択します。
 - 「お気に入り」をタップして、「ポイント観測」を選択します。
 - 地図で「観測」を選択します。（地図で何も選択されていないときにしか利用できません。）

マップで「測定」を選択したときに自動的に測定を開始するには、「オプション」をタップして、「自動測定」チェックボックスにチェックを入れます。
- 「ポイント名」と「コード」フィールド（「コード」フィールドへの入力任意）に値を入力し、「方法」フィールドで「地形ポイント」を選択します。

コードに属性がついている場合は、[予め定義された属性のついた特徴コードの使用](#)をご参照ください。
- 「アンテナ高」フィールドに値を入力して、「測定方法」フィールドの設定が適切であることを確認します。
- オプションを選択していない場合は、「オプション」をタップし、以下を実行します。
 - まだ品質管理、精度、[チルト設定](#)を設定する。
 - 必要に応じて鉛直オフセットの追加を選択する。それから測定ポイント画面で、鉛直オフセットフィールドに値を入力します。
- アンテナが垂直に静止している時に、「観測」をタップして、データの記録を開始します。静止アイコンがステータスバーに現れます。

ヒント - 観測時間や精度が条件を満たす前に測定を受け入れるには、「Enter」をタップします。
- 予め設定された観測時間と精度に達したら、「保存」をタップします。

ヒント

- チルトセンサ内蔵GNSS受信機の使用時には、測量スタイルを設定してポールが指定の「チルト許容範囲」外、ポールが指定された [チルト許容範囲](#) 外にある時に通知するように設定することができます。ポイントの測量中には「電子気泡管」が表示されます。気泡管がチルト許容範囲内の場合にはポイントが保存さ

れます。

- 「ポイント自動保存」チェックボックスをオンにします。予め設定された観測時間と精度に達した時点でポイントを自動的に保存することができます。
- Trimble V10イメージングローバを使用して、to GNSS測量中にポイントを測定する際、パノラマをキャプチャーすることができます。

GNSS測量で地形ポイントのチルト自動測定

地形ポイントを **チルト自動測定** するには、チルトセンサ内蔵GNSS受信機を使用し、適切な測量スタイルを定義しなければなりません。

- 以下の1つを行います。
 - メインメニューから、「測量 / ポイント観測」を選択します。
 - 「お気に入り」をタップして、「ポイント観測」を選択します。
 - 地図で「観測」を選択します。（地図で何も選択されていないときにしか利用できません。）

マップで「測定」を選択したときに自動的に測定を開始するには、「オプション」をタップして、「自動測定」チェックボックスにチェックを入れます。
- 「ポイント名」と「コード」フィールド（「コード」フィールドへの入力任意）に値を入力し、「方法」フィールドで「地形ポイント」を選択します。
- 「アンテナ高」フィールドに値を入力して、「測定方法」フィールドの設定が適切であることを確認します。
- 「オプション」をタップし、品質管理、精度および **チルト設定** を行います。
- 「スタート」をタップします。電子気泡管が自動的に表示され、ステータスラインに「レベルを待っています」と表示されます。
- 受信機が指定されたチルト許容範囲内であれば、位置が自動測定されます。静止アイコンがステータスバーに表示されます。
- 予め設定された観測時間と精度に達したら、「保存」をタップします。
- ステータスラインが「動くのを待っています」という表示に更新されたら、次に観測するポイントに移ることができます。ポールが5度以上傾く動きが検出されると、ステータスラインは「レベルを待っています」の表示に代わります。システムは、次のポイントを観測することができます。
- 「チルト自動測定」プロセスを終了するには「終了」を押します。

補正されたポイント

「補正されたポイント」測定法では、水平にしていないポールとTrimble R10受信機でポイントを測定することができ、またアンテナのオフセット位置は補正されてポール先端で地上位置を算出します。

補正されたポイントは以下の場合に便利です:

- ポールの水平を確認するのに時間を浪費せずにワークフローをスピードアップしたい。
- 遮蔽物があってポイントの真上にアンテナを立てることができない。従来はこのようなポイントの測定にはオフセットテクニックが必要でした。

補正されたポイントの観測には、Trimble R10受信機にバージョン4.83以降のファームウェアが必要です。補正されたポイントがあるTrimble AccessジョブファイルをTrimble Business Centerにインポートするには、TBCバージョン2.95(32ビット)または3.10(64ビット)以降が必要です。

お使いの [測量スタイル](#) で [この測定方法のための設定](#) を構成するか、または「測定ポイント」画面で「オプション」をタップします。

補正されたポイントをGNSS測量で測定

補正されたポイントの測定前に、GNSS受信機のチルトセンサと磁力計を必ずキャリブレーションして下さい。 [eBubbleのキャリブレーション](#) および、 [磁力計のキャリブレーション](#) をご参照下さい。

メモ - 水平精度を最大限に高めるには、GNSS受信機のバッテリーを交換するたびに磁力計をキャリブレーションして下さい。

1. GNSS測量を開始し、「ポイントの測定」画面に進みます。
2. 「ポイント名」フィールドに値を入力し（必要に応じて「コード」フィールドにも）、「補正されたポイント」を「方法」フィールドから選択します。
3. 「アンテナ高」フィールドに値を入力し、「測定先」フィールドが適切に設定されているか確認します。
4. 「オプション」をタップし、品質管理と精度を設定します。

メモ - 表示される制度はアンテナの傾きの量を反映します。傾きが大きい状態でポイントを測定する場合には、精度許容範囲も広げて設定する必要がある場合があります。

5. アンテナの位置を決め、静止した状態にします。
6. eBubbleがアンテナの傾きの量を表示します。さらに詳しい情報につきましては、[GNSS受信機を内蔵チルトセンサと磁力計と使用する](#) をご参照下さい。

メモ - 傾きが15度を超えると、ステータスバーに「過剰なチルト」のメッセージが表示されるとともに、eBubbleが赤色になります。可能ならば、アンテナを高くして傾きが少なくなるようにします。傾きを15度よりも少なくできないときは、代わりに [オフセット測定](#) を実行します。

7. 「測定」をタップします。補正されたポイントのアイコンがステータスバーに表示されます。eBubbleはアンテナの固定を支援するための表示に変わります。

ヒント - 「入力」をタップすると、測定時間あるいは精度が達成される前に測定を承認することができます。

8. 予め設定された測定時間と精度が達成されたら「保存」をタップします。

ヒント - ワークフローをスピードアップするには、以下のオプションのいずれか、あるいは両方を有効にします:

- 受信機が指定されたチルト許容範囲内の場合に測定を自動的に開始するには、「チルト自動測定」オプションを有効にします。さらに詳しい情報につきましては、「GNSS受信機を内蔵チルトセンサと磁力計を使用する」をご参照下さい。
- 測定時間と精度が達成されたら自動的にポイントを保存するようにするには、「自動保存」オプションを有効にします。

磁場障害

「補正されたポイント」測定法では、Trimble R10受信機に搭載されたチルトセンサおよび磁力計を使用し、ポール先端の位置を計算します。磁力計の性能は、近くにある金属の物体（車や重機など）や、磁場を発生する物（高圧架空線や地中電力線）に影響されます。

システムは、検出された磁場と予期される磁場とを比較し、環境内の磁場障害の量を導き出そうとします。予期される磁場は、受信機に保存されている地球の磁場モデルから来ています。磁力計はその環境の磁場の強さと鉛直方向（傾斜角）を検出し、その場所で予期される強さと鉛直方向と比較します。二つの値が一致しない場合は磁場障害が検出されます。

磁場障害のレベルは0~99までの尺度で表示されます。磁場障害のレベルは予想精度にも反映されます。正しくキャリブレートされた磁力計を使用し、磁気干渉のない環境で作業をしている場合には、磁場障害値は10以下のはずです。

値が50以上の場合は、ステータスラインに警告が表示されます。値が99の場合は、ポールのチルト距離が水平から1cm以内である場合を除き、ポイントを保存することができません。磁場障害の発生源の近さを調べて下さい。もし磁場障害の発生源と考えられるものが見当たらない場合はキャリブレーションを点検して下さい。

ポイントの磁場障害値は「ジョブのレビュー」画面からご覧になれます。

警告 - 磁場障害のある環境では、磁力計が予期される強さと鉛直方向を検出することは可能ですが、水平方向は不正確になり。正しく検出することは不可能です。その場合、実際には大きな磁場方位角エラーがあるにも関わらず、ソフトウェアの画面上には低い磁場障害値が表示されます。こうしたエラーを避けるには、補正されたポイントを使用するのは磁場障害のない場所に限定して下さい。

ヒント - 磁力計に依存しているのは水平位置のみです。高い鉛直精度が必要で、水平精度はそれほど重要でない測量的場合は、磁気干渉による影響は小さくなります。ポイントの水平精度は、ポールの傾斜角と磁場障害が大きくなるほど低下します。つまり、ポールさえ水平であれば、磁場障害は影響ありません。

チルトセンサと磁力計内蔵GNSS受信機の使用

チルトセンサ内蔵GNSS受信機には以下の特長があります:

- チルト自動測定
- チルト警告
- eBubble表示

eBubbleキャリブレーション および、磁気計キャリブレーション もご参照下さい。

チルト自動測定

チルト自動測定は、ポールが予め設定された「チルト許容範囲」内であれば、「地形ポイント」、「補正されたポイント」、「ラピッドポイント」を自動測定します。この測定オプションを使用した測量中は、eBubble（電子気泡管）が表示されます。

チルト自動測定の有効化

1. 「設定 / 測量スタイル - 移動局オプション」を選択し、「チルト」を選択します。
2. 「設定 / 測量スタイル」。さらに「チルト自動測定」オプションを選択してから、地形およびラピッドポイントタイプに「チルト許容範囲」を入力するか、または補正済みポイントに「チルト距離」を入力します。
3. 「機器 / 受信機設定」を選択し、「電子気泡管」を設定します。

メモ -

- 「チルト自動測定」は杭打ちモードでは作動しません。
- チルト設定は、測量中に「オプション」から行うこともできます。
- チルト自動測定のプロセスが始まると、他の測量や杭打ち作業は行うことができません。同様に、他のタイプの測量や杭打ちを行っている間は、チルト自動測定を開始することはできません。

ポイントのチルト自動測定

1. 「ポイント測定」画面から「スタート」をタップすると自動測定を開始します。
2. ポールがチルト許容範囲外まで傾いている場合は、ステータスラインに「レベルを待っています」と表示され、「電子気泡管」は赤く表示されます。
3. ポールがチルト許容範囲内にある時間が0.5秒を超えた時点で、ソフトウェアが自動的にそのポイントの測定を開始します。
4. ポイントが保存される時にステータスラインには「動くのを待っています」と表示されます。これは次の測定ポイントに移動する際にポールが5度以上傾くのをシステムが待っていることを意味します。
5. ポールを動かしたことが検出されると、ステータスラインに「レベルを待っています」を表示され、ポールがチルト許容範囲内に収まるように水平にすると、自動的に次のポイント測定が開始されます。
6. 「チルト測定」モードを終了するには、ステータスが「レベルを待っています」または、「動くのを待っています」の時に「終了」を押します。

チルト警告

チルト警告は、測定中ロッドのチルトが予め定義したチルト許容値を超えていることが検出された場合に警告を出すようにするオプションです。チルト警告が有効になって

いると、測定値はeBubble（電子気泡管）が緑色で許容円内にある時のみ保存することができます。警告を無視してポイントを保存したい場合は **!** ボタンを押します。

自動破棄設定が有効になっている場合、測定プロセスの最中に過剰チルトや過剰な動きが示す内蔵チルトセンサを有するGNSS受信機を使用して測定されたポイントは、破棄されます。詳しくは、[補正されたポイントをGNSS測量で測定](#)を参照してください。

警告は以下の測定方法に対応しています：

- 地形ポイント
- 補正されたポイント
- 観測した基準点
- 連続ポイント
- 一般測量 ソフトウェア または Land Seismic ソフトウェアを使用して「ポイント」を杭打ち
- 一般測量 ソフトウェアを使用してライン、円弧、または線分を杭打ち
- 道路 ソフトウェアを使用して「道路」を杭打ち

チルト警告の有効化

1. 「設定 / 測量スタイル - 移動局オプション」を選択し、「チルト」を選択します。
2. 「設定 / 測量スタイル」、「チルト警告」オプションを選択し、地形ポイント、観測済み基準点、ラピッドポイント、連続ポイントのタイプに「チルト許容範囲」を入力します。
3. 「機器 / 受信機設定」を選択し、「電子気泡管」を設定します。

メモ - チルト自動測定とチルト警告

- 地形ポイントや観測済み基準点の測定開始時に、電子気泡管がチルト許容範囲外の場合（赤い気泡）、「受信機は水平ではありません。測定しますか？」というメッセージが表示されます。この位置を続けて測定するには「はい」をタップします。
- 測量中に大きく機器が傾くと、「静止測量中に過剰なチルトが検出されました」メッセージが表示されます。
- 保管中に過剰な傾きがあると「過剰なチルト」メッセージが表示されます。
- 電子気泡管は受信機のLEDパネルの位置に合わせてあります。電子気泡管を正しく操作するには、LEDパネルが手前になるようにして下さい（ユーザからLEDパネルが直接見える状態）。
- 「チルト許容範囲」を指定し、「チルト警告」オプションを選択しないこともできます。その場合は、受信機が指定された許容範囲内かどうかを電子気泡管が示しますが、チルト警告は表示されません。
- ポイントの保存時に電子気泡管がキャリブレートされた状態である限り、チルト情報はすべての測定済みポイントと一緒に保存されます。電子気泡管がキャリブレートされていない場合には、チルト情報は保存されません。

- 電子気泡管は、現在の気温とキャリブレート時の気温から30度以上違う場合には再度キャリブレートする必要があります。

eBubble（電子気泡管）の表示

「チルト許容範囲」は、そのアンテナ高の時に、チルトが表す地上の距離として定義されます。地上の距離（チルト距離）がチルト許容範囲より短くなるようにポールが保持されていれば、電子気泡管は緑色に表示され、ポイントが測定できます。チルト距離はジョブとともに保存され、「ジョブのレビュー」から見るすることができます。電子気泡管の表示の円はチルト許容範囲を示しています。

電子気泡管を表示するには、電子気泡管ソフトキーをタップします。

気泡の色	意味
緑	定義されたチルト許容範囲内です
赤	定義されたチルト許容範囲外です

メモ - 電子気泡管が赤のときにも、位置情報を保存することを選択できます。その場合は ⓘ をタップします。

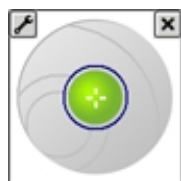
補正されたポイントの測定時には、eBubbleバイアルのグラデーションが、ポール先端の静止時にアンテナが動く半径を表します。

測定を始める前に、eBubbleはアンテナのチルト量を示します。例：



気泡の色	チルト幅	意味
緑色	< 12度	補正されたポイントのチルト許容範囲内です。
黄色	12~15度	補正されたポイントのチルト許容範囲を超えそうです。
赤色	> 15度	補正されたポイントのチルト許容範囲を超えました。

「測定」をタップすると、eBubbleの表示が変わり、アンテナを固定するのに役立ちます。例：



測定中はアンテナをできるだけ固定して下さい。

ヒント

- eBubbleの設定を行うには、「機器」 / 「eBubbleオプション」をメインメニューからタップするか、または「eBubble」の左上隅の設定アイコンをタップします。
- 電子気泡管を画面上の新しい位置に動かすには、電子気泡管をタップ&ホールドし、新しい位置へドラッグします。
- **CTRL + L** を押すと、電子気泡管をどの画面からでも表示・または非表示にできます。

観測した基準点

延長された作業時間と品質管理情報とで、ポイントを測定するには、観測された基準点方法を使います。

「地形ポイント」オプションが180測定を実行するように設定されている場合、位置に関する結果は、観測した基準点測定タイプを使用して測定したポイントに似ています。違いとは、

- 「質のコントロール」フィールド内の標準値
- ポイントがダウンロードされた時に、オフィスソフトウェアによって与えられる観測クラス

お使いの [測量スタイル](#) で [この測定方法のための設定](#) を構成するか、または [測定ポイント](#) 画面で [オプション](#) をタップします。

観測された基準点の測定

1. 以下の1つを行います。
 - メインメニューから、「測量 / ポイント測定」を選択します。
 - 「お気に入り」をタップして、「ポイント測定」を選択します。
2. 「ポイント名」と「コード」フィールド（「コード」フィールドへの入力任意）に値を入力して、「方法」フィールドで「観測された基準点」を選択します。
3. 「アンテナ高」フィールドに値を入力して、「ここまで測定」フィールドの設定が適切であることを確認します。
4. まだ品質管理、精度、[チルト設定](#) を設定するには「オプション」をタップします。
5. 「測定」をタップして、データの記録を開始します。
6. 予め設定されたエポック数と精度に達したら、「保存」をタップしてポイントを保存します。

センサ内臓のGNSS受信機をお使いで、かつ「チルト警告」が選択されている場合（[測定方法オプション](#)を参照してください）、eBubbleが表示されます。気泡が傾き許容範囲内のときはポイントを保存します。

ヒント

- 電子気泡がチルト許容範囲外（気泡が赤色）だった場合は、「受信機は水平ではありません。続けますか？」というメッセージが表示されます。測定を続けるには「はい」をタップします。
- ヒント - 観測時間や精度が条件を満たす前に測定を受け入れたり、観測中に動き、傾き、または精度警告が発生した場合には **9** ボタンをタップします。
- ある観測点を15エポック以上静止観測していて、精度が許容範囲を超えた場合は、観測タイマーがリセットされ、最後に観測された測位の内、精度の良好なものを保存できるという警告メッセージが表示されます。はい をタップすると、最後の良好な測位を保存します。いいえ をタップすると、タイマーをリセットし、その観測点の測定を続けます。
- 測定中に過剰に機器が傾くと、「静止時に過剰な傾きが検出されました」というメッセージが表示されます。
- 保管時に機器が過剰に傾くと「過剰な傾き」メッセージが表示されます。
- eBubble を設定するには 「機器 / eBubble」 を選択します。

メモ - RTK測量では、測量を初期化してから、ポイントの測定を開始します。後処理キネマティック測量では、初期化前でもポイントの測定を開始できますが、測量を初期化するまでは、保存すべきではありません。

ラピッドポイント

これは、リアルタイムのGNSSポイントを素早く測定するための方法です。あらかじめ設定された精度値が満たされると、ポイントは保存されます。最低作業時間はありません。その理由は、ソフトウェアは、ポイントを定義するのに1エポックのデータを使用するためです。このため、ラピッドポイントは、最も精度の低い測定方法となっています。

ヒント - ラピッドポイントを測定する際、一般測量ソフトウェアは、あらかじめ設定されていた精度に達した時点で、1エポックのデータだけを収集します。そのため、初期設定による精度の値は、理想的には、ほかのポイント測定タイプと比較すると、より高い値であるべきです。

お使いの **測量スタイル** で **この測定方法のための設定** を構成するか、または 「測定ポイント」 画面で 「オプション」 をタップします。

メモ - RTKおよびデータロギング測量において、**ラピッドポイント方法** を用いて測定されたポイントは、T01/T02ファイルに保存されず、また後処理のために利用することもできません。

ラピッドポイントの測定

1. 以下の1つを行います。
 - メインメニューから、「測量 / ポイント測定」を選択します。
 - 「お気に入り」をタップして、「ポイント測定」を選択します。
2. 「ポイント名」と「コード」フィールド（「コード」フィールドへの入力任意）に値を入力して、「方法」フィールドで「ラピッドポイント」を選択します。

3. 「アンテナ高」フィールドに値を入力して、「ここまで測定」フィールドの設定が適切であることを確認します。
4. 品質管理、精度、 **チルト設定** を行なうには、「オプション」をタップします。
5. 「測定」をタップして、データの記録を開始します。既定の精度に達すると、ポイントは自動的に保存されます。

ヒント - チルトセンサ内蔵のGNSS受信機を使用している場合は、測量スタイルを設定し、ポールが指定の「**チルト許容範囲**」外の場合に警告を発するようにすることができます。ポイントの観測中には電子気泡管が表示されます。気泡がチルト許容範囲内の場合にはポイントを保存します。

ラピッドポイントのチルト自動測定

ラピッドポイントを「**チルト自動測定**」するには、センサ内蔵のGNSS受信機を使用し、かつ **適切なスタイルを定義** しなければなりません。

1. 以下の1つを行います。
 - メインメニューから、「測量 / ポイント測定」を選択します。
 - 「お気に入り」をタップして、「ポイント測定」を選択します。
2. 「ポイント名」と「コード」フィールド（「コード」フィールドへの入力任意）に値を入力して、「方法」フィールドで「ラピッドポイント」を選択します。
3. 「アンテナ高」フィールドに値を入力して、「ここまで測定」フィールドの設定が適切であることを確認します。
4. 品質管理、精度、 **チルト設定** を行うには「オプション」をタップします。
5. 「スタート」をタップします。電子気泡管が自動的に表示され、ステータスラインに「レベルを待っています」と表示されます。

ヒント - eBubble を設定するには「機器 / eBubbleオプション」を選択します。

6. 受信機が指定のチルト許容範囲内の場合には、位置が自動観測されます。

1秒エポックの最初かその最中にラピッドポイントが「精度不良」や「過チルト」や「DOP不良」となった場合、**!** ボタンが表示され、そのポイントは自動保存されません。精度が改善した場合や、ポールの傾きが修正された場合は、そのポイントは自動的に保存されます。警告を無視し、ポイントを保存するには、**!** ボタンをタップします。

メモ - ラピッドポイントを測定する際、「動かし過ぎ」や「GNSS悪環境」チェックは行われません。
7. ステータスが「移動を待っています」になります。次に観測するポイントに移ることができます。5度以上傾く動きが検出されると、ステータスは「レベルを待っています」に変わります。システムは、次のポイントを観測することができます。
8. 「チルト自動測定」の手順を終了するには「終了」を押します。

FastStatic ポイント

このタイプのポイントは、**FastStatic測量** で測定されます。

お使いの **測量スタイル** で **この測定方法のための設定** を構成するか、または 「測定ポイント」 画面で 「オプション」 をタップします。

メモ - FastStatic測量は、後処理されるので、初期化の必要はありません。

FastStaticポイントを測定するには、

- 以下の1つを行います。
 - メインメニューから、「測量 / ポイント測定」を選択します。
 - 「お気に入り」をタップして、「ポイント観測」を選択します。
- 「ポイント名」と「コード」フィールドに値を入力します。（「コード」フィールドへの入力は任意）
- 「アンテナ高」フィールドに値を入力して、「ここまで測定」フィールドの設定が適切であることを確認します。
- 「観測」をタップして、ポイントの測定を開始します。
- 下の表に示されるような既定の観測時間に達したら、「保存」をタップしてポイントを保存します。

受信機タイプ	衛星4つ	衛星5つ	衛星6つ以上
単独周波数	30分	25分	20分
2周波	20分	15分	8分

ヒント - ポイント測定とポイント測定の間には衛星捕捉は必要ありません。

メモ - FastStaticポイント測定用の占有時間カウンタは、捕捉中の衛星のPDOPが、使用中の測量スタイルで設定されたPDOPマスクを超過した時点で、一次停止されます。カウンタは、PDOPがマスクを下回った時点で再開されます。PDOPがマスクを下回った時点で初期化と測定が再開されます。

FastStaticポイントの測定に必要な衛星の数は、使用しているのがGPS衛星のみか、BeiDou衛星のみか、GPSとBeiDou、GLONASS、Galileo、QZSSの各衛星の組み合わせかによって異なります。下表は、最低要件の概要です：

衛星システム	必要な衛星
GPSのみ	4 GPS
GPS + QZSS	3 GPS + 1 QZSS
GPS + GLONASS	3 GPS + 2 GLONASS
GPS + BeiDou	3 GPS + 2 BeiDou
GPS + Galileo	3 GPS + 2 Galileo
BeiDouのみ	4 BeiDou
BeiDou + GPS	3 BeiDou + 2 GPS
BeiDou + GLONASS	3 BeiDou + 2 GLONASS
GLONASSのみ	不可
Galileoのみ	不可

連続地形測量 - GNSS

「連続地形測量」機能を使用すると、ポイントを連続して測定できます。
下記の状況のどれかが発生するとポイントが保存されます。

- 予め定義した時間が経過
- 予め定義した距離を超過
- 予め定義した時間と距離設定の両方に到達
- 予め定義した停止時間・距離設定に到達

後処理測量を行っている場合には、時間間隔がロギング間隔です。後処理測量スタイルの「移動局オプション」画面でこのロギング間隔を設定します。

お使いの **測量スタイル** で **この測定方法のための設定** を構成するか、または「測定ポイント」画面で「オプション」をタップします。

連続地形ポイントの測定

1. メインメニューから「測量 / 連続地形」を選択します。
2. 「方法」フィールドで、次の中の一つを選択します：
 - 固定された時間
 - 固定された距離
 - 時間と距離
 - 時間または距離
 - 停止・再開

メモ - 後処理測量では、「一定時間間隔で連続的に」方法しか使用できません。時間間隔は、ロギング間隔と同じ値に設定されます。

3. 品質管理、精度、**チルト設定** を行なうには、「オプション」をタップします。
4. 「アンテナ高」フィールドに値を入力して、「ここまで測定」フィールドの設定が適切であることを確認します。
5. 使用している方法に合わせて、「時間間隔」または「ストップ アンド ゴー」、「距離」フィールドに値を入力します。
6. オフセットを生成するには、オフセット フィールドを「1」または「2」に設定します。「時間を固定」方法はオフセットをサポートしません。
7. 「開始ポイント名」フィールドに値を入力します。（または、オフセットポイントを測定する時センターラインの開始ポイント名を入力します。）これは自動的に増加します。
8. オフセットラインを測定する場合、オフセット距離と開始ポイント名を入力します。左水平オフセットを入力するには、負のオフセット値を入力するか、「左」または「右」ポップアップメニューを使用します。

- 「観測」ソフトキーを押して、データの記録を開始します。その後、測量されるべき特徴に沿って移動します。

チルトセンサ内蔵のGNSS受信機の使用時で、「チルト警告」が選択されていると、電子気泡管に表示される受信機の傾きが、指定されたチルト許容範囲内に収まらなるとポイントを観測できません。

メモ - ポイントの測定中に距離間隔や時間間隔、オフセットを変更する場合には、フィールドに新しい値を入力します。

- 連続ポイントの測定を停止するには、「終了」ソフトキーを押します。

ヒント - 予め定義した条件を満たす前にポジションを保存するには、「保存」をタップします。

音波発信器を使用して深さを保管する

連続地形を使用して測定ポイントと深さを保存することができます。

測量スタイルの設定

- Trimble Access メニューから、「設定 / 測量スタイル / (スタイル名)」を選択します。
- 「音波発信器」をタップします。
- 「タイプ」フィールドで **機器** の1つを選択します。
- 「コントローラ・ポート」を設定します：
 - 「コントローラ・ポート」をBluetoothにした場合、エコーサウンダーの **Bluetooth** を設定する必要があります。
 - 「コントローラ・ポート」をCOM1またはCOM2に設定した場合、ポート設定を行う必要があります。
- 必要な場合「通信速度」と「ドラフト」を入力し「承認」をタップします。
通信速度は、コントローラが位置より後に深さを受信している場合は、音波発信器に対応しています。位置が以前に保存された連続地形ポイントと共に受信された場合、一般測量は通信速度を使用して深さを一致させて保管します。
- 「承認」をタップし、「保存」をタップして変更を保存します。

深さと共に連続地形ポイントを保存するには

連続地形を深さと共に保管する場合は、音波発信器接続中で測量スタイルが正しく設定されているときに **連続地形ポイントの測定** を行うために上記の処置方法に従ってください。

メモ -

- 測量時、連続地形ポイントでは深さの保管を無効にすることができます。これを行うには「オプション」をタップし、「音波発信器の使用」のチェックを解除します。また、「オプション」で「通信速度」と「ドラフト」の設定も可能です。

- 「ドラフト」はアンテナ高の測定方法を決めます。「ドラフト」が0.00の場合は、アンテナ高は変換機からアンテナまでの距離となります。「ドラフト」が指定されている場合は、アンテナ高は、変換機からアンテナまでの距離からドラフトを差し引いたものとなります。

音波発信器が有効化の際に連続地形ポイントの測定を行う場合、連続地形中およびマップに深さが表示されます。通信速度が設定されると、初期は連続地形ポイントは保管されず、後で更新されます。通信速度が設定されている場合に連続地形中表示される深さによって、深さの値が受信されている事を確認することができます。表示された深さの値は、同時に表示されるポイント名と共に保管されるとは限りません。

注意 - 正確な深さと共に位置を組み合わせるには、水温や塩分濃度により変化する音速や、ハードウェアの処理時間、船舶の速度など、様々な要因が絡み合っています。正確な作業をするには、適切な方法を使用しているかどうか確認してください。

一般測量ソフトウェアに保管された連続地形ポイントの高度には深さが適用されていません。「カスタム・フォーマットのエクスポート」ファイルを使用し、深さが適用されたレポートを生成します。

次のサンプルレポートを *Trimble Access Downloads* (www.trimble.com/support_url.aspx?Nav=Collection-62098)からダウンロードすることができます:

- [測量レポート.xsl]
- [カンマ区切りの高度・深さ.xsl]
- [コンマ区切りの適用された深さ.xsl]

メモ - *SonarMIte*が接続されていれば、一般測量ソフトウェアが正しい出力フォーマットとモードを設定します。他社製の機器で正しい出力とフォーマットを使用するには、手動で設定してください。

高速フィックス

「高速フィックス」をタップすると、工事ポイントを迅速に測定し、自動的に保存できます。または、「ポイント名」フィールドのポップアップから「高速フィックス」を選択します。


メモ - リアルタイムGNSS測量では、「高速フィックス」は「ラピッドポイント」方法を使用します。より自由な選択が必要な場合には、「ポイント名」フィールドのポップアップメニューから「測定」を選択します。

一般的に、工事ポイントは「座標計算 - ポイント計算」や「円弧・ラインのキー入力」で使用されます。

工事ポイントは、Temp0000から増分する自動ポイント名を伴って一般測量データベース内に保存されます。それは、杭打ちポイントよりも高く、普通ポイントよりも低くクラス分けされます。詳細については、[データベース検索ルール](#)を参照してください。

マップやリストに工事ポイントを表示するには、「フィルター選択」リストからそれを選択します。「フィルターの選択」一覧を閲覧するには、下記の該当する操作を行います:

- 2Dマップに表示させるには、上向き矢印をタップして表示されるソフトキーにアクセスしてから、さらにフィルターをタップします。

- 3Dマップに表示させるには、をタップしてから、さらに「フィルター」を選択します。

チェックポイント

リアルタイムGNSS 測量では、1つのポイントを2度測量します。第2のポイントに最初のポイントと同じ名前を付けます。重複ポイント許容値がゼロに設定されている場合には、一般測量ソフトウェアは、それが保存されようとする時に、それが重複ポイントであることを警告します。「チェックで保存」を選択して、第2のポイントをチェッククラスのポイントとして保存します。詳細については、[重複ポイントの許容値](#)を参照してください。

レーザー測距儀でポイントを測定する

測量の最中に、既知のポイントからのオフセットとしてレーザーポイントを測定するには、まずレーザー距離計をコントローラに接続し、ご利用の測量スタイルでレーザー距離計を設定します。詳しくは、[レーザー距離計を使用する際の測量スタイルの設定](#)を参照してください。

1. メインの一般測量画面から「測定」をタップします。
2. 「レーザーポイントの測定」をタップします。
3. ポイント名と、ポイントのコードとを入力します。
4. 「開始ポイント」フィールドで、以下のうち一つを実行します：
 - レーザーポイント測定の起点となるポイントを選択します。
 - 接続済みGNSS受信機を使用して新たなポイントを測定します。これを行うには：
 - a. 「開始ポイント」フィールドから「測定」を選択します。
 - b. ポイントの詳細を入力してから、「測定」をタップします。
 - c. 「保存」をタップします。

ソフトウェアの表示が「レーザーポイントの測定」画面に戻り、測定したばかりのポイントが「開始ポイント」フィールド内で選択されます。

5. レーザー高さと標的高さを入力します。

注 - Geo7Xレーザー距離計モジュールを使用している場合は、レーザー距離計アプリケーションではなく一般測量ソフトウェアの「レーザー高」フィールドに高さを入力するようにしてください。
6. 「測定」をタップします。
7. レーザー距離計を使用し、標的までの距離を測定します。測定の詳細が「レーザーポイントの測定」画面に表示されます。
8. 「保存」をタップします。

メモ -

- レーザーに磁気偏差の値を入力した場合には、[座標計算設定](#)の値がゼロになっていることを確認してください。
- Geo7Xレーザー距離計アプリケーションが「磁気」に設定されている場合や、お使いのレーザー距離計が磁気アジマスを出力するように設定されている場合、[座標計算設定](#)に偏差をキー入力します。
- Geo7Xレーザー距離計アプリケーションが「真」に設定されている場合、Geo7Xは、内部モデルから磁気偏差を取得し、アジマス読み取り値にそれを適用します。[座標計算設定](#)の値がゼロになっていることを確認します。
- 測定を行う前に、数秒間、レーザが落ち着くまで待ちます。
- 一般測量ソフトウェアがレーザーから距離測定値しか受け取らない場合、「斜距離」フィールドに測定された距離を示す別のスクリーンが表示されます。測定された距離が水平でない場合には、垂直角を入力します。
- コンパスなしでレーザーを使用している場合、一般測量ソフトウェアがポイントを保存する前に磁気方位をキー入力する必要があります。

以下の項目も参照してください：

[ポイントの計算](#)

[巻尺測量された距離](#)

測量 - 統合

統合測量

統合測量 (IS) を使用することによって GNSS 受信機と従来の機器を同時に接続することが可能になります。

Trimble サーボトータルステーションを使用した統合化測量、および RTK 測量を行うことができます。

詳細については、以下を参照してください。

[統合測量スタイルの設定](#)

[統合測量の開始方法](#)

[機器の切り替え方](#)

[統合測量の終了方法](#)

[統合測量における電子気泡管の使用法](#)

[統合測量移動局標尺の使い方](#)

統合測量の設定

統合測量スタイルを作成するには、一般の測量スタイルと RTK 測量スタイルを基準として、統合測量特有の情報を追加します。

統合測量を設定するには下記の操作を行います：

1. Trimble Access メニューから「設定 / 測量スタイル」を選択し、「新規」をタップします。
2. 「スタイル名」を入力し、「スタイルの種類」を「統合測量」にし、「承認」をタップします。
3. 統合測量で基準にしたい「従来」及び「GNSS」のスタイルを選択し、「承認」をタップします。
4. 「プリズムからアンテナへのオフセット」を入力します。
5. 「承認」をタップし、「保存」をタップして変更を保存します。

メモ - 「統合測量移動局」のオプションが有効になっている場合、統合測量で GNSS アンテナ高を変更する唯一の方法は現在のターゲットにある **プリズム** に高さを入力しま

す。GNSS アンテナ高は、統合測量スタイルに設定された「プリズムからアンテナへのオフセット」を使用して自動的に計算されます。

統合測量の開始方法

統合測量を開始する方法はいくつかあります。下記の中から作業環境に最も合う方法を使用して下さい：

- 一般測量を開始し、後からGNSS測量を開始する。
- GNSS測量を開始し、後から一般測量を開始する。
- 統合測量を開始する。一般測量とGNSS測量が同時に開始されます。

統合測量を開始するには、まず **統合測量スタイル** を作成し、「測量 / <統合測量スタイル名>」を選択します。

単独測量を開始し、その後に統合測量を開始する場合は、まず通常通りに測量を開始し「測量 / 統合測量」を選択します。統合測量スタイルに設定されたスタイルのみが使用できます。

ヒント - 統合測量を使用する場合、交会及びStation Setup Plusを行っている間にGNSSを使用したポイントの測量ができます。

機器の切り替え

統合測量では、コントローラは両方の機器に同時接続しています。そのため、機器の切り替えをすばやく行うことができます。

機器を切り替えるには、下記のいずれかを行います：

- ステータス・ラインをタップします。
- 「測定 / <測量スタイル名>に切り替え」を選択します。
- 「切り替える機器」をタップし、「<測量スタイル名>に切り替える」を選択します。
- Trimbleコントローラに **設定可能なアプリケーション/機能キー** がある場合、キーの一つを「TS/GNSS受信機」にカスタマイズし、そのキーを押します。

統合測量では、ステータスバーか、ステータスラインを見ると現在使用されている機器が分かります。

一般測量 ソフトウェアを統合測量に使用しているときに、ソフトウェアの機能の中に機器を切り替えることができないものがあります。例えば連続地形画面になっている場合には、機器を切り替えることができません。

機能による動作の違いについてのより詳しい情報と、機能を切替えてアクティブな機器を使用するようにする方法は次節をご参照ください。

地形の測定 / ポイントの測定

- 地形の測定(一般測量)を使用した統合測量中に機器を切り替えると、ソフトウェアは自動的に 点の観測 (GNSS) 画面に切り替わります(逆も同様です)。
- 標準では **点の名前** は次に使用可能な名前になります。

- 標準のコードは最後に保存されたコードです。
- 点の名前やコードを変更する前に機器を切替えてください。機器を切り替える前入力した点の名前やコードは、切替え後には標準になりません。

コードの測定

- 機器を切替えると、アクティブな機器が次の観測に使用されます。

連続地形

- 一度に実行できるのは1つの連続地形のみです。
- 連続地形の実行中に、使用している機器を切り替えることはできません。
- 連続地形に使用されている機器を変更するには、「Esc」をタップし、連続地形を一旦終了してから、再開します。
- 連続地形の画面が開いていて、背景で作動している場合は、機器を切り替えることができます。連続地形の画面が背景で作動している時に機器を切り替え、後で連続地形の画面をアクティブな画面にすると、一般測量ソフトウェアは自動的に連続地形を開始したときの機器に自動的に切替えます。

ポイントの杭打ち、線、円弧、線形、道路

- 機器を変更すると、グラフィック杭打ち画面が変わります。
- 杭打ちグラフィック画面が背景で作動している時に機器を切替え、後で杭打ちグラフィック画面をアクティブな画面にすると、一般測量ソフトウェアは自動的に点の杭打ちを開始したときの機器に切替えます。
- 機器を切り替える場合で、かつ測量スタイルでDTMまでの鉛直オフセットが指定されているときは、ジョブに前回追加された測量スタイルからの鉛直オフセットが使用されます（ただし、マップオプションまたは杭打ち画面で鉛直オフセットを手動で変更する場合は、これに該当しません）。

統合測量の終了方法

統合測量を終了するには、機器を別々に終了するか、または、「統合測量の終了」を選択し、GNSS測量と一般測量を同時に終了させます。

統合測量における電子気泡管の使用方法

チルトセンサ内蔵、またはアクティブターゲットを備えたGNSS受信機を使用している場合は、「電子気泡管」を表示することができますが、一般測量では「チルト自動測定」は対応されていません。またチルト警告も通知されません。

ヒント

- 電子気泡管を表示または非表示するには、**CTRL + L**
- 電子気泡管を移動するには、タップ&ホールドし、別の位置へドラッグします。

- *eBubble*を設定するには機器 / *eBubble*オプションを選択します。*eBubble*を備えた複数のセンサに接続している場合、各センサの*eBubble*オプション画面を見るには該当するソフトキーをタップします。
- 受信機の電子気泡管は受信機のLEDパネルの位置に合わせてあります。電子気泡管を正しく操作するには、LEDパネルが手前になるようにして下さい（ユーザからLEDパネルが直接見える状態）。

統合測量移動局標尺

統合測量スタイルを使用して測量している場合、統合測量移動局標尺を使用することができます。

詳細については、以下を参照してください。

[統合測量移動局の設定方法](#)

[統合測量移動局標尺の使用方法](#)

統合測量移動局の設定方法

統合測量移動局標尺は、[統合測量スタイル](#)の一部として設定することができます。

統合測量移動局標尺を設定する場合、「プリズムからアンテナへのオフセット」を入力します。オフセットは、プリズムの中心点からGNSSアンテナまでの距離を示します。GNSSアンテナの位置は、GNSS測量スタイルの「移動局オプション」フォームで定義されます。このフォームは統合測量スタイルの基準になります。

次の表はプリズムの中心点からTrimble R8のアンテナまでの距離を示しています：

プリズムの種類	アンテナ取り付け部の底部まで測定されたオフセット
VX/S シリーズ MT1000	0.034 m
VX/S シリーズ 360-	0.057 m
RMT606	0.033 m
Active Track 360	0.095 m

次の表はプリズムの中心点からTrimble R10受信機のアンテナまでのオフセット距離を示しています：

プリズムの種類	クイックリリースの底部まで測定されたオフセット
R10 360°	0.028 m
VX/Sシリーズ MT1000	0.034 m
Active Track 360	0.095 m

メモ - 間違ったアンテナの計測方法が設定されていると、GNSSアンテナ高には間違ったオフセットが適用されます。

統合測量移動局標尺の使用法

統合測量でGNSSアンテナ高を自動的に更新するには、「統合測量移動局」を有効にし、ターゲット **プリズム** 高を使用する必要があります。「統合測量移動局」のオプションが有効になっていると、従来のターゲット高の変更が、統合測量スタイルで設定された「プリズムからアンテナへのオフセット」に適用され、自動的にGNSSアンテナ高を更新します。

統合測量移動局高を変更する場合には次の操作を行います：

1. 「プリズムからアンテナへのオフセット」が正しく設定してあり、RTKスタイルで設定されているアンテナの「タイプ」及び「計測距離」に適用されているか確認します。
2. ステータスバーの「ターゲット」アイコンをタップして、適当なターゲットを選択します。
3. 「ターゲット高」（プリズムの中心部までの距離）を入力します。
更新されたアンテナ高は、ターゲット・フォームが閉じられるまでステータスバーに表示されません。
4. 入力したターゲット高、スタイルで設定されたプリズムからアンテナへのオフセット、計算されたアンテナ高を見るには、「アンテナ」をタップします。このステップは任意で行ってください。
5. **承認する** をタップします。

一般測量 – 撮影

Trimble V10イメージング移動局

Trimble V10イメージング移動局では、全方位のパノラマ撮影を行うことができます。パノラマを撮影して測定した任意のポイントと関連付けたり、光学/GNSS測量中の通常のポイント測定ワークフローに取り入れたりすることもできます。それには、以下の機器をV10カメラヘッドのクイックリリースコネクタに接続して下さい:

- 光学測量では、Trimble Accessソフトウェアが対応している任意のTrimbleプリズムに接続します。
- GNSS測量では、TSC3コントローラ、またはタブレットのTrimble Accessソフトウェアを実行しているWindowsコンピュータに接続するTrimble GNSS受信機に接続します。

さらに詳しい情報は、以下の詳しい手順や図をご参照下さい。

[機器の設定](#)

[高さ測定方法](#)

[光学測量のポイント測定時にパノラマを撮影](#)

[GNSS測量のポイント測定時にパノラマを撮影](#)

[HDRイメージング](#)

[パノラマのポイントへの関連付け](#)

[フォトステーションの撮影範囲](#)

[V10カメラキャリブレーションチェック](#)

[V10 eBubbleオプション](#)

[V10磁力計キャリブレーション](#)

機器セットアップ

本節では、機器のセットアップ方法をご説明します。さらに詳しい内容につきましては、「Trimble V10イメージング移動局ユーザガイド」をご参照下さい。

メモ – 磁力計とカメラのキャリブレーションは定期的に点検して下さい。

ポールはV10イメージング移動局専用に設計されています。ショック緩衝チップは、機器が地面に置かれるたびに機器にかかる重力の負荷を和らげます。

ポールまたはマウントへのカメラヘッドの取り付け

1. カメラヘッドをポールの上に乗せます。
2. ポールを回して突起を探します。
3. ポールの突起がはまる位置でカメラヘッドを差し込みます。
4. ロックカラーを動かなくなるまで回し、カメラヘッドをポールにロックします。



Trimble受信機のV10への接続

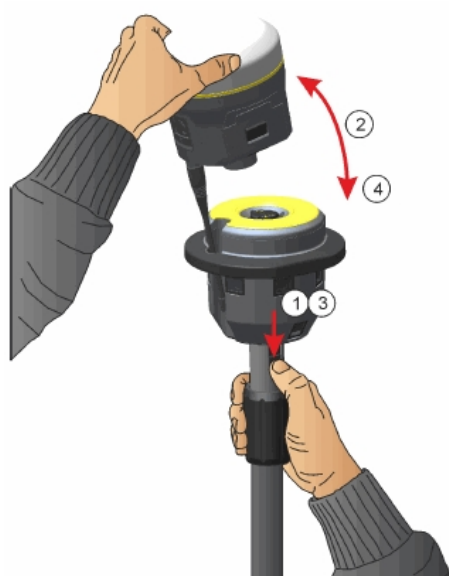
Trimble R10 GNSS受信機は、V10カメラヘッドに直接接続します。

他のTrimble [内蔵GNSS受信機](#) をV10カメラヘッドに接続するには、V10クイックリリースと、GNSS受信機の5/8"スレッドとの間にアダプターが必要です。V10カメラヘッドに接続された状態でGNSS無線機を使用する際は、特別に調節されたアンテナを使用する必要があります。詳しくは、*Trimble V10 Imaging Rover* ユーザガイドをご参照ください。アダプターとアンテナを受信機に取り付けた後、下記の指示に従い、受信機をV10に接続します。

メモ - プリズムを取り付ける前にクイックリリースカバーを取り外してください。リリースカバーを押さえながら、クイックリリースボタンを押し下げます。クイックリリースボタンを下を押さえながら、クイックリリースカバーを取り外します。

1. クイックリリースボタンを押し下げます。
2. クイックリリースボタンを下を押しながら、受信機をカメラヘッドに接続します。
3. クイックリリースボタンを離します。
4. クイックリリースが所定の位置にロックされるまで、受信機をしっかりと押し下げます。受信機とカメラヘッドとの間の防水性を保つには、カメラの上の黄色いゴム製シールを圧迫する必要があります。

- クイックリリースボタンが上の位置に戻っていれば、正しくロックされていることを表します。

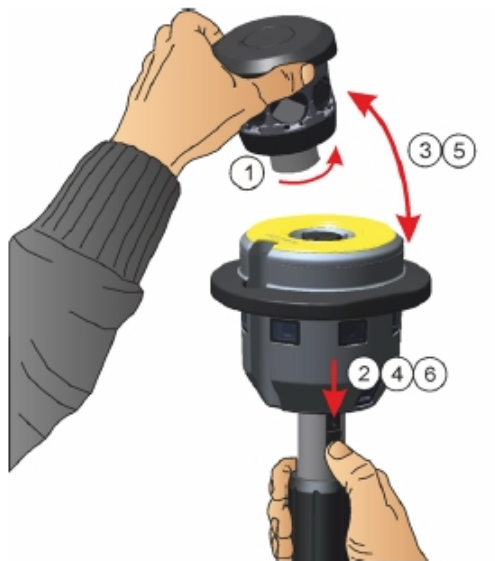


TrimbleプリズムのV10への接続

メモ - プリズムを取り付ける前にクイックリリースカバーを取り外してください。リリースカバーを押さえながら、クイックリリースボタンを押し下げます。クイックリリースボタンを下を押さえながら、クイックリリースカバーを取り外します。

- プリズムにアダプタを取り付けます。
- クイックリリースボタンを押し下げます。
- プリズム上のキーをカメラヘッドクイックリリースに合わせ、クイックリリースボタンを押し下げながらプリズムをカメラヘッドに接続します。プリズムは、回転させて適切な維持を見つける必要がある場合があります。
- クイックリリースボタンを離します。
- クイックリリースが所定の位置にロックされるまで、プリズムをしっかりと押し下げます。プリズムとカメラヘッドとの間の防水性を保つには、カメラの上の黄色いゴム製シールを圧迫する必要があります。
- クイックリリースボタンが上の位置に戻っていれば、正しくロックされていること

を表します。



V10のコントローラへの接続

V10をコントローラに取り付けるには、Trimble提供の1.5mのUSB toミニUSBへの接続ケーブルを使用します。USBコネクタをコントローラに挿入し、ミニUSBコネクタをV10カメラヘッドのソケットに挿入します。

高さ測定方法

V10イメージング移動局 への接続時に使用する測定方法は、機器の種類によって異なります。ソフトウェアで選択された測定方法と同じ方法を必ず使用して下さい。

下記の測定方法が表示されます。

- ポールに取り付けられたV10とTrimbleプリズム
- 三脚に取り付けられたV10とTrimbleプリズム
- ポールに取り付けられたV10とTrimble受信機
- 三脚に取り付けられたV10と受信機
- V10とカスタムプリズムまたはカスタムアダプタ

ポールに取り付けられたV10とTrimbleプリズム

下図をご参照下さい。(1)がV10、(2)がプリズム、(3)がV10の底、(4)はV10写真測量中心、(5)はポール底部からプリズム中心までの補正済高さ、(6)はV10の底部からプリズム中心までの高さです。この値については下表を参照してください。

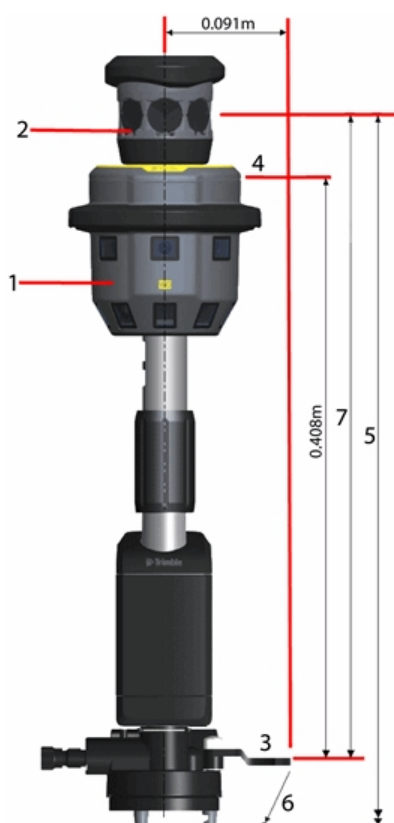


プリズム	アダプタ	V10底部からプリズム中心まで (m)
Trimble R10 360、Sシリーズ360	1ピース	0.151
	調整可能な2ピース	0.160
Trimble AT360、MT1000、Sシリーズ トラバースプリズム	1ピース	0.255
	調整可能な2ピース	0.264

三脚に取り付けられたV10とTrimbleプリズム

高精度測定時、またはキャリブレーションチェック中は、必ずV10をV10電源ポールに取り付け、それから三脚に取り付けて下さい。V10拡張のレバーまで測定します。

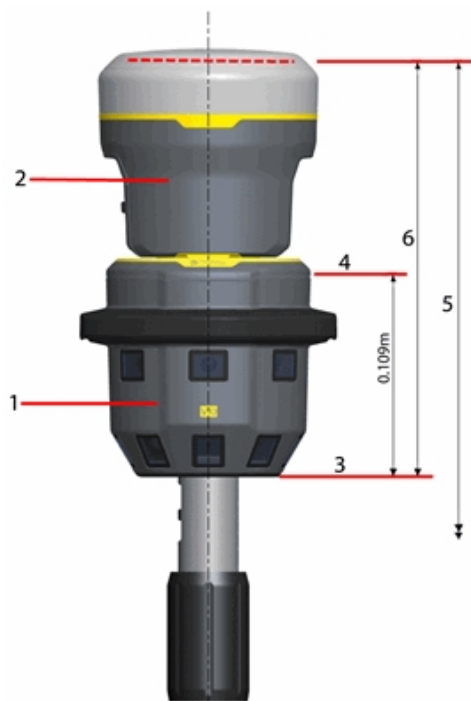
下図をご参照下さい。(1)がV10、(2)がプリズム、(3)がV10拡張のレバー、(4)がV10写真測量の中心、(5)が地上マークからプリズム中心までの補正された高さ、(6)が未補正の高さ、(7)がV10拡張レバーからプリズム中心までの高さです。この値につきましては下表をご参照ください。



プリズム	アダプタ	V10拡張レバーからプリズム中心までの高さ (m)
Trimble R10 360、S-シリーズ360	1ピース	0.451
	調整可能な2ピース	0.460
Trimble AT360、MT1000、S-シリーズトラバースプリズム	1ピース	0.554
	調整可能な2ピース	0.563

ポールに取り付けられたV10とTrimble受信機

下図をご参照下さい。(1)がV10、(2)が受信機、(3)がV10の底、(4)がV10写真測量の中心、(5)がポールの底からAPCまでの補正された高さ、(6)がV10底部からAPCまでの高さです。この値につきましては下表をご参照ください。

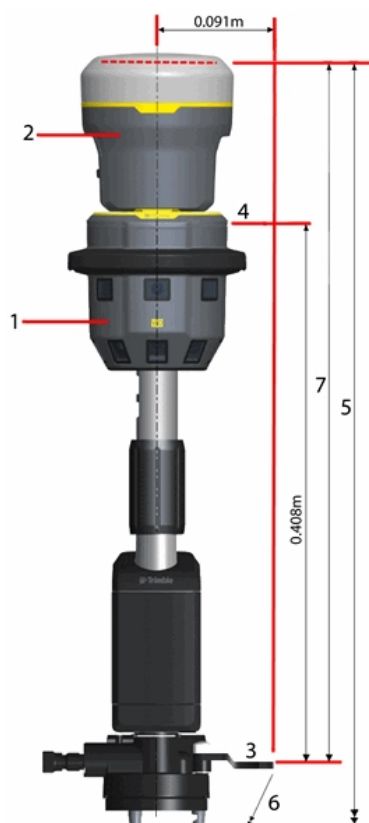


受信機	アダプタ	V10底部からAPC (m)
Trimble R10	なし	0.247
他のTrimble 内蔵GNSS受信機	1ピース	0.185
	調整可能な2ピース	0.194

三脚に取り付けられたV10と受信機

高精度測定時、またはキャリブレーションチェック中は、必ずV10をV10電源ポールに取り付け、それから三脚に取り付けて下さい。V10拡張のレバーまで測定します。

下図をご参照下さい。(1)がV10、(2)がTrimble R10受信機、(3)がV10拡張のレバー、(4)がV10写真測量の中心、(5)が地上マークからAPCまでの補正された高さ、(6)が未補正の高さ、(7)はV10拡張レバーからAPCまでの高さです。この値につきましては下表をご参照ください。



受信機	アダプタ	V10拡張レバーからAPCまで (m)
Trimble R10	なし	0.546
他のTrimble 内蔵GNSS受信機	1ピース	0.484
	調整可能な2ピース	0.493

V10とカスタムプリズムまたはカスタムアダプタ

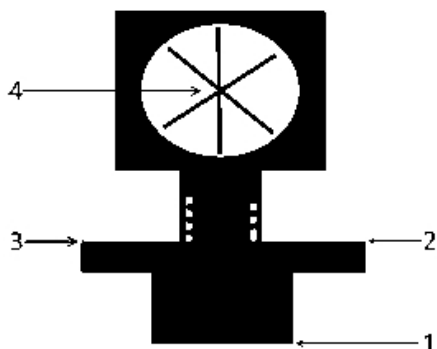
V10を使用していて「クイックリリースアダプタ」フィールドを「カスタム」に設定している場合は必ずアダプタベース(1)をスレッドベース(2)に指定してください:

アダプタ	アダプタベースからスレッドベース (m)
Trimble1ピース	0.031
Trimble調整可能な2ピース	0.022

V10をカスタムプリズムと使用している場合は、必ずプリズムベース(3)からプリズム中心(4)までの長さを指定してください。

V10をカスタムプリズム と カスタムアダプタと使用している場合は、アダプタベース(1)からプリズム中心(4)までの長さを必ず指定してください。

下図をご参照下さい。(1)がアダプタベース、(2)がスレッドベース、(3)がプリズムベース、(4)がプリズム中心です。



一般測量によるポイントの測定時のパノラマ撮影

一般測量において「方法」が「角度と距離」または「高度な観測」に設定されていれば、地形ポイントの測定時にパノラマを撮影することができます。

1. V10に接続します。さらに詳しい情報は [Trimble V10イメージング移動局](#) をご参照下さい。
2. 一般測量のメインメニューから、「測定」/「測定ポイント」を選択します。
3. 「ポイント名」フィールドに値を入力し、必要に応じて「コード」フィールドに特徴コードを入力します。
4. 正しいターゲットタイプが選ばれているか確認します。ターゲットタイプはステータスバーのプリズムアイコンによって表示されます。
5. 測定方法を選択し、「ターゲット高」フィールドに値を入力します。

メモ - ポールを使用している場合はターゲット高がV10の底まで測定されているか確認して下さい。三脚を使用している場合はV10拡張のレバーまで測定されているか確認して下さい。

6. アダプタとプリズムの間にエクステンションを挿入している場合は「カスタムアダプタ」を選択し、エクステンション用の高さを入力します。
7. [チルト設定](#) および [HDR設定](#) などを行なうには、「オプション」をタップします。
8. 「パノラマ」チェックボックスを選択します。
9. V10 eBubbleを使用し、プリズムが水平になっているか確認してからポイントを測定します。V10とアクティブターゲットが接続されているときには、eBubbleに表示されている情報はアクティブターゲットからストリーミングされます。

メモ - パノラマ撮影中にポールを鉛直に固定するため、必ず二脚をご使用下さい。

10. 「開始」をタップして、データの記録を開始します。
11. ポイントを保存するには、「保存」をタップします。
パノラマは「保存」をタップした後に撮影されます。
12. 「保存」をタップしてパノラマを保存します。
パノラマ画像は、<jobname> Files¥V10 Panorama Filesフォルダに保存されます。このフォルダへのパスは、データのTrimble Business Centerへのインポート時に必ず維持してください。ソフトウェアがパノラマを見つけられなくなります。

ヒント

- 「パノラマ」画面で画像を大きく表示するにはサムネイルをタップします。
- 「撮り直し」をタップするとパノラマを撮り直すことができます。「破棄」をタップするとパノラマを消去してポイントを削除します。「Esc」をタップするとパノラマのみを破棄します。

メモ - キー入力したポイントや、リストから選択したポイントのパノラマを撮影する方法は、[ポイントへのパノラマの添付](#)をご参照下さい。

GNSS測量によるポイントの測定時のパノラマ撮影

GNSS測量における、地形ポイント、観測済基準点、キャリブレーションポイント、または高測ポイントの測定時にパノラマを撮影することができます。

1. V10に接続します。さらに詳しい情報は [Trimble V10イメージング移動局](#) をご参照下さい。
2. 一般測量のメインメニューから「測定」/「測定ポイント」を選択します。

メモ - GNSS測量において、補正の目的でインターネット接続を使用している場合で、お使いのインターネット接続が測量を開始する以前に確立されたときは、コントローラからV10の接続を切らなければ測量を開始できません。これを省略すると、測量は開始されず、場合によってはGNSS受信機への接続が切断されることもあります。

3. 「ポイント名」フィールドに値を入力し、必要に応じて「コード」フィールドに特徴コードを入力します。
4. 測定方法を選択します。
5. 「アンテナ高」フィールドに値を入力します。また「測定対象」フィールドがポール使用時には「V10の底」、三脚の使用時には「V10拡張のレバー」まで測定されているか確認します。
6. アダプタとプリズムの間にエクステンションを挿入している場合は「カスタムアダプタ」を選択し、エクステンション用の高さを入力します。
7. [チルト設定](#) および [HDR設定](#) などを行なうには、「オプション」をタップします。
8. 「パノラマ」チェックボックスを選択します。
9. V10 eBubbleを使用し、プリズムが水平になっているか確認してからポイントを測定

します。V10とTrimble R10受信機が接続されているときには、eBubbleに表示されている情報はTrimble R10受信機からストリーミングされています。

メモ - パノラマ撮影中にポールを鉛直に固定するため、必ず三脚をご使用下さい。

10. アンテナが鉛直に静止している時に、「開始」をタップして、データの記録を開始します。静止アイコンがステータスバーに現れます。
11. 予め設定された観測時間、精度、チルト許容範囲に達したら、「保存」をタップします。
パノラマは「保存」をタップした後に撮影されます。
12. 「保存」をタップし、パノラマを保存します。

パノラマ画像は、<jobname> Files¥V10 Panorama Filesフォルダに保存されます。このフォルダへのパスは、データのTrimble Business Centerへのインポート時に必ず維持してください。ソフトウェアがパノラマを見つけられなくなります。

ヒント

- 「パノラマ」画面で画像を大きく表示するにはサムネイルをタップします。
- 「撮り直し」をタップするとパノラマを撮り直すことができます、「破棄」をタップするとパノラマを消去してポイントを削除します。「Esc」をタップするとパノラマのみを破棄します。

メモ - キー入力したポイントや、リストから選択したポイントのパノラマを撮影する方法は、[ポイントへのパノラマの添付](#)をご参照下さい。


HDRイメージング

V10イメージングローバを使用すると、ハイダイナミックレンジ (HDR) 画像をキャプチャすることが可能になります。

HDRが有効になっていると、V10は1つではなく、それぞれ異なる露出設定で3つの画像をキャプチャします。画像撮影後、ただちに画像は処理されて1つの合成画像になり、個々の画像よりも幅広いダイナミックレンジを記録し、細部まで表示することができます。

HDRを有効にするには

1. 測量方法オプション画面を開きます。それには以下のうちのいずれかを行います：
 - 「測定ポイント」画面で「オプション」をタップします。
 - 「V10パノラマ」画面で「オプション」をタップします。
 - 測量スタイルを選択を設定するときに、「測定方法オプション」を選択します。
2. 「HDR」チェックボックスを選択します。

HDRがオンになっているときは、ステータスバーのV10アイコンの隣にHDR  HDRが表示されます。

メモ -

- V10イメージンググローバにはファームウェアのバージョンE1.0xx以降が必要です。

ポイントへのパノラマの添付

コントローラが **V10イメージング移動局** に接続されているとき、キー入力したポイントやリストから選択したポイントのパノラマを撮影することができます。

メモ - この機能を使用するにあたり、測量を開始したり、別のセンサに接続したりする必要はありません。

1. 「機器 / V10パノラマ」をタップします。
2. ポイント名を入力するか、またはリストからポイントを選択します。
既存のポイント以外のポイント名を入力した場合は「北」、「東」、「高さ」フィールドに座標をキー入力することができます。
座標を持たないポイントのパノラマを撮影するには、この画面の座標フィールドを空欄にしておきます。
3. 「器械高」を入力します。ポールの使用時にはV10の底部まで測定された高さを、三脚の使用時にはV10拡張のレバーまでの高さを入力します。「高さ」フィールドの横にある矢印をタップし、該当する方法を選択します。
4. アダプタとプリズムの間にエクステンションを挿入している場合は「カスタムアダプタ」を選択し、エクステンション用の高さを入力します。

メモ - パノラマ撮影中にポールを鉛直に固定するため、必ず二脚をご使用下さい。

5. eBubble（電子気泡管）を使用して、ポールの傾きをチェックします。V10パノラマ画面のeBubbleは、別のチルトセンサが接続されていても、常にV10イメージンググローバのチルト情報を表示します。気泡がチルト許容範囲内の場合は、「開始」をタップしてパノラマをキャプチャします。
6. 「パノラマ」画面で画像を大きく表示するにはサムネイルをタップします。「保存」をタップし、パノラマを保存します。「撮り直し」をタップするとパノラマを撮り直すことができます。「Esc」をタップするとパノラマを破棄します。

パノラマ画像は、<jobname> Files\V10 Panorama Filesフォルダに保存されます。このフォルダへのパスは、データのTrimble Business Centerへのインポート時に必ず維持してください。ソフトウェアがパノラマを見つけられなくなります。


V10フォトステーションの撮影範囲

座標のあるポイントにフォトステーションが添付されたジョブがある場合、フォトステーションの撮影範囲がマップに表示されます。フォトステーションの撮影範囲は、**マップ** または **3Dマップ** かに応じて表示されます。撮影範囲はそのフォトステーションに撮影される範囲を地面の高さの線で示します。ソフトウェアはV10パノラマの器械高を使用し、地面を水平と見なします。

注 - フォトステーションのカバレッジエリアは、カメラヘッドの向きに合致するように方向決定されます。フォトステーションカバレッジエリアが正しい方向に向けられるよ

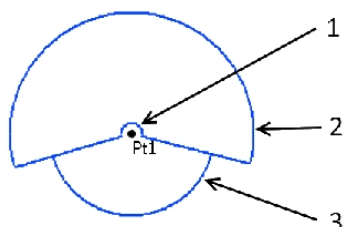
うにするには、ジョブ用に磁気偏角を設定する必要があります。これを行うには、一般測量のメインメニューから「ジョブ」/「ジョブのプロパティ」/「座標設定」をタップします。

フォトステーションの撮影範囲を表示するかどうかを制御するには、「フィルターを選択」一覧を使用してオン、オフを切り替えます。「フィルターを選択」一覧を閲覧するには、下記の該当する操作を行います：

- 2Dマップに表示させるには、上向き矢印をタップして表示されるソフトキーにアクセスしてから、さらにフィルターをタップします。
- 3Dマップに表示させるには、をタップしてから、さらに「フィルター」を選択します。

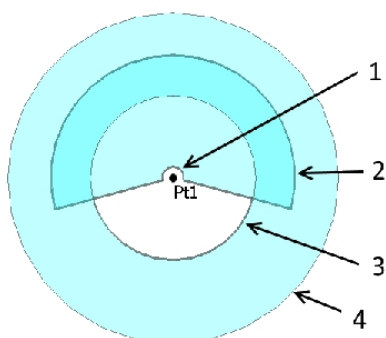
マップ内におけるフォトステーションの撮影範囲

下向きカメラが境界線1と2の間だの領域をキャプチャします。外向きカメラは境界線3から外の領域をキャプチャします。



3Dマップ内のフォトステーションの撮影範囲

下向きカメラが境界線1と2の間だの領域をキャプチャします。外向きカメラは境界線3から外の領域をキャプチャします。ライン4は任意の外側の限界です。



V10カメラキャリブレーションチェック

V10イメージング移動局のカメラのキャリブレーションをチェックするには、カメラフィールドキャリブレーションチェックを実行し、それからTrimble Business Center内のカメラキャリブレーションデータを持つジョブを処理します。

キャリブレーションチェック画像は、<jobname> Files¥V10 Panorama Filesフォルダに保存されます。このフォルダへのパスは、データのTrimble Business Centerへのインポート時に必ず維持してください。ソフトウェアが画像を見つけられなくなります。

メモ - カメラキャリブレーションチェックは、カメラをキャリブレートしたり、補正したりするわけではありません。これは、画像を集め、カメラのキャリブレーションが指定通りに維持されているかを確認するプロセスです。

1. V10設定を選択します。
2. 「チェック」をタップします。
3. V10から、ターゲットを取り付ける壁の場所までの距離を入力します。予め決められた範囲内に収まるように注意して下さい。
4. 器械高を入力します。予め決められた範囲内に収まるように注意して下さい。
5. 「次へ」をタップします。
6. ソフトウェアに表示された通りに、決められた範囲内に収まるようターゲットの位置を決めます。
7. 壁のターゲットの中心までの高さを入力します。
8. 壁から床のターゲットの中心までの距離を入力します。
9. 「次へ」をタップします。
10. 赤い線がターゲットの中心を通るまでV10を回転させます。「次へ」をタップし一対の画像を保存します。このステップを、すべての画像ペアの撮影が終わるまで繰り返します。
11. Trimble Business Center内のジョブを処理します。

さらに詳しい情報につきましては、「Trimble V1イメージング移動局ユーザガイド」をご参照下さい。

V10 eBubbleオプション

V10は、チルトセンサーを内蔵しているので、eBubble（電子気泡）が使用できます。

メモ - V10だけでなく、別のチルトセンサも接続されている場合、V10 eBubbleはV10 panorama画面にのみ表示されます。Trimble Accessソフトウェアの別の画面では、eBubbleは他のチルトセンサからの情報を表示します。さらに詳しい情報につきましては受信機eBubbleオプションおよびアクティブeBubbleオプションをご参照ください。

V10 eBubbleを設定するには、メインメニューから「機器 / eBubbleオプション」をタップします。以下の設定を行うことができます。

オプション	説明
電子気泡管 感度	気泡は、指定された感度角度に2mm動きます。感度を低下させるには大きい角度を選んで下さい。
チルト許容 範囲	V10を傾けられる最大半径を定義し、それを許容範囲において考慮されるようにします。 0.001mから1.000mの範囲内で定義します。 表示されているチルト距離は、現在のアンテナの高さを使って計算されません。
電子気泡管 反応	電子気泡管の動きに対する反応を制御します。

ヒント - V10 eBubbleオプション画面にアクセスするには、以下を行います：

- 「eBubble」ウィンドウの右上隅にある設定アイコンをタップします。
- 別のセンサを選択するには、eBubbleオプション画面からV10ソフトキーをタップします。複数のチルトセンサが接続されている場合、1つのセンサのeBubble設定を変更すると、接続された全てのチルトセンサのeBubble設定が変化します。

電子気泡管の表示

電子気泡管を表示するには、電子気泡管ソフトキーをタップします。

気泡の色	意味
緑	定義されたチルト許容範囲内です
赤	定義されたチルト許容範囲外です

ヒント

- 電子気泡管を画面上の新しい位置に動かすには、電子気泡管をタップ&ホールドし、新しい位置へドラッグします。
- **CTRL + L** を押すと、電子気泡管をどの画面からでも表示・または非表示にできます。

V10磁力計のキャリブレーション

磁力計は V10イメージングローバー の向いている方向を計算し、パノラマが正しい方向に向くようにします。ポール上の機器の設定が変わる度（例:Trimble受信機やプリズムを取り付けたり、取り外したりした時）に磁力計をキャリブレートして下さい。

警告 - 磁力計の性能は、近くの金属製の物体（車や重機など）や、磁場を発生する物体（高圧架空電力線や地中電力線）によって影響されます。磁力計をキャリブレートする際は、かならず磁場障害の発生源から離れたところで行って下さい。一般的には屋外で行います。

メモ - 磁場障害発生源の近くでキャリブレートしても、こうした物体による干渉は **解消されません**。

磁力計のキャリブレーション

1. 「機器」画面から「eBubbleオプション」をタップし、「キャリブ」をタップします。
2. 磁力計をキャリブレートするには「キャリブレーション」をタップします。
3. 「開始」をタップし、V10を画面に表示される通りキャリブレーションが完了するまで回転させます。

メモ -

- V10がポールから落ちるなどして衝撃を受けた場合は、必ず磁力計を再度キャリブレートして下さい。
- キャリブレーションが完了する前に「キャンセル」をタップした場合は、既存の磁力計キャリブレーションが使用されます。
- キャリブレーション画面内でV10に関して表示されるランタイムは、前回のキャリブレーション以来、V10が稼動してきた時間の長さです。
- キャリブレーションの詳細はジョブ内に保存され、「ジョブ / ジョブのレビュー」から閲覧することができます。

測量 - 杭打ち

杭打ち - 概要

リアルタイムGNSS測量や一般測量では、ポイントやライン、円弧、ポリライン、線形、道路、DTMを杭打ちできます。

項目を杭打ちするには、

- 杭打ちされる項目を定義します。
- マップまたは「杭打ち」から、杭打ちする項目を選択します。
- ポイントにナビゲートします。または、ロッドを持っている人をポイントに導きます。
- ポイントをマークします。
- ポイントを測定します。（任意）

杭打ちする項目を以下の方法で定義できます。

- 「キー入力」 menu
- [リンクしたCSVファイル](#)または[ジョブファイル](#) による定義
- ジョブファイルとともにアップロードされたラインや円弧から定義
- [アクティブマップファイル](#)から
- 線形(.rxl)または道路(.rxl, crd, .inp, .mos, or .xml)から定義

ラインをジョブデータベースにキー入力せずに2点間のラインを杭打ちするには、その2つのポイントをマップから選択して、マップ上でそれをしばらく押し続けてポップアップメニューにアクセスし、「ラインの杭打ち」を選択します。

ラインや円弧、デジタル地勢モデル、線形を杭打ちするのにGNSS を使用するには、投影と測地変換を定義して下さい。

警告 - 杭打ちをした後で座標系やキャリブレーションを変更してはいけません。

更に詳しい情報には、以下を参照してください。

[円弧](#)

[ライン](#)

[ポイント](#)

[線形 \(ポリライン\)](#)

DTM

標高

杭打ち - 表示モード

杭打ち - オプション

グラフィック表示

杭打ち表示モードの設定

表示様式は、一般測量 と GNSS測量 のどちらを実行しているのかによって異なります。

一般測量

一般測量においては「杭打ちグラフィック表示」スクリーンは、一般測量機器を基準点として使用して方向を表示します。

一般測量においては、杭打ちグラフィック表示の「杭打ちの方向」と「表示モード」を設定できます。

「杭打ちの方向」を使って、杭打ち方向を機器位置から見た方向、またはターゲット位置から見た方向に設定したり、自動設定にしたりすることができます。「自動」設定では、機器への接続がサーボ接続かロボット接続であるかによって、自動的に杭打ちの方向を設定します。

「表示モード」はナビゲーションのグラフィック表示を設定します。

「表示モード」が「方向と距離」に設定されているときはナビゲーション画面は以下のように表示されます。

- 大きな矢印が進むべき方向を示します。ポイントに近づくと、矢印は前後・左右方向に変わります。

「表示モード」が「前後と左右」に設定されているときは、ナビゲーション画面は以下のように表示されます。


- 一般測量機器を基準点とする前後・左右方向

表示を設定するには、

1. Trimble Access メニュー から「設定 / 測量スタイル / (スタイル名) / 機器」を選択します。
2. 「オフセットと杭打ちの方向」を設定します：
 - 自動- ナビゲーションの方向は「機器位置」(サーボ接続中)、または「ターゲット位置」(ロボット測量中)からとなります。
 - 機器位置(機器の後ろに立つ) - ターゲットに向かって機器から見た機器位置からの前後・左右ナビゲーション方向
 - ターゲット位置(ターゲットに立つ) - 機器に向かってターゲットから見たターゲット位置からの前後・左右ナビゲーション方向
3. 「承認」をタップしてから、「杭打ち」を選択します。

4. 「表示モード」を選択します。
 - 方向と距離 — GNSSくい打ちと同様、大きな矢印を使ってナビゲートします。ポイントに近付くと、表示が自動的に内／外および左／右表示に切り替わります。
 - 前後・左右 — 機器を基準点とし、前後・左右方向を使用してナビゲートします。
5. 「デルタ」フィールドで設定を選択します。以下のオプションを利用できます。
 - 距離 — 距離のみを使用してポイントへナビゲート
 - デルタグリッド — デルタグリッド値を使用してポイントへナビゲート
 - ステーションとオフセット — ラインや円弧を杭打ちする時に、ステーションとオフセットを使用してポイントへナビゲート

ラインや円弧に杭打ちすると、「ステーションとオフセット」表示はステーションと水平オフセット、垂直距離、勾配を表示します。

ラインや円弧上のステーションに杭打ちする時、またはラインや円弧からステーションやオフセットに杭打ちする時、ステーションと水平オフセット、垂直距離、デルタステーション、デルタ水平オフセットが表示されます。
6. 「距離許容値」フィールドで、距離で受け入れ可能な誤差を指定します。ターゲットがポイントからここで指定された距離内にあるとき、グラフィック杭打ち表示は、距離が正しいことを示します。
7. 「角度許容値」フィールドで、受け入れ可能な角度誤差を指定します。一般測量機がポイントからずれているのがこの角度未満のとき、グラフィック杭打ち表示は、角度が正しいことを示します。
8. DTMファイルが一般測量ソフトウェア内に転送済みのときは、「DTMへの切土/盛土の表示」チェックボックスを選択すると、グラフィック表示画面に、DTMを基準にして相対的に切土や盛土が表示されるようになります。「DTM」フィールドを使用し、使用するDTMの名前を指定します。必要に応じて、DTMを上下させるために垂直オフセットを指定します。をタップし、オフセットの適用方法（DTMに対して垂直または直角）を選択します。

注 - 全フォルダの全DTMファイルがリスト表示されます。

または、「杭打ち」スクリーンで「オプション」をタップして、現在の測量に対する設定を行います。

GNSS測量

リアルタイムGNSS 測量では、「杭打ちグラフィック表示」モードを設定して、ポイントがスクリーンの中心に固定されるようにしたり、現在位置がスクリーンの中心に固定されるようにしたりできます。

表示を設定するには、

1. Trimble Access メニュー から「設定/ 測量スタイル / (スタイル名) / 杭打ち」を選択します。
2. 表示モードで、「ターゲット中心」または「測量者中心」のどちらかを選択します。
3. 「デルタ」フィールドで設定を選択します。オプションは、以下の通りです。


- 方位角と距離 — 方位角と距離を使用してポイントへナビゲート
- デルタグリッド — デルタグリッド値を使用してポイントへナビゲート
- ステーションとオフセット — ステーションとオフセットを使用してポイントへナビゲート
- 前 / 後 - 距離と「前/後に進む」と「左/右に進む」コマンドを使用してポイントまでナビゲート

ラインや円弧に杭打ちすると、ステーションとオフセット表示はステーションと水平オフセット、垂直距離、勾配を表示します。

ラインや円弧上のステーションに杭打ちする時、またはラインや円弧からステーションやオフセットに杭打ちする時、ステーションと水平オフセット、垂直距離、デルタステーション、デルタ水平オフセットが表示されます。

4. 「表示方向」フィールドの設定を選びます。オプションは次の通りです：
 - 進行方向 - 画面の上方向が進行方向になるように表示されます。
 - 北/太陽- 小さい矢印が北または太陽の位置を示します。画面は北または太陽の方向が画面の上になるように表示されます。この表示を使用しているときは、北/太陽ソフトキーをタップすると方向を北と太陽の間で切り替えることができます。
 - 基準方位角：
 - ポイントでは、「杭打ち」オプションが「方位角に相対的」に設定されている場合に指定された方位角に向いて画面が表示されます。
 - ラインでは、ラインの方位角に向いて画面が表示されます。

メモ -

- ポイントの杭打ち時で、「表示方向」が「基準方位角」に設定され、「杭打ち」オプションが「方位角に相対的」に設定されていない場合は、表示方向は「進行方向」が初期設定となります。
 - **コントローラ**の内蔵コンパスを使用時に、「表示方向」が「北」または「基準方位角」に設定されている場合は、コンパスは無視されます。
5. DTMファイルが一般測量ソフトウェア内に転送済みのときは、「DTMへの切土/盛土の表示」チェックボックスを選択すると、グラフィック表示画面に、DTMを基準にして相対的に切土や盛土が表示されるようになります。「DTM」フィールドを使用し、使用するDTMの名前を指定します。必要に応じて、DTMを上下させるために垂直オフセットを指定します。をタップし、オフセットの適用方法（DTMに対して垂直または直角）を選択します。

注 - 全フォルダの全DTMファイルがリスト表示されます。

または、「杭打ち」スクリーンで「オプション」をタップして、現在の測量に対する設定を行います。

杭打ち作業中のグラフィック表示の使用

「杭打ち」のグラフィック表示を使用すると、簡単にポイントにナビゲートできます。表示様式は、[一般測量](#) と [GNSS測量](#) のどちらを実行しているのかによって異なります。

ヒント - お使いの[コントローラ](#)によっては、内蔵コンパスを利用し、ナビゲーションに役立てることができます。詳しくは、[コンパス](#)を参照してください。

一般測量

一般測量でグラフィック表示を使用するには、

「方向と距離」モードを使用している場合、

1. 自分の前に表示スクリーンを持ちながら、矢印が指す方向を向いて前に歩きます。矢印はポイントの方向を指します。
2. ポイントまでの距離が3メートル以内になると矢印は消えて、機器を基準点とする前後・左右方向が現れます。このモードでナビゲートするには、下記の手順に従ってください。

メモ - 位置までのナビゲート時、ターゲットに近づき、大きいナビゲーションの矢印が消えるとグリッドが表示されます。グリッドの縮尺はターゲットに近づくにつれて変わります。

「前後・左右」モードを使用している場合、

1. 最初の表示は、機器が回転されるべき方向と機器が表示すべき角度、最後に杭打ちされたポイントから現在杭打ちされようとしているポイントまでの距離を示します。
2. 機器を回転して(それがオンラインになると、2つの輪郭を持つ矢印が現れます。)、ロッドを支える人がオンラインになるように指揮します。

サーボ機器を使用しているときに、測量スタイルの「サーボ自動回転」フィールドを「HA & VA」または「HAのみ」に設定した場合には、機器は自動的にポイントの方向に回転します。

ロボティックで作業をしているとき、または測量スタイルの「サーボ自動回転」フィールドが「オフ」に設定されているときには、機器が自動的にポイントの方向に回転することはありません。スクリーンに示される角度だけ機器を回転したい場合には、「回転」をタップします。

3. 機器が「TRK」モードでない場合には、「観測」をタップして距離の測定を行います。
4. 表示は、ロッドを支える人がどれだけ近づく、または遠ざかる必要があるのかを示します。
5. ロッドを支える人を指揮して、第2の距離測定を行います。
6. ポイントの位置が決定するまで(4つの輪郭を持つ矢印が現れます。)手順2-5を繰り返して、ポイントをマークします。
7. ターゲットまでの測定値が角度と距離の許容値内にある場合には、いつでも「保存」を押して現在の測定値を承認できます。

機器がTRKモードにあり、更に高い精度を距離の測定値に必要とする場合には、「観測」をタップしてSTD測定を行い、そして「保存」をタップしてその測定値を承認します。

STD測定値を放棄して、機器をTRKモードに戻するには、「Esc」をタップします。

ロボティック機器をターゲットから遠隔操作している場合には、

- 機器は自動的にプリズムの動きを捕捉します。
- 機器はグラフィック表示を継続的に更新します。
- グラフィックは反転表示され、矢印はターゲット（プリズム）から機器へと引かれます。

GNSS測量

GNSS測量でグラフィック表示によってポイントへナビゲートする際には、ポイントからまだある程度距離がある時には、大きな矢印が表示され（大まかなナビゲーション・モード）ます。ポイントに近づくにつれて、矢印は自動的に同心円の的の表示に変わります。

メモ - **表示方向** が「進行方向」に設定されている場合：

- 矢印が表示されている場合、操縦者が常に前進していることを前提とします。
- 同心円の的が表示されている場合、操縦者が前進していることは前提とされません。

北/太陽ソフトキーをタップして小さい方向矢印が使用する基準ポイントを変更します。

GNSS 測量でグラフィック表示を使用するには、

1. 自分の前に表示スクリーンを持ちながら、矢印が指す方向に向かって前進します。矢印は測量ポイントの方向を指し示します。
2. ポイントから約3メートルに近づくと、矢印は消えて、同心円の的が現れます。

同心円の的が表示されている時は、向いている方向を変更しないで下さい。同じ方向を向いたまま、前後左右に動いて下さい。

メモ - 「ポイント」、「ライン」、「円弧」、または「線分」の杭打ち時には、ターゲットに接近し、大きい矢印が消えるとグリッドが表示されます。グリッドの縮尺はターゲットに近づくと変わります。

3. 現在の位置を示す十字が、ポイントを象徴する同心円の的を覆うまで、前に進み続けます。ポイントをマークします。

杭打ち - オプション

測量スタイルの作成や編集時に、杭打ち設定を行います。

「杭打ち」を選択して、**杭打ちしたポイントの詳細** と **杭打ち表示モード** を設定します。

杭打ちに進むとき、トータルステーションのEDMが「TRK」モード以外に設定されているようにしたい場合、「杭打ちにTRKを使用」チェックボックスからチェックを外します。

または、「杭打ち」スクリーンで「オプション」をタップして、現在の測量に対する設定を行います。

ポイントが杭打ちされた後に杭打ちポイントリストから削除されないようにしたい場合は、「杭打ちしたポイントをリストから削除」のチェックボックスからチェックを外してください。

くい打ち画面からオプションをタップし、内蔵コンパスの有効無効を切り替えます。コントローラを参照すると、お使いのコントローラにコンパスが内蔵されているかどうか調べることができます。

GNSS測量では、「自動測定」オプションを選択し、「測定」キーがタップされると自動的に測定が始まります。

杭打ちしたポイントの詳細

杭打ちしたポイントの詳細を、測量スタイルを作成したり編集したりする時に「杭打ち」オプションで、または「杭打ち」スクリーンで「オプション」をタップして、設定します。

保存前に表示、水平許容値、杭打ちデルタフォーマット、杭打ち名、杭打ちしたコード、そしてグリッドデルタの保存を設定することができます。

保存および水平許容範囲の前に表示

ポイントを保存する前に設計ポイントと杭打ちしたポイントの差を見たい場合には、「保存前に表示」チェックボックスにチェックを入れてから、以下のオプションの1つを選びます。

- 毎回その差を見るには、水平許容値を「0.000」mに設定します。
- 許容値を超えた時にだけその差を見るには、適切な水平許容値を設定します。

メモ - 「杭打ちデルタ」値は、測定・杭打ちポイントと設計ポイントとの差として報告されます。

ユーザ設定が可能なくい打ちレポート（くい打ちデルタフォーマット）

一般測量ソフトウェアは、ユーザー定義が可能な杭打ちレポートに対応しています。従って、「保存前に表示」が有効な場合に表示される「杭打ちしたデルタを確認」画面の杭打ち情報の表示形式を設定することができます。

ユーザが設定できる杭打ちレポートには以下の利点があります：

- 重要な情報から表示できる
- ユーザの必要条件を満たすようにデータを並べられる
- 必要ない情報を削除できる
- 追加データを計算して表示できる（例：報告された値に対する建設オフセットなど）。
- ポイントの設計高を杭打ち測定の完了後にも編集することができる

- 個々の鉛直オフセット値を伴う追加設計高を最大10まで定義、編集することができ、各追加設計高への切り/盛りも報告される

杭打ちデルタ画面のフォーマットでは以下の設定を行うこともできます:

- メッセージの文字の大きさ
- 報告値の文字の大きさ
- メッセージの文字の色
- 報告値の文字の色
- ワイド画面のオン・オフ

杭打ちレポートの内容とフォーマットはXSLTスタイルシートで制御されます。変換された標準 XSLT 杭打ちスタイルシート (*.sss)ファイルは、言語ファイルと一緒に含まれており、一般測量ソフトウェアは言語フォルダからアクセスできます。オフィスで新しいフォーマットを作成し、それをコントローラの「System files」フォルダにコピーできます。

「杭打ちデルタフォーマット」フィールドから、適切な表示フォーマットを選択します。言語ファイルとともに含まれている変換された杭打ちレポートと、これらのレポートが提供するサポートは以下のリストの通りです:

- ポイント - 杭マークアップ
設計ポイントまでの高低差（切り/盛り）を表す、簡易化された杭打ち表示を提供します。DTMまでの高低差も表示できる場合があります。
- ポイント - 杭 複数の高度
ポイント設計高（切り/盛り値は更新されます）の編集と、2つまでの追加設計高と関連する垂直オフセットおよび更新された切り/盛り値の入力が可能な杭打ち画面を提供します。
- ライン - 杭マークアップ
設計位置までの高低差（切り/盛り）を表す、簡易化された杭打ち表示です。選択されたラインの杭打ち方法に基づいた適切なステーション値とオフセット値がレポートされます。
- 円弧 - 杭マークアップ
設計位置までの高低差（切り/盛り）を表す、簡易化された杭打ち表示を提供します。選択された円弧の杭打ち方法に基づいた適切なステーション値とオフセット値がレポートされます。
- DTM - 杭マークアップ
杭打ちされているDTMまでの高低差（切り/盛り）を表す、簡易化された杭打ち表示です。

道路アプリケーションがインストールされている場合、下記の補足的な翻訳されたくい打ちレポートが利用可能です。

- 道路 - のり尻/肩 + オフセット

標準の道路杭打ちデルタすべての詳細と、杭打ちされたオフセット位置から各横断面位置までの水平・垂直距離のリストを表示します。レポートされる水平・垂直距離には適用された水平・垂直建設オフセットが含まれます。

- 道路 - 杭マークアップ

道路設計位置までの高低差（切り/盛り）を表す、簡易化された杭打ち表示です。選択された道路の杭打ち方法に基づいた適切なステーション値とオフセット値および横断面詳細（のり尻/肩が杭打ちされた場合のために）がレポートされます。

- 道路 - XS詳細

標準の道路杭打ちデルタすべての詳細と、選択されたステーションにおける設計横断面を定義する横断面要素（左と右）のリストを表示します。

パイプラインアプリケーションがインストールされている場合、下記の補足的な翻訳されたくい打ちレポートが利用可能です。

- パイプライン - 線形のくい打ち

全ての標準的な線形くい打ち済みデルタの詳細を表示するとともに、前方および後方の局値が線形内の非接交差ポイントの内側および外側角度で測定される位置について報告されるようになりました。

パイプライン線形をくい打ちする際、このくい打ち済みデルタ形式を選択します。

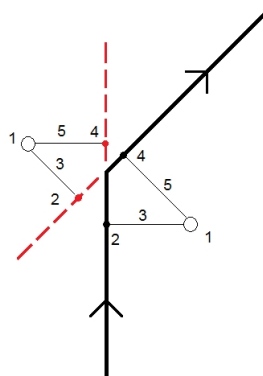
- パイプライン - くい打ちされたポイント

全ての標準的なポイントくい打ち済みデルタの詳細を表示するとともに、前方および後方の局値が線形内の非接交差ポイントの内側および外側角度で測定される位置について報告されるようになりました。

ポイントをくい打ちする際、このくい打ち済みデルタ形式を選択します。

下図をご参照ください：

- 1 杭打ちされたポイント
- 2 前方ステーション
- 3 前方オフセット
- 4 後方ステーション
- 5 後方オフセット



ヒント - 複数の杭打ちスタイルシートファイルを使用するときは、杭打ちデルタフォーマットを設定することを推奨します。Trimble Access メニューから「設定 / 測量スタイル / (スタイル名) / 杭打ち」をタップして、それぞれのポイント、ライン、円弧、DTM、また道路の特殊なフォーマットを設定できます。また杭打ち中に、「オプション」からフォーマットを選択することもできます。

メモ - XSLTスタイルシートの開発はプログラム経験のあるユーザー向けの高度なプロセスです。詳しい情報は、www.trimble.com/Survey/Trimble-Access-IS.aspxから入手可能なスタイルシートを参照してください。次のサンプルレポートを Trimble Access Downloads (www.trimble.com/support_trl.aspx?Nav=Collection-62098)からダウンロードすることができます:

杭打ち名 と 杭打ちしたコード

杭打ちしたポイントの **名前** を以下のように設定することができます。

- 次の「自動ポイント名」
- 「デザインポイント名」（道路には使用できません。）

杭打ちしたポイントのコードを以下のように設定することもできます。

- デザイン名
- 設計名（接頭辞付き）
- 設計名（接尾辞付き）
- 次の「自動ポイント名」
- デザインコード
- 使用された最終のコード
- デザインステーションとオフセット

接頭辞や接尾辞の付いた設計名のオプションの場合、「接頭辞/接尾辞」フィールドに適宜記入します。

メモ - 設計名オプションは、ポイントを杭打ちする際にのみ使用できます。

標準の **説明** は以下の通りです:

- ポイント、ラインまたは円弧を説明を使用して杭打ちする場合、「杭打ちの通り」コードが「最後に使用されたコード」に設定されていない限りは設計エンティティの説明が、杭打ち通りのポイントの説明の標準となります。「最後に使用されたコード」に設定されている場合は、最後に使用された説明が使用されます。
- 道路アプリケーションを使用して道路の杭打ちをしている場合は、「杭打ちの通り」コードの設定に関係なく、最後に使用された説明が使用されます。

グリッドデルタの保存

「グリッドデルタ保存」チェックボックスにチェックを入れます。以下の1つを行います。

- チェックを入れると、杭打ち中のデルタ北距、デルタ東距、そしてデルタ標高が表示されて保存されます。
- チェックを外すと、水平距離、垂直距離、そして方位としてデルタが表示 および保存されます。

メモ ユーザー定義可能な杭打ちレポートを使う場合は、レポートに示されない限り「グリッドデルタ保存」オプションは使われません。

ポイントの杭打ち

ポイントの杭打ちには数多くの方法があります。最も適切な方法を選択してください:

- マップから - 単独ポイント
- マップから - リストを使用して
- 杭打ち / ポイントから - 単独ポイント
- 杭打ち / ポイントから - リストを使用して
- 杭打ち / ポイントから - CSV/TXTファイルを使用して

より詳しい情報は以下を参照してください:

[GNSS杭打ち法](#)

[設計高の編集](#)

[ポイントのオフセット](#)

ヒント - チルトセンサ内蔵のGNSS受信機の使用時には:

- 電子気泡管を表示するには「[eBubble](#)」をタップします
- ポールが指定の [チルト許容範囲](#) 外の場合に警告するように測量スタイルを設定することができます
- まだ品質管理、精度、[チルト設定](#) を設定をするには「オプション」をタップします。

マップから単独ポイントを杭打ちするには

1. マップから、以下のうちのいずれかを行ないます:
 - 杭打ちするポイントを選択し、「杭打ち」をタップします。
 - 杭打ちするポイントをダブルタップします。

2. 以下の1つを行います。
 - GNSS測量では：
 - アンテナ高がヌルの場合、「[杭打ち](#)」方法を選択し、「アンテナ高」を入力し、「まで観測」フィールドを適切に設定して「開始」をタップします。
 - アンテナ高が測量スタイルで設定されていた場合、または最近入力された場合には、アンテナ高の入力を求められることはありません。
アンテナ高を変更するには、ステータスバーでアンテナアイコンをタップし、表示される画面で新しい値を入力します。「承認」をタップします。
 - 一般測量では：
 - ターゲット高を変更するにはステータスバーでターゲットアイコンをタップし、アンテナ高フィールドをタップし、表示される画面で新しい値を入力します。「承認」をタップします。
3. [グラフィック表示](#) を使用して、ポイントにナビゲートします。
必要に応じて [設計高を編集](#) します。
4. ポイントが許容範囲内の場合にポイントとして測定します。
ポイントが復元されたらマップに戻ります。杭打ちされたばかりのポイントは削除されます。
5. 杭打ちするほかのポイントを選んで、同じ手順を繰り返します。

マップから点群を杭打ちするには

1. マップから、杭打ちするポイントを選択します。「杭打ち」ソフトキーを押します。
マップから複数のポイントを選択した場合には、「ポイント杭打ち」スクリーンが現れます。次の手順に進みます。マップからポイントを1つしか選択しなかった場合には、手順4に進みます。
2. 「ポイント杭打ち」スクリーンは、杭打ちのために選択されたポイントすべてをリスト表示します。リストにポイントを追加するには、以下の1つを行います。
 - 「マップ」をタップして、マップから必要なポイントを選択します。「ポイント杭打ち」スクリーンに戻るには、「杭打ち」をタップします。
 - リストにポイントを追加するには、「追加」をタップし、[リストにある方法](#) のうちの1つを使用します。
3. 杭打ちするポイントを選択するには、以下のうちのいずれかを行いません：
 - ポイント名をタップする。
 - コントローラの矢印キーを使用してポイントを反転表示し、「杭打ち」をタップします。
4. 以下の1つを行います。

- GNSS測量では：
 - アンテナ高がヌルの場合、「[杭打ち](#)」方法を選択し、「アンテナ高」を入力し、「まで観測」フィールドを適切に設定して「開始」をタップします。
 - アンテナ高が測量スタイルで設定されていた場合、または最近入力された場合には、アンテナ高の入力を求められることはありません。
アンテナ高を変更するには、ステータスバーでアンテナアイコンをタップし、表示される画面で新しい値を入力します。「承認」をタップします。
 - 一般測量では：
 - ターゲット高を変更するにはステータスバーでターゲットアイコンをタップし、アンテナ高フィールドをタップし、表示される画面で新しい値を入力します。「承認」をタップします。
5. [グラフィック表示](#) を使用して、ポイントにナビゲートします。
必要に応じて [設計高を編集](#) します。
 6. ポイントが許容範囲内の場合、ポイントを選測定します。
ポイントが保存されると、そのポイントが杭打ちリストから削除され、杭打ちポイントリストが表示されます。
 7. 次のポイントを選択し、この手順を繰り返します。

杭打ちメニューから単独ポイントを杭打ちする

1. メインメニューから「杭打ち / ポイント」を選択します。
2. 単独ポイントの杭打ちモードになっていることを確認します：
 - 「ポイント名」フィールドが表示されている場合、ポイント杭打ちは単独ポイントの杭打ちモードになっています。
 - ポイント杭打ちリストが表示されていたら、ポイント杭打ちはリストから杭打ちモードになっています。「ポイント」をタップして単独ポイントの杭打ちモードに変更します。
3. 杭打ちするポイント名を入力するか、またはポップアップ矢印をタップして、以下のいずれかの方法でポイントを選択します：

方法	説明
リスト	現在のジョブのすべてのポイントとリンクファイルのリストから選択。
ワイルドカード検索	現在のジョブのすべてのポイントとリンクファイルのフィルタリングしたリストから選択。
キー入力	杭打ちするポイントの座標をキー入力。

ヒント - 「一番近い地点」をタップすると、「地点名」フィールドに、最も近い地点の名前が自動的に挿入されます。「一番近い地点」は、現在のジョブと、それに関連づけられた全ファイルを検索し、くい打ちした地点でなく、くい打ちした地点の設計地点でもない一番近い地点を探します。

4. 「ポイントの増加」を入力し、「杭打ち」をタップします。以下のうちのいずれかを行ないます：
 - ポイントを杭打ちしてからポイント杭打ち画面に戻るには、0の増加または?を入力します。
 - 杭打ちのグラフィック表示画面にとどまり、自動的に次のポイントに進むには、有効な増加値を入力してください。

指定した増加値を使用したポイントが存在しなかったら、「キャンセル」をタップしてポイントを杭打ちした後にこのフォームが再び表示されます。その他の方法として、「検索」ボタンをタップして次に利用可能なポイントを見つけます。

小数点のインクリメント(例:0.5)が使用できるようになりました。アルファベット文字で終わるポイント名の数字をインクリメント(1000aを1でインクリメントし、1001aにすることができます)することができるようになりました。これを行うには、ポイント・インクリメント・フィールドからアドバンスド・ポップアップ矢印をタップし、「数字のみに適用」の設定をクリアします。
5. 以下の1つを行います。
 - GNSS測量では：
 - アンテナ高がヌルの場合、「杭打ち」方法を選択し、「アンテナ高」を入力し、「まで観測」フィールドを適切に設定して「開始」をタップします。
 - アンテナ高が測量スタイルで設定されていた場合、または最近入力された場合には、アンテナ高の入力を求められることはありません。

アンテナ高を変更するには、ステータスバーでアンテナアイコンをタップし、表示される画面で新しい値を入力します。「承認」をタップします。
 - 一般測量では：
 - ターゲット高を変更するにはステータスバーでターゲットアイコンをタップし、アンテナ高フィールドをタップし、表示される画面で新しい値を入力します。「承認」をタップします。
6. **グラフィック表示** を使用して、ポイントにナビゲートします。
必要に応じて **設計高を編集** します。
7. ポイントが許容範囲内の場合、ポイントを測定します。
8. ポイントが保存されたときに、増加値が次に杭打ちするポイントを決めるのに使用されます：
 - 増加値を使用した次のポイントが存在する場合、杭打ちのグラフィック表示画面が引き続き表示され、ナビゲーションの詳細が次のポイントの向けて更新されます。
 - 次のポイントがない場合にはポイント杭打ちスクリーンに戻り、「キャンセル」をタップして杭打ちポイント画面に戻り、次に杭打ちするポイントの名前を入力することができます。その他の方法として「検索」ボタンをタップして次に利用できるポイントを見つけます。

Tヒント - 単一ポイント杭打ちモードを使用する場合でも必要なポイントを全て杭打ちができるように杭打ちポイントリストを使用することができます。これを行なうには、

杭打ちを構築する必要があり、「リストから杭打ちポイントを消去」が有効化されていることと、単一ポイントモードでポイントの杭打ちが行われていることを確認します。杭打ちされたポイントは、杭打ちリストから削除されていきます。必要に応じて「>リスト」をタップし、杭打ちする必要のあるポイントを確認します。

杭打ちメニューからポイント群を杭打ちするには

1. メインメニューから「杭打ち / ポイント」を選択します。
2. 杭打ちリストモードになっていることを確認します：
 - 杭打ちポイントリストが表示されていればポイント杭打ちはリストから杭打ちモードになっています。
 - 「ポイント名」フィールドが表示されている場合は、ポイント杭打ちは単独ポイントの杭打ちモードになっています。「リスト」をタップしてリストから杭打ちモードに変更します。
3. 「ポイント杭打ち」スクリーンは、杭打ちのために選択されたポイントすべてをリスト表示します。リストには以前に追加されたポイントでまだ杭打ちされていないものが含まれていることがあります。

「追加」をタップし、ポイントを追加します。その際、さらなるポイントをリストに追加するための [リストアップされた方法](#) のいずれか1つを使用します。
4. 杭打ちするポイントを選択するには、以下のうちのいずれかを行ないます：
 - ポイント名をタップする。
 - コントローラの矢印キーを使用してポイントを反転表示し、「杭打ち」をタップします。
5. 以下の1つを行います。
 - GNSS測量では：
 - アンテナ高がヌルの場合、「[杭打ち](#)」方法を選択し、「アンテナ高」を入力し、「まで観測」フィールドを適切に設定して「開始」をタップします。
 - アンテナ高が測量スタイルで設定されていた場合、または最近入力された場合には、アンテナ高の入力を求められることはありません。

アンテナ高を変更するには、ステータスバーでアンテナアイコンをタップし、表示される画面で新しい値を入力します。「承認」をタップします。
 - 一般測量では：
 - ターゲット高を変更するにはステータスバーでターゲットアイコンをタップし、アンテナ高フィールドをタップし、表示される画面で新しい値を入力します。「承認」をタップします。
6. [グラフィック表示](#) を使用して、ポイントにナビゲートします。

必要に応じて [設計高を編集](#) します。
7. ポイントが許容範囲内の場合、ポイントを測定します。

ポイントが保存されると、そのポイントが杭打ちリストから削除され、杭打ちポイントリストが表示されます。

8. 次のポイントを選択し、この手順を繰り返します。

CSV/TXTファイルまたはほかのジョブからポイントを杭打ちするには

リンクファイルでポイントを杭打ちするには数々の方法があります; マップ に表示されたリンクポイントから行なったり、様々な方法で **杭打ちリストを作成** して行なったりします。

このセクションではCSV/TXTまたはリンクする必要のないジョブファイルから杭打ちリストを作成する方法を説明します:

1. メインメニューから「杭打ち / ポイント」を選択します。
2. 杭打ちリストモードになっていることを確認します:
 - 杭打ちポイントリストが表示されていればポイント杭打ちはリストから杭打ちモードになっています。
 - 「ポイント名」フィールドが表示されている場合は、ポイント杭打ちは単独ポイントの杭打ちモードになっています。「リスト」をタップしてリストから杭打ちモードに変更します。
3. 追加をタップし、「ファイルから選択」を選びます。
4. 杭打ちリストに追加するポイントを選択するファイルを選びます。以下のうちのいずれかを行ないます。
 - ファイルをタップする。
 - コントローラの矢印キーを使用してファイルを反転表示し、「承認」をタップします。
5. もし **測地の詳細設定** が有効になっている場合で、CSV または TXTファイルを選択している場合、リンクされているファイルのポイントがグリッドポイントかグリッド(ローカル)ポイントかを特定しなければなりません。
 - CSV/TXTファイルにあるポイントがグリッドポイントなら、「グリッドポイント」を選択します。
 - CSV/TXTファイルにあるポイントがグリッド(ローカル)ポイントなら、「グリッド(ローカル)ポイント」を選択してから、入力変換をを選択してグリッドポイントに変換します。
 - 変換を後で割り当てるために、「適用しない、後で定義する」を選択して「承認」をタップします。
 - 新規変換表示を作成するには、「新規変換の作成」を選択して「次へ」をタップします。そして **必要手順** を完了します。
 - 既存の変換表示を選択するためには、「変換の選択」を選択して、リストから変換表示を選び、「承認」をタップします。

6. 選択したファイルのポイントすべてがリスト表示されます。リストに追加するポイントを確認するには以下のうちのいずれかを行ないます:

- 「全て」をタップします。全ての名前の横にチェックマークが表示されます。
- ポイント名をタップします。選んだポイント名の横にチェックマークが表示されます。

メモ - CSV/TXT/JOBファイルのポイントで杭打ちリストにすでに含まれるものは表示されず、リストに再び追加することもできません。

7. 「追加」をタップしてポイントを杭打ちリストに追加します。
8. 杭打ちするポイントを選択するには、以下のうちのいずれかを行ないます:
 - ポイント名をタップする。
 - コントローラの矢印キーを使用してポイントを反転表示し、「杭打ち」をタップします。
9. 以下の1つを行います。
 - GNSS測量では:
 - アンテナ高がヌルの場合、「杭打ち」方法を**選択**し、「アンテナ高」を入力し、「まで観測」フィールドを適切に設定して「開始」をタップします。
 - アンテナ高が測量スタイルで設定されていた場合、または最近入力された場合には、アンテナ高の入力を求められることはありません。
アンテナ高を変更するには、ステータスバーでアンテナアイコンをタップし、表示される画面で新しい値を入力します。「承認」をタップします。
 - 一般測量では:
 - ターゲット高を変更するにはステータスバーでターゲットアイコンをタップし、アンテナ高フィールドをタップし、表示される画面で新しい値を入力します。「承認」をタップします。
10. **グラフィック表示** を使用して、ポイントにナビゲートします。
必要に応じて **設計高を編集** します。
11. ポイントが許容範囲内の場合、ポイントを測定します。
ポイントが保存されると、そのポイントが杭打ちリストから削除され、杭打ちポイントリストが表示されます。
12. 次のポイントを選択し、この手順を繰り返します。

GNSS杭打ち法

GNSS測量では、杭打ち方法を設定し、杭打ちナビゲーション情報の表示を制御します。

「杭打ち」フィールドで、ポイントを杭打ちします。以下の方法の1つを選択します。

- 「ポイントへ」 - 現在位置からの方向と一緒にポイントを杭打ちします。

- 「固定点から」 - 交差軌跡情報と他のポイントからの方向と一緒にポイントを杭打ちします。「始点」フィールドにポイント名を入力します。リストから選択するか、キー入力するか、この値を測定します。
- 「開始位置から」 - ナビゲートを開始する時に、交差軌跡情報と現在位置からの方向と一緒にポイントを杭打ちします。
- 「最後に杭打ちしたポイントから」 - 交差軌跡情報と、杭打ち・測定された最後のポイントからの方向を持つポイントを杭打ちします。使用されるのは **杭打ちした** ポイントです。設計ポイントではありません。
- 「方位角に相対的に」 - ポイントを交差軌跡情報とキー入力した方位角に相対的な方向にもとづいて杭打ちします。

メモ -

- 交差軌跡機能はこれから杭打ちされるポイントと後に続くポイントとの間のラインを増加させます: 固定ポイント、開始ポジション、最後に杭打ちしたポイント、または基準方位角。一般測量ソフトウェアはこのラインを表示し、杭打ちグラフィック画面で追加フィールド（「左へ」または「右へ」）がラインへのオフセットを示します。
- 「デルタ」フィールドが「ステーションとオフセット」に設定されている場合、「左へ」または「右へ」フィールドが「水平オフセット」フィールドと同じ情報を表示します。
- 「デルタ」が「ステーションとオフセット」に設定されており、「杭打ち」方法が「方位角に相対的に」に設定されている場合、「左へ」または「右へ」フィールドの代わりに「デルタ高（最後に）」杭打ちされたポイント・フィールドが表示されます。

アンテナ高がすでに入力されている場合は「杭打ち」方法を設定することができます。杭打ちポイントリスト画面のソフトキーの2列目から「オプション」をタップします。他のソフトキーを表示するには矢印をタップするか、またはシフトキーを押します。

設計高の編集

- 設計高はナビゲーションウィンドウの右下に表示されます。高度を編集するには矢印をタップします。編集した高度を再度読み込むには、「設計高」フィールドのポップアップメニューより「元の高度を読みこむ」を選択します。

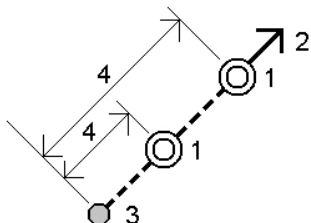
もしナビゲーションウィンドウに5列のナビゲーション情報が含まれている場合、「設計高」フィールドは表示されません。

- 杭打ちの後、使用された **杭打ちスタイルシート** によっては「杭打ちした通りのデルタ」画面で設計高を変更することができます。

ポイントのオフセット

杭打ちのオプション、ポイントまでを使用して杭打ちしている場合は、仰角とポイントからのオフセットによって定義されているオフセットポイントを杭打ちすることができます。最初のオフセットポイントと同じ仰角で二番目のオフセットポイントを定義することもできます。

1. ポイントへナビゲートするときは、グラフィック表示の二列目のソフトキーからオフセットをタップします。
2. オフセットオプションを使用することで、下の図に示されるように、ポイント(3)からの仰角が(2)で、オフセットが水平距離(4)のポイント(1)を杭打ちできます。



各オフセットポイントの標高は以下によって定義することができます。

- ポイントからのスロープ: 標高は、杭打ち用に選択されたポイントの標高からの勾配によって計算されます。
- ポイントからデルタ: 標高は、杭打ち用に選択されたポイントの標高からデルタによって計算されます。
- キー入力: 標高をキー入力します。

メモ - ポイントに標高がない場合、オフセットポイントの標高はキー入力してください。

3. 「承認」をタップします。
マップは選択されたポイントと最初のオフセットポイントを表示します。
4. **グラフィック表示** を使用して、オフセットポイントにナビゲートします。
5. ポイントが許容範囲内であれば測定します。
ポイントが復元されたらマップに戻ります。二番目のオフセットポイントが定義されている場合は、マップはそのポイントを表示するように更新されます。
6. **グラフィック表示** を使用して、オフセットポイントにナビゲートします。
二番目のオフセットポイントが測定され、保存されると、そのポイントが杭打ちリストから削除され、杭打ちポイントリストが表示されます。
7. 次のポイントを選択し、この手順を繰り返します。

ラインの杭打ち

RTK や一般測量でラインを杭打ちするには、

1. 以下の1つを行います。
 - メインメニューからくい打ち／ラインを選択した後、ラインの名称フィールドの横にあるポップアップ矢印をタップし、次を選択します:

- **一覧** — 選択すると、過去に定義されたラインの一覧が表示され、そこから選択できます。
- **2ポイント** — 選択すると、2ポイントからラインを定義できます。
- **方位角** — 選択すると、開始ポイントと方位角によってラインを定義できます。
- **マップから:**
 - ラインを定義する2点を選択し、マップをしばらく押し続けます。そのあとにメニューから**杭打ちライン**を選択します。
 - マップ上でラインをダブルタップします。
 - くい打ちするラインを選択した後、**杭打ち**をタップするか、マップをタップ & ホールドした後、メニューから**杭打ちライン**を選択します。

マップから杭打ちする線を選択する際は、開始点として指定したい線の終点辺りをタップします。すると、方向を示す矢印が線の上に描画されます。ラインの方向が間違っている場合はラインをタップして矢印を消し、正しい開始ポイントを再選択し、矢印が必要な方向に向くように選択します。またはマップを長押しし、メニューから**線の方向の反転**を選択します。

メモ - ラインがオフセットしている場合、ラインの方向が反転してもオフセットの方向は変わりません。

2. 「杭打ち」フィールドで、以下のオプションから1つを選択します。

- [ラインへ](#)
- [ライン上のステーション](#)
- [ステーション/ラインからのオフセット](#)
- [ラインからの斜面](#)
- [ラインからのステーション/スキューオフセット](#)

ライン上のステーション、線からのステーション/オフセットまたは線からのステーション/スキューオフセットで杭打ちする場合は、**ステー** および **ステ+ソフトキー** を使用し、杭打ちするステーションを選択するか、開始または終了ステーションを選択するためにステーションフィールドでポップアップ矢印をタップします。

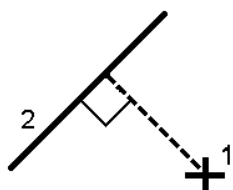
3. ラインの定義をレビューするには、**詳細**をタップします。
4. 「アンテナ・ターゲット高」と、杭打ちされるステーション(存在する場合)の値、その他の詳細(水平・垂直オフセットなど)を入力して、「開始」をタップします。
5. **グラフィック表示** を使用して、ポイントにナビゲートします。
6. ポイントが許容範囲内の場合は測定します。

ヒント

- チルトセンサ内蔵のGNSS受信機の使用時には：
 - 電子気泡管を表示するには「eBubble」をタップします
 - ポールが指定の **チルト許容範囲** 外の場合に警告するように測量スタイルを設定することができます
- 「オプション」をタップし、品質制御、精度、 **チルト設定** を行います。

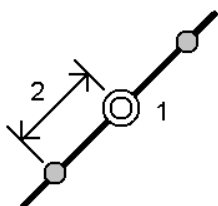
ラインへ

このオプションを使用することで、下図に示すように、定義済みライン (2) を基準にした測定者の現在地 (1) を測定できます。



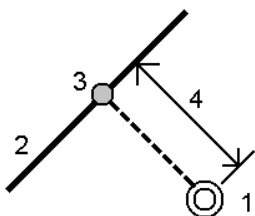
ライン上のステーション

このオプションを使用することで、下の図に示されるように、定義されたライン上のステーション (1) をラインに沿ってステーション間隔 (2) で杭打ちできます。



ステーション/ラインからのオフセット

このオプションを使用することで、下図に示すように、定義済みライン (2) 上にあり、水平距離 (4) によって左や右にオフセットされたステーション (3) に対して垂直なポイント (1) を杭打ちできます。ポイントの設計標高は、選択されたステーション地点のラインの標高と同じです。



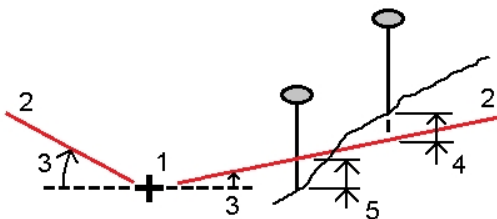
ラインからの斜面

このオプションを使用することで、下図に示すように、定義されたライン (1) の両側で定義されたスロープ (2) を基準に、測定者の現在地を測定できます。各スロープは、異なる勾配 (3) を用いて定義可能です。

「左勾配」フィールドと「右勾配」フィールドを使用して、以下の方法の1つで勾配のタイプを定義します。

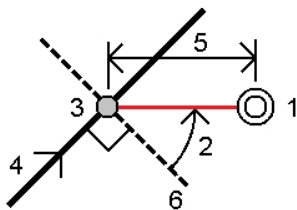
- 水平と垂直距離
- 勾配と斜距離
- 勾配と水平距離

ソフトウェアは、ラインや鉛直距離を基準とした測定者の現在位置を、勾配への切土 (4) または盛土 (5) として報告します。



ラインからのステーション/スキューオフセット

このオプションを使用することで、下図に示すように、定義済みライン (4) 上にあり、スキュー距離 (5) によって左や右にオフセットされたステーション (3) からのスキュー (2) 地点にあるポイント (1) を杭打ちできます。スキューは、線までの前方または後方へのデルタ角度によって、杭打ちを行っているライン (6) に対して直角に定義することができます。もう一つの方法として、スキューを方位角によって定義することもできます。図は、前方へのスキューおよび右側へのオフセットによって定義されたポイントを示しています。



ポイントの標高は下記によって定義できます:

- 線からのスロープ: - 標高は、入力済みステーション地点にある線の標高からのスロープによって計算されます。
- 線からのデルタ: - 標高は、入力済みステーション地点にある線の標高からのデルタによって計算されます。
- キー入力: - 標高はキー入力します。

メモ - ラインに標高が存在しない場合、ポイント標高をキー入力することができます。

円弧の杭打ち

RTK や一般測量で円弧を杭打ちするには、以下の手順を実行してください。

1. 次のいずれかを実行します:

- メインメニューから、「くい打ち／弧」を選択した後、弧の名称フィールドの横にあるポップアップ矢印をタップし、リストを選択して選択元となる以前に定義した弧の一覧を表示します。
- マップから、杭打ちする円弧を選択します。「杭打ち」をタップするか、またはマップ上をしばらく押し続けてメニューから「杭打ち」を選択します。

くい打ちする弧を選択する際は、開始点として指定したい弧の終点辺りをタップします。すると、方向を示す矢印が弧の上に描画されます。円弧の方向が間違っている場合は円弧をタップして矢印を消し、正しい一端を再選択し、矢印が必要な方向に向くように選択します。またはマップを長押しし、メニューから「円弧の方向の反転」を選択します。

メモ - オフセット方向は、円弧の方向が反転しても入れ替わりません。

2. 「杭打ち」フィールドで、以下のオプションから1つを選択します。

- [円弧へ](#)
- [円弧上のステーション](#)
- [ステーション/円弧からのオフセット](#)
- [円弧からの斜面](#)
- [円弧からのステーション/スキューオフセット](#)
- [円弧の交点](#)
- [円弧の中点](#)

「円弧上のステーション」、「円弧からのステーション/オフセット」または「円弧からのステーション/スキューオフセット」でくい打ちする場合は、「ステ-」および「ステ+」ソフトキーを使用し、くい打ちするステーションを選択するか、開始または終了ステーションを選択するためにステーションフィールドでポップアップ矢印をタップします。

3. 弧の定義をレビューするには、[詳細](#)をタップします。
4. 「アンテナ・ターゲット高」と、杭打ちされるステーション(存在する場合)の値、その他の詳細(水平・垂直オフセットなど)を入力して、「開始」をタップします。
5. [グラフィック表示](#)を使用して、ポイントにナビゲートします。
6. ポイントが許容範囲内の場合は測定します。

ヒント

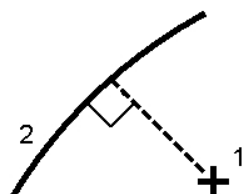
- チルトセンサ内蔵のGNSS受信機の使用時には:
 - 電子気泡管を表示するには「[eBubble](#)」をタップします
 - ポールが指定の [チルト許容範囲](#) 外の場合に警告するように測量スタイルを

設定することができます

- 「オプション」をタップし、品質管理、精度および **チルト設定** を行います。

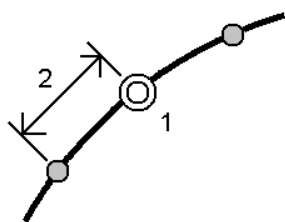
円弧へ

このオプションを使用することで、下図に示すように、定義済み円弧 (2) を基準にした測定者の現在地 (1) を測定できます。



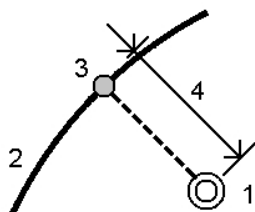
円弧上のステーション

このオプションを使用することで、下の図に示されるように、定義された円弧上のポイント (1) を、円弧に沿ってステーション間隔 (2) で杭打ちできます。



ステーション/円弧からのオフセット

このオプションを使用することで、下図に示すように、定義済み円弧 (2) 上にあり、水平距離 (4) によって左や右にオフセットされたステーション (3) に対して垂直なポイント (1) を杭打ちできます。ポイントの設計標高は、選択されたステーション地点の円弧の標高と同じです。



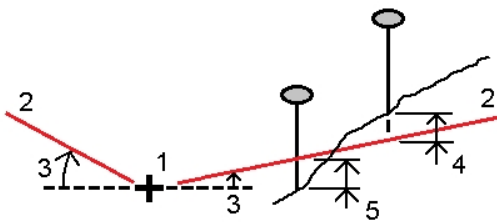
円弧からの斜面

このオプションを使用することで、下図に示すように、定義された円弧 (1) の両側で定義されたスロープ (2) を基準に、測定者の現在地を測定できます。各スロープは、異なる勾配 (3) を用いて定義可能です。

「左勾配」フィールドと「右勾配」フィールドを使用して、以下の方法の1つで勾配のタイプを定義します。

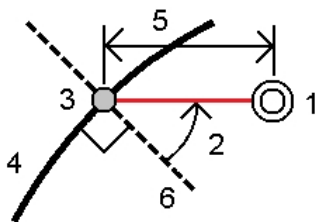
- 水平と垂直距離
- 勾配と斜距離
- 勾配と水平距離

ソフトウェアは、円弧や鉛直距離を基準とした測定者の現在位置を、勾配への切土 (4) または盛土 (5) として報告します。



円弧からのステーション/スキューオフセット

このオプションを使用することで、下図に示すように、定義済み円弧 (4) 上にあり、スキュー距離 (5) によって左や右にオフセットされたステーション (3) からのスキュー (2) 地点にあるポイント (1) を杭打ちできます。スキューは、線までの前方または後方へのデルタ角度として、杭打ちを行っている円弧 (6) に対して直角に定義することができます。もう一つの方法として、スキューを方位角によって定義することもできます。図は、前方へのスキューおよび右側へのオフセットによって定義されたポイントを示しています。



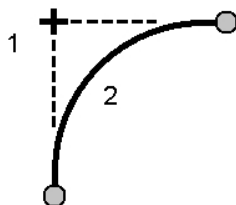
ポイントの標高は下記によって定義できます:

- 円弧からのスロープ: 標高は、入力済みステーション地点にある円弧の標高からのスロープによって計算されます。
- 円弧からのデルタ: 標高は、入力済みステーション地点にある円弧の標高からのデルタによって計算されます。
- キー入力: - 標高はキー入力します。

メモ - 円弧に標高が存在しない場合、ポイント標高をキー入力することができます。

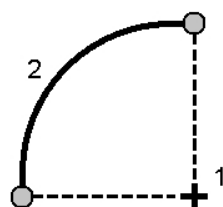
円弧の交点

このオプションを使用することで、下の図に示されるように、円弧(2)の交点(1)を杭打ちできます。



円弧の中点

このオプションを使用することで、下の図に示されるように、定義された円弧(2)の中点(1)を杭打ちできます。



線形の杭打ち

一般測量ソフトウェアは、ポリラインとしても知られている線形の作成、オフセットや線形の杭打ちなどをサポートしています。

線形には、常に水平要素が含まれ、鉛直要素はオプションです。線形を編集するときには、水平要素と鉛直要素を別々に編集することができます。しかし、水平線形を編集した場合は、鉛直線形も編集が必要かどうか必ずチェックしてください。

メモ - テンプレート、片勾配、拡張記録などを含むオプションを持つ道路を作成または編集するには、道路ソフトウェアを使用します。道路ソフトウェアの更に詳しい情報は、<http://apps.trimbleaccess.com/Trimble/Roads>をご参照下さい。

以下の方法で、線形の選択、新規作成または杭打ちを行います：

- ポイント名範囲のキー入力
- グラフィック表示内で1つまたは複数のポリ他院を選択します。
- 杭打ちメニューから既存の線形を選択する
- マップから既存線形（RXLまたはLandXML）を選択します。
- マップ内の一連のポイントの選択。
- ポイントやライン、円弧、ポリラインまたはマップ内の線形の組み合わせを選択する。

ヒント - 他のフォルダからリストにファイルを追加するには、「追加」をタップして、ファイルを選択して追加します。

ポイント名範囲のキー入力により、線形を新規作成

1. メインメニューから「杭打ち / 線形」を選択します。

既存の線形を杭打ちしたり、新しい線分をキー入力したりすることができます。もし「ポイントの範囲」フィールドが見えない場合、「新規」をタップし、新しい線形を入力します。

2. ポイント名を入力し、線形を定義します。

以下の名前前の範囲テクニックがサポートされています：

入力	結果
1, 3, 5	ラインをポイント1から3、そして5の間に作成します。
1-10	1から10のまでのすべてのポイントの間にラインを作成します。
1, 3, 5-10	ポイント1から3、そして5まで作成し、5から10まで通してラインを作成します。
1(2)3	ポイント1から2を経由して3までの間に円弧を作成します。
1(2,L)3	2 (中心点)、L (左)またはR(右)により、 ポイント1から3の間に、ポイント2を半センタポイントとして 左側 に円弧を作成します。
1 3	1 から3の間に、半径=100、L(左) またはR(右)、L(大)またはS(小)により、 左側 に 小さい 円弧をポイント1から3の間に、半径100のの円弧を作成します。

3. 線形を保存するには、「線分の保存」チェックボックスを有効にし、「線形の名前」を入力し、「ストリング名」(必要な場合のみ)のほか、「開始ステーション」および「ステーション間隔」を入力します。そして「次へ」をタップします。

これで杭打ちに移ります。

線形は、RXLファイルで保存されます。線形を保存すると、再度杭打ちや、マップ内での確認、他のジョブや他のコントローラとの共有が簡単にできるようになります。

ヒント - 線形をオフセットするには、「オフセット」をタップします。

4. 線形は以下の方法で杭打ちできます。


線形まで

線形上のステーション

線形からのサイドスロープ

ステーション/線形からのスキューオフセット

DXF、STRまたはSHPファイルからのポリラインの杭打ち

1. メインメニューより、「マップ」をタップします。2Dマップ内で、上向き矢印をタップして表示されるソフトキーにアクセスしてから、さらに「レイヤー」をタップします。3Dマップ内で、をタップしてから、さらに「レイヤー」を選択します。
2. ファイル名を一度タップすると可視状態になります。もう一度タップすると選択可能になります。
をタップすると、DXFまたはSTRファイル内でレイヤーを拡大したり、各レイヤーを見える状態、そして選択可能な状態にすることができます。
3. 「承諾」をタップして選択を確定し、マップに戻ります。
4. 杭打ちをするポリラインをタップします。
始点にしたいポリラインの終わりの部分をタップします。
5. ポリライン/線形の杭打ちをするには：
 - 「杭打ち」をタップするか、マップ画面をタップ&ホールドすると、「線形の杭打ち」を選択できます。これにより、「線形の杭打ち」に直接移動できます。
 - マップ画面上でタップアンドホールドし、作成 / オフセット線形を作成します。フィールドに必要事項を入力して「次へ」をタップします。この時点で、以下のうち少なくとも一つを行うことができます：
 - ポリラインの杭打ち
 - ポリラインを線形として保存
 - 線形のオフセットと杭打ち
 - オフセットした線形を保存
 - オフセットした線形の保存と頂点の各節点の保存
 - 線形の杭打ちまたはオフセット

DXF、STRまたはSHPファイルより直接ポリラインを杭打ちすることができますが、全てのポリラインは、コントローラ保存時に杭うち用に線形に変換されます。

6. 線形は以下の方法で杭打ちできます。

線形まで

線形上のステーション

線形からのサイドスロープ

ステーション/線形からのスキューオフセット

杭打ちメニューから既存の線形を選択する

ノート - LandXML線形を杭打ちするには、それをマップから選択する必要があります。
RXLからの既存の線形や、マップから選択されたLandXMLファイルの杭打ちを参照してください。

1. メインメニューから「杭打ち / 線形」を選択します。
2. 杭打ちする線形を選択し、「次へ」をタップします。

杭打ちメニューを出るときに、メイン一般測量メニューではなく、ファイルの選択画面に戻るようソフトウェアを設定するには、オプションをタップしてます。

3. 線形は以下の方法で杭打ちできます。


線形まで

線形上のステーション

線形からのサイドスロープ

ステーション/線形からのスキューオフセット

RXLからの既存の線形や、マップから選択されたLandXMLファイルの杭打ち

1. メインメニューより、「マップ」をタップします。2Dマップ内で、上向き矢印をタップして表示されるソフトキーにアクセスしてから、さらに「レイヤー」をタップします。3Dマップ内で、をタップしてから、さらに「レイヤー」を選択します。
2. ファイル名を一度タップすると可視状態になり、もう一度タップすると選択可能状態になります。
3. 「承諾」をタップして選択を確定し、マップに戻ります。
4. 杭打ちをしたい線形をタップします。

線形の向きは、作成時に定義され、変更することはできません。

5. 線形を杭打ちするには：
 - 「杭打ち」をタップするか、マップ画面をタップ&ホールドすると、「線形の杭打ち」を選択できます。これにより、「線形の杭打ち」に直接移動できます。
 - マップ画面上でタップアンドホールドし、作成 / オフセット線形を作成します。フィールドに必要事項を入力して「次へ」をタップします。この時点で、以下のうち少なくとも一つを行うことができます：
 - ポリラインの杭打ち
 - ポリラインを線形として保存
 - 線形のオフセットと杭打ち
 - オフセットした線形を保存
 - オフセットした線形の保存と頂点の各節点の保存
 - 線形の杭打ちまたはオフセット

6. 線形は以下の方法で杭打ちできます。

線形まで

線形上のステーション

線形からのサイドスロープ

ステーション/線形からのスキューオフセット

マップから選択されたポイントによって定義された線形の杭打ち

1. メインメニューより、「マップ」をタップします。
2. 線形を定義するポイントを選択します。
3. 線形を杭打ちするには：
 - マップ画面をタップ&ホールドすると、「線形の杭打ち」を選択できます。これにより、「線形の杭打ち」に直接移動できます。
 - マップ画面上でタップアンドホールドし、**作成 / オフセット線形**を作成します。フィールドに必要事項を入力して「次へ」をタップします。この時点で、以下のうち少なくとも一つを行うことができます：
 - ポリラインの杭打ち
 - ポリラインを線形として保存
 - 線形のオフセットと杭打ち
 - オフセットした線形を保存
 - オフセットした線形の保存と頂点の各節点の保存
 - 線形の杭打ちまたはオフセット
4. 線形は以下の方法で杭打ちできます。

線形まで

線形上のステーション

線形からのサイドスロープ

ステーション/線形からのスキューオフセット

メモ - LandXML線形を杭打ちするには、それをマップから選択する必要があります。RXLからの既存の線形や、マップから選択されたLandXMLファイルの杭打ちを参照してください。

線形のオフセット

オフセット線形の作成時、保存せずにその線形を杭打ちしたり、または線形に名前を付けてRXLファイルとして保存したりすることもできます。水平線形の頂点の節点を作成、保存することもできます。

1. 線形をオフセットするには、「オフセット」をタップします。
2. オフセット距離を入力します。左にオフセットさせる場合は、マイナスの値を入力します。
3. オフセットした線形を保存するには、「線形の保存」のチェックボックスを有効にし、「線形の名前」を入力し、「ストリング名」（必要な場合のみ）を入力した後、「次へ」をタップします。線形はRXLファイルとして保存されます。
4. オフセットされた線形の頂点を保存するには、「節点のポイントの保存」のチェックボックスを有効にし、必要に応じて「始点の名前」、「コード」を入力した後、「次へ」をタップします。

「線形の保存」チェックボックスが有効の場合、「次へ」を選択すると、その線形が保存され、杭打ちに進みます。線形を杭打ちせずに保存するには「保存」をタップします。閉合結果を保存するには、「保存」を押します。

5. 線形は以下の方法で杭打ちできます。

線形まで

線形上のステーション


線形からのサイドスロープ

ステーション/線形からのスキューオフセット

元の線形の水平ジオメトリと鉛直ジオメトリが一致し、鉛直ジオメトリがポイントのみで構成されている場合、オフセットされた線形には鉛直要素が含まれます。オフセットされた鉛直ジオメトリは、曲線を含むことができません。線形の鉛直ジオメトリがオフセットできない場合は、オフセットされた線形には水平要素のみ存在します。スパイラルが含まれる線形はオフセットできません。

DTMを基準にした杭打ち

DTMを基準に、線形の杭打ちを行うことができます。水平ナビゲーションは線形に相対的ですが、表示される切り/盛りデルタ値は選択されたDTMに対する値です。

1. メインメニューから、「杭打ち/線形」を選択してから、杭打ちする線形を選択します。
2. 「オプション」をタップし、表示グループ内でDTMを選択してから、「DTMに相対的に切り/盛りを表示」を設定します。必要に応じて、DTMに対する鉛直オフセットを指定します。をタップし、オフセットの適用方法（DTMに対して垂直または直角）を選択します。

メモ -

- 表示された切り/盛り値の見出しは、「V. dist DTM」（鉛直距離DTM）に変わります。
- 水平工事オフセットが適用される場合、報告される切り/盛り値は、杭打ちに選択された位置のDTMに対してであり、現在地のDTMに対してではありません。

ステーションに使用される略語

一般測量 ソフトウェアの「ステーションング」フィールド・ポップアップメニューでは以下の略語を使用します。

略語	意味	略語	意味
CS	曲線からスパイラル	SS	スパイラルからスパイラル
PC	曲率ポイント(接線から曲線)	ST	スパイラルから接線
PI	交点	TS	接線からスパイラル
PT	接線ポイント(曲線から接線へ)	VCE	鉛直曲線終了
AS	線形開始	VCS	鉛直曲線開始
AE	線形終了	VPI	鉛直交点
SC	スパイラルから曲線へ	XS	定間隔セクション
Hi	鉛直曲線高ポイント	Lo	鉛直曲線低ポイント

Staking out to the alignment

1. In the *Stake* field, select *To the alignment*.
2. If required, enter a value in the *Construction offset* field.
3. To change target or antenna heights, tap the target icon in the status bar.
4. Tap *Stakeout* and then use either the plan or *cross section* graphical display to navigate relative to the alignment.

A dashed green line is drawn at a right angle from your current position to the alignment.

The graphical display shows the:

- Elevation of your current position (shown in blue)
- Design elevation of the computed position
- Construction offset value

The base of the screen displays the navigation deltas.

Tips

- To select the delta display, tap the arrow to the left of the navigation deltas.
- Tap *Options* for further delta display options.
- To view the *cross section* of your current position, tap the icon at the bottom right of the graphics window. Alternatively, press the [Tab] key on the controller to switch between the plan view and the cross section view.

- To access the status bar while the graphics window is in widescreen mode, tap the arrow on the far right of the screen. The status bar appears for approximately three seconds, after which time the window returns to widescreen.
- To change the widescreen mode tap and hold in the graphics window and then select *Widescreen*.

5. Measure the position.

Tips

- When using a GNSS receiver with an in-built tilt sensor, you can:
 - tap *eBubble* to display an electronic bubble
 - configure the survey style to prompt a warning when the pole is outside a specified *Tilt tolerance*
- Tap *Options* to configure the quality control, precision, and *tilt settings*.

ストリング上にステーションを杭打ちする

1. 「杭打ち」フィールドで、「線形上のステーション」を選択します。
2. 杭打ちをするには「ステーション」を選択し、「ステーション間隔」を指定します。
以下の方法のいずれかでステーションを選択できます：
 - 「ステーションング」フィールドのポップアップリストから選択します。
 - 値をキー入力します。
 - 「Sta+」または「Sta-」をタップして、次または前のステーションを選択します。
3. 必要に応じて、「オフセット」と入力します。
4. 設計高を編集するには、上矢印をタップします。編集された高度をリロードするには、「設計高」フィールドのポップアップメニューから「元の高度をリロード」を選択します。
メモ- 杭打ちのために選択した位置に標高がない場合は、**設計標高** が使用できません。標高をこのフィールドに入力します。
5. 必要に応じて、**工事オフセット** フィールドに値を入力します。
6. ターゲットやアンテナ高を変更するには、ステータスバーのターゲットアイコンをタップします。
7. 「杭打ち」をタップし、平面図または **横断面** グラフィック表示を使用しポイントまでナビゲートします。

グラフィックディスプレイは以下の項目を表します：

- ステーション値
- オフセット
- 現在地の高度青く表示)
- 現在地での道路の高度設計 (編集後は赤で表示)
- 工事オフセット値

スクリーン下部にはナビゲーションデルタが表示されます。

ヒント

- デルタ表示を選択するには、ナビゲーションデルタの左側の矢印をタップします。
 - さらにデルタ表示オプションを表示する場合は「オプション」をタップします。
 - 現在地の **横断面** を表示するには、グラフィック表示右下のアイコンをタップします。または、コントローラの「タブ」キーを押して平面図と断面図を切り替えます。
 - グラフィックウィンドウがワイドスクリーン・モードで表示されている時にステータス・バーにアクセスする場合、画面右端に表示されている矢印をタップすると、ステータスバーが3秒間表示され、その後ワイドスクリーンに戻ります。
 - ワイドスクリーン・モードを変更するには、グラフィックスウィンドウで長押ししてから「ワイドスクリーン」を選択して下さい。
8. ポイントが許容範囲内の場合は測定します。

ヒント

- チルトセンサ内蔵のGNSS受信機の使用時には:
 - 電子気泡管を表示するには「eBubble」をタップします
 - ポールが指定の **チルト許容範囲** 外の場合に警告するように測量スタイルを設定することができます
- 「オプション」をタップし、品質制御、精度、 **チルト設定** を行います。

線型からサイドスロープを杭打ちする

1. 「杭打ち」フィールドで、「道路からのサイドスロープ」を選択します。
2. 「ストリング名」フィールドに値を入力します。(このステップの実行は任意です。)

ヒント - 「ストリング名」フィールドに入力された注釈はサイドスロープの最後に割り当てられ、杭打ち中に表示されます。

3. 杭打ちをするには「ステーション」を選択し、「ステーション間隔」を指定しま

す。

以下の方法のいずれかでステーションを選択できます：

- 「ステーションング」フィールドのポップアップリストから選択します。
 - 値をキー入力します。
 - 「Sta+」または「Sta-」をタップして、次または前のステーションを選択します。
4. ヒンジを定義するには、 **ヒンジ導出** 方法を選択して、該当フィールドに記入します。
- メモ** - 線形が平面線形のみから構成される場合に利用できるヒンジ導出方法は「オフセットと標高」だけです。
5. **サイドスロープ** を定義するには、「切土斜面」と「盛土斜面」、「切土する側溝幅」フィールドに、適切な値を入力します。
- メモ** - 切土・盛土斜面は正の値で示されます。
- ヒント** - サイドスロープを切りまたは盛り斜面のみで定義するには、他の勾配値のフィールドを「?」にします。
6. 必要に応じて、 **工事オフセット** フィールドに値を入力します。
7. ターゲットやアンテナ高を変更するには、ステータスバーのターゲットアイコンをタップします。
8. 「杭打ち」を押して、平面図または **横断面** グラフィック表示を使用しポイントまでナビゲートします。

グラフィックディスプレイは以下の項目を表します：

- ステーション値
- オフセット
- 現在地に定義された側方勾配（青く表示）
- 側方勾配の設計
- 現在地の高度青く表示）
- 工事オフセット値

スクリーン下部にはナビゲーションデルタが表示されます。

現在位置がターゲットから3m以内にある時には、平面図ビューのグラフィック表示は、現在位置と一緒にターゲットを表示します。破線が表しているのは、側方キャッチポジション(側方勾配が接地するポイント)から側方勾配ヒンジポジションを結ぶ線です。

ヒント

- デルタ表示を選択するには、ナビゲーションデルタの左側の矢印をタップします。

- さらなるデルタ表示オプションを表示する場合は「オプション」をタップします。
- 現在地の **横断面** を表示するには、グラフィック表示右下のアイコンをタップします。または、コントローラの「タブ」キーを押して平面図と横断面図を切り替えます。
- グラフィックウィンドウがワイドスクリーン・モードで表示されている時にステータス・バーにアクセスする場合、画面右端に表示されている矢印をタップすると、ステータスバーが3秒間表示され、その後ワイドスクリーンに戻ります。
- ワイドスクリーン・モードを変更するには、グラフィックスウィンドウで長押ししてから「ワイドスクリーン」を選択して下さい。
- 現在位置がターゲットから3m以内にある時には、平面図ビューのグラフィック表示は、現在位置と一緒にターゲットを表示します。破線が表しているのは、側方キャッチポジション(側方勾配が接地するポイント)から側方勾配ヒンジポジションを結ぶ線です。

9. ポイントが許容範囲内の場合は測定します。

ヒント

- チルトセンサ内蔵のGNSS受信機の使用時には：
 - 電子気泡管を表示するには「**eBubble**」をタップします
 - ポールが指定の **チルト許容範囲** 外の場合に警告するように測量スタイルを設定することができます
- 「オプション」をタップし、品質制御、精度、 **チルト設定** を行います。

メモ -

- 工事オフセットを持つ **キャッチポイント** を杭打ちする場合、最初にキャッチポイントにナビゲートしてから「適用」をタップして、工事オフセットを適用します。現在位置からオフセットを適用するように求められます。キャッチポジションにいないときは「いいえ」を選択し、キャッチポジションにナビゲートしてから再び「適用」をタップします。

キャッチポジションと工事オフセットを保存したい場合は、**工事オフセット** を参照してください。

- 適切なヒンジポジションを杭打ちするには、「選択 >>」をタップして、「ヒンジポイント(切土)」または「ヒンジポイント(盛土)」オプションのどちらかを選択します。

線形からのスキューオフセット地点でステーションを杭打ちする

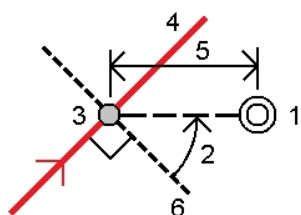
1. 「杭打ち」フィールドで、「線形からのステーション/スキューオフセット」を選択します。
2. 杭打ちをするには「ステーション」を選択し、「ステーション間隔」を指定します。

以下の方法のいずれかでステーションを選択できます：

- 「ステーションニング」フィールドのポップアップリストから選択します。
- 値をキー入力します。
- 「Sta+」または「Sta-」をタップして、次または前のステーションを選択します。

3. スキューとオフセットの値を入力します。

下図に示す通り、杭打ちするポイント (1) は、ステーション (3) から、オフセット (5) (スキュー (2) に沿って) によって定義されます。スキューは、線までの前方または後方へのデルタ角度によって (6)、杭打ちを行っている線形に対して直角 (4) に定義することができます。もう一つの方法として、スキューを方位角によって定義することもできます。図に示すポイントは、前方へのスキューと右側へのオフセットによって定義されています。



4. ポイントの標高は下記によって定義できます：

- 線形からのスロープ: 標高は、入力済みステーション地点にある線形の標高からのスロープによって計算されます。
- 線形からのデルタ: 標高は、入力済みステーション地点にある線形の標高からのデルタによって計算されます。
- キー入力: 標高はキー入力します。

メモ - 線形が水平線形のみを有する場合、ポイントの標高は、キー入力のみによって定義可能です。

5. 必要に応じて「工事オフセット」フィールドに値を入力します。

メモ - 計算によって出された位置が線形の起点よりも前にあったり、その終点よりも後ろにあるときは、ポイントを杭打ちすることはできません。

6. ターゲットやアンテナ高を変更するには、ステータスバーのターゲットアイコンをタップします。

7. 「杭打ち」をタップし、ポイントへナビゲートします。

グラフィックディスプレイは以下の項目を表します：

- ステーション値
- スキューオフセットとデルタ角度／方位角
- 現在地の高度青く表示)

- 選択された位置の設計標高
- 工事オフセット値

スクリーン下部にはナビゲーションデルタが表示されます。

ヒント

- デルタ表示を選択するには、ナビゲーションデルタの左側の矢印をタップします。
- さらなるデルタ表示オプションを表示する場合は「オプション」をタップします。
- スキューオフセット地点でステーションを杭打ちする際は、横断面ビューは表示できません。
- グラフィックウィンドウがワイドスクリーン・モードで表示されている時にステータス・バーにアクセスする場合、画面右端に表示されている矢印をタップします。ステータスバーが約3秒間表示され、その後、画面がワイドスクリーンに戻ります。
- ワイドスクリーン・モードを変更するには、グラフィックスウィンドウで長押ししてから「ワイドスクリーン」を選択して下さい。

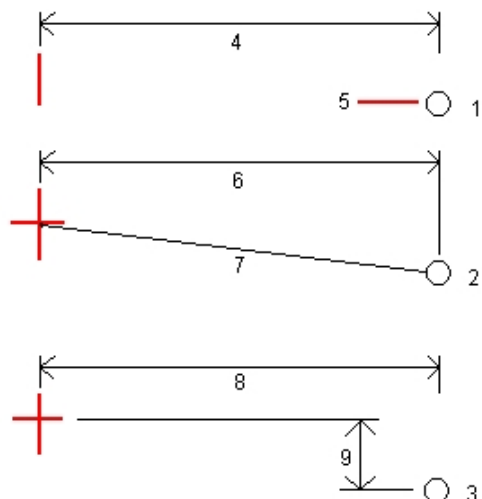
8. ポイントが許容範囲内の場合は測定します。

ヒント

- チルトセンサ内蔵のGNSS受信機の使用時には：
 - 電子気泡管を表示するには「[eBubble](#)」をタップします
 - ポールが指定の [チルト許容範囲](#) 外の場合に警告するように測量スタイルを設定することができます
- まだ品質管理、精度、[チルト設定](#) を設定をするには「オプション」をタップします。

ヒンジ導出方法

下図は3通りのヒンジ導出方法を説明しています。



上の図内の番号の解説

- 1 オフセットと高さ — 平面線形からのオフセット(4)と、ヒンジポジションの高さ(5)を入力します。
- 2 オフセットと勾配 — 平面線形からのオフセット(6)と、平面・縦断線形の交点からヒンジポジションへの勾配値(7)を入力します。
- 3 オフセットと垂直距離 — 縦断線形からのオフセット(8)と、平面・縦断線形の交点からヒンジポジションへの垂直距離(9)を入力します。

横断面表示

横断面は、ステーション番号が大きくなっていく方向を向いて表示されます。現在位置とターゲットが表示されます。ターゲットに対して工事オフセットが指定されている場合、小さな一重円は選択した位置を示し、二重円は指定工事オフセットに従って調整された選択位置を示します。工事オフセットは緑のラインで示されます。

工事オフセットの指定

杭打ちを行うポジションは、以下の方法でオフセットすることができます。

- 水平オフセット
- 垂直オフセット

工事オフセットは緑の線としてグラフィック表示されます。二重円は指定された工事オフセットに対して調整された選択位置を示します。

ヒント

- 工事オフセットは、ジョブに固有です。ある線形に指定されている工事オフセットは、異なるジョブからアクセスしたときには同じ線形には使用されません。
- 工事オフセットは、線形に固有ではありません。ある線形に指定されている工事オフセットは、同じジョブ内にある全ての線形に使用されます。
- 工事オフセットは、測量セッションに固有ではありません。ある線形に指定されている工事オフセットは、後の測量セッションにも使用されます。


水平工事オフセット

線形上のステーションや、線形からのスキューオフセット位置にあるステーションを杭打ちする際は、次に該当するポイントに水平工事を適用できます。

- 負の数値が、線形の左側へポイントをオフセットする。
- 正の数値が、線形の右側へポイントをオフセットする。

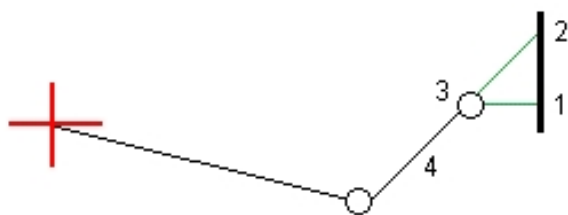
線形からの局オフセットや、サイドスロープをくい打ちする際、次に該当するポイントに水平工事を適用できます。

- 負の数値が、線形に近づく形でポイントをオフセットする（内）。
- 正の数値が、線形から離れる形でポイントをオフセットする（外向き）。

キャッチポイントの杭打ち時には、アドバンスド・ポップアップ矢印を使用して、次のオフセットを適用するか指定します：

- 水平
- 断面における前要素の勾配

下の図は、キャッチポイント (3) に適用される、水平オフセット (1)、勾配前オフセット (2) を示しています。勾配前オプションでは、オフセットの勾配は、サイドスロープ (4) によって定義されます。図の「垂直オフセット」値は「0.000」です。



メモ -


- ポイントがゼロオフセットを持つ場合には、以前のテンプレート要素の勾配値で工事水平オフセットを適用することはできません。
- 線形からのスキューオフセット位置にあるステーションを杭打ちする際は、線形に対して直角ではなく、スキューに沿う形で、水平工事オフセットが適用されます。

- サイドスロープオフセットに工事オフセットが自動的に適用されることはありません。詳細に関しては、[キャッチポイント](#) をご参照ください。
- サイドスロープを杭打ちするとき、キャッチポジションを測定 **かつ** 保存したい場合は、「キャッチと工事オフセット両方を保存」チェックボックスにチェックを入れます。

垂直工事オフセット

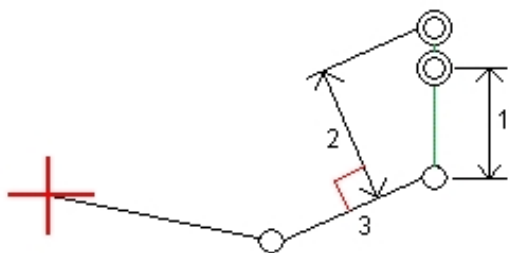
次に該当する地点には、鉛直工事オフセットを適用できます。

- 負の値はポイントを垂直下方向にオフセットします。
- 正の値はポイントを垂直上方向にオフセットします。

「垂直オフセット」フィールドにおける、線形からのサイドスロープの杭打ち時には、アドバンスド・ポップアップ矢印を使用して、オフセットを適用するか指定します。

- 垂直
- 杭打ちされるポイントの前の断面の要素に垂直

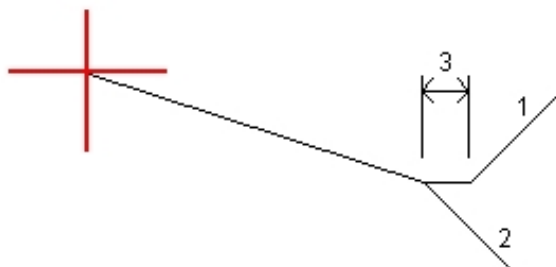
下の図は、垂直に適用された垂直オフセット (1) と、サイドスロープ (3) に垂直に適用される垂直オフセット (2) を示しています。



サイドスロープの指定

サイドスロープは、切土斜面(1)、盛土斜面(2)、切土する側溝幅によって定義されます。

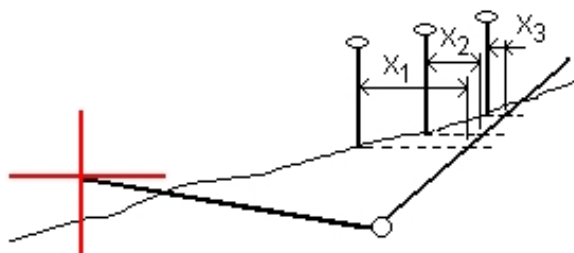
下の図は、サイドスロープを示しています。



キャッチポイント

キャッチポイント(Catch Point)は、設計サイドスロープ(side slope)と地面が交差するポイントです。

既存の地表面とサイドスロープの実際の交差位置であるキャッチポイントは、反復して(繰り返して)測定されます。一般測量ソフトウェアは、下の図に示されるように、現在位置を通過する水平面の交点と、切土か盛土、サイドスロープのどちらかとの交点を算出します。 x_n は「右へ/左へ」の値です。



平面図表示でのグラフィック表示は、計算されたキャッチポジションを表示します。計算された勾配値(青色)と設計勾配値はスクリーンの最上部に表示されます。

現在地の **横断面** を表示するには、グラフィック表示右下のアイコンをタップします。または、コントローラの「タブ」キーを押して平面図と断面図を切り替えます。

横断面は、ステーション番号が大きくなっていく方向を向いて表示されます。現在位置と計算されたターゲットが表示されます。ヒンジ・ポジションから現在位置まで青い線が引かれ、計算された勾配を示します。

キャッチポイントに工事オフセットが指定されている場合には、それは横断面表示で緑の線として表示されます。小さな一重円は計算されたキャッチポジションを示し、二重円は指定工事オフセットに対して調整された選択位置を示します。工事オフセットはその適用後にしか現れません。

「杭打ちデルタの確定」(または「ジョブをレビュー」)画面から「**レポート**」をタップすると、「キャッチポイントデルタ・レポート」が表示されます。

「選択」ソフトキー

「選択」ソフトキーを使用すると、サイドスロープの杭打ちに関連する以下のオプションを使用することができます。

オプション	説明
キャッチポイント(自動)	一般測量ソフトウェアは、地面と交差するサイドスロープ(切土・盛土)を選択します。これが標準設定オプションです。
キャッチポイント(切土)	サイドスロープを切土サイドスロープとして固定します。
キャッチポイント(盛土)	サイドスロープを盛土サイドスロープとして固定します。
ヒンジポイント(切土)	切土サイドスロープの基線を杭打ちします。テンプレートが側溝オフセットを含む場合、これがヒンジポイントの最も直接的

オプション	説明
ヒンジポイント(盛土)	盛土サイドスロープの開始部を杭打ちします。

キャッチポイント杭打ちデルタ

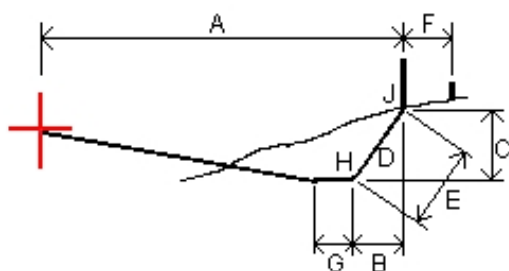
「杭打ち」オプションの「保存前に表示」チェックボックスにチェックが入っている場合、ポイントを保存する前に「杭打ちしたデルタ確認」スクリーンが表示されます。

一般測量 ソフトウェアは、ユーザー定義可能な杭打ちレポートに対応しており、「保存前に表示」が選択されているときに表示される「杭打ちしたデルタを確認」画面の杭打ち詳細の表示形式を設定することができます。詳細については、[杭打ちしたポイントの詳細](#)をご参照ください。

メモ - 「ヒンジへの斜距離+工事オフセット」フィールドの値は、指定したすべての工事オフセット値を含み、ヒンジから杭打ちされた位置までの斜距離を報告します。水平工事オフセットが指定されていないか、水平工事オフセットが水平に適用される場合の値はヌル(?)です。

ヒント - レポート]をタップすると、「キャッチポイントデルタ レポート」スクリーンが表示されます。このスクリーンはヒンジとセンターラインからの水平距離と垂直距離を表示します。サイドスロープに切土側溝が含まれる場合には、レポートは切土斜面底部のヒンジ位置を含みます。報告値に指定した工事オフセットは一切含まれません。

下の図はこのようなフィールドのいくつかを説明しています。



ここでは、以下のようになります。

A	=	センターラインまでの距離
B	=	ヒンジポイントまでの水平距離
C	=	ヒンジポイントまでの垂直距離
D	=	斜面
E	=	ヒンジポイントまでの斜距離
F	=	水平工事オフセット
G	=	側溝ポイント
H	=	ヒンジポイント
J	=	キャッチポイント

デジタル地勢モデル (DTM)

デジタル地勢モデルとは、3D面のグラフィック表示です。一般測量ソフトウェアは、グリッドDTMと三角化DTM、およびLandXMLファイル形式の三角化DTMをサポートします。

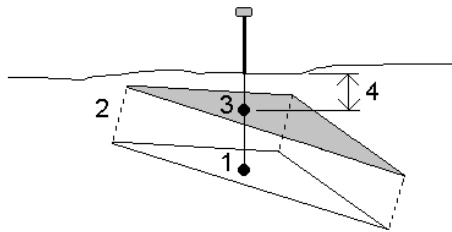
メモ - LandXMLファイル内のDTMは、マップ内ではサポートされていますが、杭打ちではサポートされていません。

DTMがマップ上で有効になっている場合、高度の変化は色の変化で示されます。色の変化を無効にし、DTMの輪郭のみを表示する場合は、「オプション」の「色の変化の表示」チェックボックスを外します。

DTMを指定すると、DTMを基準にした切土や盛土を閲覧できます。GNSSや一般測量でDTMを使用する前に、投影や測地変換を定義する必要があります。


DTMの上げ下げを行うため、オフセットを指定する際、オフセットの適用方法 (DTMに対して垂直または直角) を選ぶことができます。

メモ - オフセットをDTMに対して直角に適用するときは、切土/盛土の値は、下記の手順を用いて算出されます:



1. 現在地が位置する三角形 (1) がどれなのかを判断します。
2. 指定されたオフセット値 (2) によって、その三角形を直角にオフセットし、新規三角形を定義します。
3. 新規三角形 (3) 上の同一位置の標高を算定します。
4. 算出された標高から杭打ちされた位置 (4) までの切土/盛土を算出します。

DTMを杭打ちするには

1. 一般測量ソフトウェアにDTMファイルを転送して、「杭打ち / DTM」を選択します。
2. 使用されるファイルを選択します。
注 - 全フォルダの全DTMファイルがリスト表示されます。
3. 必要に応じて、DTMを上下させるためにオフセットを指定します。  をタップし、オフセットの適用方法 (DTMに対して垂直または直角) を選択します。
4. ターゲットやアンテナ高を変更するには、ステータスバーのターゲットアイコンをタップします。

ターゲット高またはアンテナ高が設定されていないと、高度と切り/盛りはヌル値 (?) になります。

5. 「開始」をタップします。杭打ちグラフィック表示スクリーンが表示され、現在位置

の座標とDTM上(切土)か下(盛土)の距離を表示します。

メモ - 使用している一般測量機器が捕捉をサポートしない場合、距離測定が終了するまで値は表示されません。

6. ポイントが許容範囲内であれば測定します。

ヒント

- チルトセンサ内蔵のGNSS受信機の使用時には：
 - 電子気泡管を表示するには「eBubble」をタップします
 - ポールが指定の **チルト許容範囲** 外の場合に警告するように測量スタイルを設定することができます
- 「オプション」をタップし、品質管理、精度および **チルト設定** を行います。


DTM を杭打ちするとき、操作者がDTMの範囲外または「穴」の中にいると、「切/盛」の値はヌル値(?)になります。

マップ内のDTMへの切り/盛りを表示

ポイントやライン、円弧、線形、または道路を杭打ちする時にDTMへの切/盛を表示するには


1. 「杭打ち」スクリーンで「オプション」をタップします。
2. 型式を指定します。
3. 切土/盛土の表示先となる要素を指定します。

ヒント - 道路を建設する際、層の厚みを確認するには、前の層に対してDTMを定義してから、現在の層のくい打ちを行う時点で、ここまで切土/盛土フィールドで設計 + DTMを選択します。

4.  をタップし、オフセットの適用方法 (DTMに対して垂直または直角) を選択します。


メモ - これは、「ラインからの斜面」と「円弧からの斜面」杭打ち方法には適用されません。

マップ内のDTMへの切り/盛りを表示:

1. DTMファイルをコントローラ上の正しいプロジェクトフォルダに転送します。
2. メインメニューより、「マップ」をタップします。2Dマップ内で、上向き矢印をタップして表示されるソフトキーにアクセスしてから、さらに「レイヤー」をタップします。3Dマップ内で、 をタップしてから、さらに「レイヤー」を選択します。
3. DTMファイルを一度タップしてファイルを選択し、マップ上に表示します。DTMファイル名を再度タップして作動させます。マップに戻るには「承認」をタップします。

DTMの作動中、DTM上の位置、DTM高度、DTMの上（切土）または下（盛土）への距離がマップ画面上に表示されます。

ヒント - Trimble Tabletでは現在位置の高さもマップ画面に表示されます。

- 必要に応じて、DTMを上下させるためにオフセットを指定します。をタップし、オフセットの適用方法（DTMに対して垂直または直角）を選択します。DTMファイルを選択する際、「オプション」でオフセットを設定可能です。定義が完了すると、オフセットはマップ内にも表示されます。
- ターゲットやアンテナ高を変更するには、ステータスバーのターゲットアイコンをタップします。

ターゲット高またはアンテナ高が設定されていないと、高度と切り/盛りはヌル値(?)になります。

高度までのくい打ち

RTKまたは光学測量で高度を基準にして位置を測定するには:

- メイン一般測量メニューから、くい打ち / 高度を選択します。
- 設計高を入力します。
- 「アンテナ・ターゲット高」フィールドに値を入力します。「測定方法」フィールドが正しく設定されていることを確認してください。
- スタートをタップします。杭打ちグラフィック表示スクリーンが表示され、現在位置の座標と設計高から上(切土)または下(盛土)の距離を表示します。

メモ - 使用している一般測量機器が捕捉をサポートしない場合、距離測定が終了するまで値は表示されません。

- 位置を測定します。

ヒント

- チルトセンサ内蔵のGNSS受信機の使用時には:
 - 電子気泡管を表示するには「eBubble」をタップします
 - ポールが指定のチルト許容範囲 外の場合に警告するように測量スタイルを設定することができます
- オプションをタップし、品質制御、精度、チルト設定を行います。

測定の設定

設定メニュー

Trimble Access メニューの設定を利用して、複数のプログラムで使用されている共通設定を行ないます。

共通設定が行なえるプログラムは以下の通り：

- Trimble Access 一般測量
- Trimble Access 道路
- Trimble Access トンネル
- Trimble Access 採掘鉞

この測量スタイルメニューから、以下を実行できます。

- [測量スタイル](#) の作成や編集

テンプレートメニューで以下を実行できます。

- [テンプレート](#) の作成、編集、名前の変更また削除
- 他のジョブからテンプレートを [インポート](#)

このメニューから、以下を実行できます。

- [インターネットセットアップ](#) の設定
- 携帯モデムで使用する [GNSSコンタクト](#) を作成
- [自動接続](#) オプションの設定
- Trimble サーボトータルステーション [無線設定](#) の設定
- [Bluetooth](#)接続の設定
- [Wi-Fi 画像転送](#)を設定します。Wi-Fi画像転送ソフトウェアがインストールされているコントローラをお持ちの場合のみご利用になれます。
- コントローラに [コンパス](#) が内蔵されているときは、キャリブレーションを実行します
- [補助GPS](#) オプションの設定

特徴ライブラリメニューで以下を実行できます：

- [特徴ライブラリ](#) の作成や編集

言語メニューで以下を実行できます。

- 言語 の変更
- サウンドイベント のオン・オフを切替
- Trimbleキーボードのスイッチオンまたはオフ（他社製Windowsコンピュータのみ対応）。

測量スタイル

測量スタイルは、機器との連絡や設定のため、またはポイント観測や保存のためのパラメータを定義します。GNSS測量では、指定した **測量タイプ** が必要とする機能が実行されるように、「測量スタイル」は基準局と移動局受信機に指示を与えます。この情報をすべてまとめたものがテンプレートで、必要に応じて呼び出したり再使用したりできます。

システムと一緒に提供されたスタイルをそのままの設定で使用できますが、必要に応じて標準設定を変更することもできます。

メモ - 5600 3600スタイルはTrimble 5600 とTrimble 3600 機器両方で使用できます。は接続されている機器を検出し、適切なコントロールを自動的に設定します。

新しいシステムには、自動的に測量スタイルがいくつか作成され、表示プロパティは初期段階では有効になっていないオプションにより制御されています。これらのオプションは、コントローラのソフトウェアが機器に自動接続されると自動的に有効にされます。オプションをマニュアル操作するには、Trimble Access メニューから「設定 / 測量スタイル」をタップし、「オプション」ソフトキーをタップします。

ソフトウェアオプションと**自動接続**オプションは、互いに無関係に設定することができます。例えば、**自動接続**オプションダイアログで、Trimble GNSS受信機チェックボックスのチェックマークを外しても、ソフトウェアのオプションダイアログのGNSS測量オプションは無効になりません。しかし、自動接続オプションが無効になっていると、ソフトウェアオプションは自動的に有効に切り替えられません。これは、機器を検知し、適切なソフトウェアオプションを設定するのが、自動接続プロセスであるためです。

標準設定が不適切でない限り、測量スタイルを調整する必要はありません。測量スタイルを変更するには、Trimble Access メニューから「設定」をタップし、「測量スタイル」を選択します。

測量スタイルを設定するには、

測量スタイルを、圃場で不慮に変更されることを防ぐためにロックするには以下の手順を行ないます：

1. Microsoft ActiveSync技術を使用して、コントローラとオフィスコンピュータを接続します。
2. 「モバイル機器 / マイ・ウィンドウズ モバイルベース機器 / Trimble データ / システムファイル」フォルダまでナビゲートしてください。
3. 任意のスタイルファイルをオフィスコンピュータにコピーします。
4. ファイルを選択して、右クリックしてから、「プロパティ」を選択します。
5. 「プロパティ/全般」タブから、「読み込み専用」チェックボックスを選択します。

6. OKをタップします。
7. コントローラの「システムファイル」フォルダにファイルをコピーし直します。

「設定/測量スタイル」を選択して、このスタイルが編集できないことを示すスタイル名の左側にあるロックシンボルを確認してください。

メモ - ロックされたスタイルは、機器が接続されると自動接続サイクルの間に行なわれた変更を反映するためにアップデートされます。

ヒント - コピーされた測量スタイルは編集することができます。

詳細については、以下を参照してください。

[統合測量](#)

[従来の測量スタイルの設定を行なう](#)

[測量スタイルの設定](#)

測定の種類

使用する GNSS 測量タイプは、利用可能な機器やフィールドの状態、必要な結果によって左右されます。測量スタイルの作成や編集時に、測量タイプを設定します。

これを行うには、

1. Trimble Access メニューから、「設定 / 測量スタイル / <スタイル名> / 基準局オプション」をタップします。
2. 必要に応じて、「タイプ」フィールドを変更します。
3. 「移動局オプション」に対しても同じことを行います。

メモ - 一般測量は、測量を始める際、選択された測量スタイルの設定を使用します。一般測量は、その設定が接続された機器に対して適切かどうか、スタイル設定をチェックします。例えば、測量スタイル設定でGLONASSが有効になっていれば、GNS受信機またはアンテナがGLONASSに対応しているかどうかなどをチェックします。If 一般測量は、適切でない設定を検出した場合、またはある測量スタイルで今までにチェックされたことのない設定を検出した場合は、ユーザーに設定の確認または訂正を求めます。変更された設定は、その測量スタイルに保存されます。

詳細については、以下を参照してください。

[統合測量](#)

[従来の測量スタイルの設定を行なう](#)

[測量スタイルの設定](#)

レーザー測距儀のための測量スタイルの設定

コントローラに接続されたレーザー測距儀を使用してポイントや距離を測定するには、最初に測量スタイルでレーザー測距儀を設定します。

15 測定の設定

1. Trimble Access メニューから、「設定 / 測量スタイル」をタップします。
2. 測量スタイルを反転表示して、「編集」をタップします。
3. 「レーザー測距儀」を選択します。
4. 「タイプ」フィールドで機器の1つを選択します。
5. 必要に応じて、「コントローラ ポート」フィールドと「通信速度」フィールドを設定します。

「ボーレート」フィールドの標準値は、製造者が推奨する設定です。レーザーが、「観測」をタップすると一般測量ソフトウェアが自動的に測定を行うことのできるモデルである場合は、「自動測定」フィールドを編集します。

6. 必要に応じて、「ポイント自動保存」チェックボックスにチェックマークを入れます。
7. 「Enter」を押します。「精度」フィールドは、レーザー製造者の精度値を示します。それは参考目的のみです。

Trimbleコントローラは、いくつかのレーザー測距儀へのBluetoothワイヤレス接続をサポートします。Bluetoothを使用してレーザー測距儀にワイヤレス接続するには、「Bluetoothワイヤレス接続」を設定して下さい。詳細については、[Bluetooth](#) をご参照ください。

レーザー測定は、天頂から測定された垂直角、または水平から測定された勾配として表示されます。「単位」スクリーンの「レーザー垂直角表示」フィールドで表示オプションの1つを選択します。詳細については、[単位](#) を参照してください。

LTI TruPulse200Bまたは360Bを使用している場合、「低クオリティ目標」チェックボックスを選択することができます。このチェックボックスが選択されていないと、レーザー測距儀により「低クオリティ」と旗印の付けられた測定は拒否され、再度測定する必要があります。

レーザーをコントローラと一緒に使用する前に、レーザーオプションを設定します。下の表は、一般測量がサポートするそれぞれのレーザーに対する設定を示します。

レーザー	レーザー設定
Trimble Geo7X 内蔵 測距儀	<p>初期設定では測量スタイルで内蔵測距儀が選択されています。</p> <p>一般測量ソフトウェアのレーザー高フィールドにレーザーの高さを入力します。レーザー位置を測定する際、レーザー距離計アプリケーション内で、「位置 / オフセット」方法を選択します。</p> <p>注 - センサのキャリブレーションを行う際は必ず全ての磁気干渉源から離れた場所で、キャリブレーションを実行するようにしてください。</p>
Trimble LaserAce 1000	<p>Bluetoothモデル接続情報:</p> <p>LaserAce 1000ではBluetoothは常に有効になっており、設定は必要ありません。</p> <p>LaserAce 1000が is detected during the scan for Bluetoothデバイスのスキャン中に検出されたら、認証リクエストダイアログが表示されます。レーザー距離計で設定したPIN (暗証番号) を入力して下さい (初期設定では1234になっています)。</p>
Bosch DLE 150	<p>Bosch DLE 150 が探知された場合、「認証リクエスト」ダイアログが表示されます。レーザー測距儀で設定されている暗証番号を入力する必要があります。</p>
LTI Criterion 300 または LTI Criterion 400	<p>メインメニューで、「測量」メニューが現れるまで上・下矢印を押して、「[Enter]」をタップします。「基本測定」を選択して、「[Enter]」をタップします。「水平距離」と「方位」フィールドを示す画面が表示されます。</p>
LTI Impulse	<p>レーザーをCR 400Dフォーマットで操作できるように設定します。小さい「d」がスクリーンに表示されていることを確認します。(必要であれば、レーザーの Fire2 ボタンを押します。)</p>
LTI TruPulse 200B/360B	<p>TruPulseモードを「勾配距離」、「鉛直距離」または「水平距離」のいずれかに設定します。</p>
Laser Atlanta Advantage	<p>「Range / Mode (範囲・モード)」オプションを「Standard (Averaged) (標準(平均化))」に、そして「Serial / Format (シリアル・フォーマット)」オプションを「Trimble Pro XL」に設定します。</p> <p><i>Serial / Remote / Trigger Character</i> (シリアル / 遠隔 / トリガー文字) を7 (37h) に設定します。(遠隔トリガーはケーブル接続時にのみご利用になれます。Bluetoothワイヤレス接続の使用時にはご使用になれません。)</p> <p>「Fire time」を要遅延 (ゼロや無限ではなく) に設定します。</p> <p>「Serial T-Mode」をオフに設定します。</p>
LaserCraft Contour XLR	<p>レーザーを「LaserCraft」モードに設定します。Bluetooth ワイヤレス機能を使用して接続するには、レーザー測距儀のボーレート設定を「4800」に変更する必要があります。</p>

レーザー	レーザー設定
Leica Disto memo/pro	単位をメートルかフィートに設定します。(フィートとインチは使用しません。)
Leica Disto Plus	Bluetooth スキャンを実行する前に、Leica Disto PlusでBluetooth ワイヤレス機能を使用可能にする必要があります。それを実行するには、[システム / 電源 / Bluetooth]をオンにします。 自動測定がオフになっている場合、 1. 測定を行うには、レーザ測距儀の [距離] キーを押します。 2. [2つ目] キーを押します。 3. 測定値をコントローラに転送するには、8つの方向矢印キーのどれかを押します。
MDL Generation II	特別な設定は必要ありません。
MDL LaserAce	「データ記録」フォーマットを「モード1」に設定します。角度エンコーダを使用する時、一般測量ソフトウェアで磁気偏差をゼロに設定します。LaserAceのレーザーの角度エンコーダは磁気偏差を補正します。 ボーレートを「4800」に設定します。 Bluetoothモデル接続について： MDL LaserAceにはBluetoothワイヤレス設定がなく、常に有効となっています。 Bluetoothデバイス検索中にMDL LaserAceが検出されると、認証ダイアログが表示されます。レーザー測距儀に設定されたPIN番号を入力してください(デフォルトPIN = 1234)。

メモ — 毎回測定後に傾斜計と斜距離の読みが更新されるように、レーザー測距儀を設定する必要があります。

詳細については、以下を参照してください。

[レーザー測距儀でポイントを測定する](#)

エコーサウンダー

一般測量ソフトウェアは、以下の測深エコーサウンダー機種を標準としてサポートします:

エコーサウンダー	エコーサウンダー設定
CeeStar標準高周波	高周波深度保存時、CeeStar2周波音響測深器、BASIC 出力フォーマット。出力データは「プリフィックス」を出力し、コンマは使用しないように機器を設定して下さい。「メニュー / 詳細設定 / プリフィックス / コンマ 出力フォーマット」から「プリフィックスの使用」に設定。
CeeStar 標準低周波	低周波深度保存時、CeeStar2周波音響測深器、BASIC 出力フォーマット。出力データは、「プリフィックス」を出力し、コンマは使用しないように機器を設定して下さい。「メニュー / 詳細設定 / プリフィックス / コンマ 出力フォーマット」から「プリフィックスの使用」に設定。
NMEA SDDBT 機器	NMEA DBT (Depth Below Transducer) データを出力できる一般の音響測深器、送信者ID」は標準「SD」識別子で送信してください (全ての出力ラインが "\$SDDBT,.. "で始まるようにするため)。一般測量は、フィート、メートル、ファゾムなどが使われたデータを全て受信し、適した値に変換。
SonarMite	SonarMITE 機器。機器は「エンジニアリングモード (出力フォーマット0)」に切り替わり、他の設定は 一般測量が調整。

Trimbleは、他のデバイス用に幾つかのESDファイルを用意しています。お使いのデバイス用に定義が既に存在するかどうか見るには、www.trimble.com/Survey/Trimble-Access-IS.aspxを開き、Downloads (ダウンロード) をクリックしてから、*Echo Sounder Protocol Description Files* (エコーサウンダープロトコル記述ファイル) をクリックします。

標準としてサポートされる各エコーサウンダー用ESDファイルは、「System Files (システムファイル)」フォルダ内に提供されます。ESDファイルに変更を加える必要がある場合、そのファイルをPCにコピーし、ファイル名を変えます。Notepad++などのテキストエディタでファイルを開きます。ファイルの編集が終わったら、変更を保存してから、コントローラ上の「System Files (システムファイル)」フォルダ内にファイルをコピーします。ESDファイルの名前が、*Echo Sounder* (エコーサウンダー) 画面内の *Type* (タイプ) フィールド内に表示されます。

メモ - エコーサウンダーを使用し、0に等しい深さを記録しようとするときは、「allowZero="True"」フラグを「isDepth="True"」フラグの直後に追加する必要があります。例えば、「<ファイル名... isDepth="True" allowZero="True" />」

詳しい情報は、音波発信器を使用して深さを保管するを参照してください。

エコーサウンダーの別機種をサポート追加

一般測量ソフトウェアは、XML Echosounder protocol description [XMLエコーサウンダープロトコル記述] (*.esd)ファイルを使用することから、他の測深エコーサウンダーについても、通信プロトコルが、現在サポートされているプロトコルと類似している限り、サポートすることがあります。これを行うには、一般測量に同梱されたESDファイルの1

つを使用し、テンプレートとしてそれを使います。お使いのエコーサウンダー用の形式を確認した上で、適宜、ESDファイルを修正する必要があります。

お使いのエコーサウンダー用の形式が以下に該当する場合、それぞれ指示に従ってください：

- 区切りあり（コンマやスペースによる区切りなど）の場合は、SonarMite ESDファイルをテンプレートとして使用します。
- 固定幅の場合は、CeeStar ESDファイルの1つをテンプレートとして使用します。
- NMEA \$SDDBSなど、NMEAストリングの場合は、NMEA \$SDDBT ESDファイルをテンプレートとして使用します。

SonarMite ESDファイルの形式は、以下の通りです：

```
<?xml version="1.0" encoding="utf-8" ?>
<ExternalDeviceProtocol version="1.0" >
<Device name="SonarMite in Engineering Mode" >
<MaxLatency>0.5</MaxLatency>
<Protocol type="Delimited" delimiter="20" startsWith="1" special="SonarMite"
requiredFieldCount="8" >
<Field name="Depth" fieldNumber="1" type="Number" multiplier="1.0" isDepth="True" />
<Field name="Battery Voltage" fieldNumber="5" type="Number" multiplier="1.0" />
<Field name="Quality" fieldNumber="6" type="Integer" />
<Field name="Flags" fieldNumber="7" type="Integer" sonarMiteFlags="True" />
</Protocol>
</Device>
</ExternalDeviceProtocol>
```

他のESDファイルの形式も類似しています。テンプレートとしてお使いのESDファイルを編集する際には、以下の情報を使用してください。

パラメータ	該当形式	備考
Max Latency（最大レイテンシ）	全形式	MaxLatencyでは、示度数が受け入れられ得る許容時間窓の幅を指定します。Maximum Latencyは、GPSポジションが許容窓を二等分することを前提とするため、エコーサウンダーの示度数は、保存されたGPSポジションの前／後、MaxLatencyの二分の一となる必要があります。上記の例では、MaxLatencyが0.5なので、エコーサウンダーの示度数は、保存されたGPSポジションの前／後、0.25秒内に発生する必要があります。 通常、MaxLatencyは、エコーサウンダー測定の時間に設定されますが、より狭い窓の枠外で到着した場合に受け入れないようにすることで、測定の一部を拒絶したい場合、より低い値に設定できます。
プロトコル		
type="Delimited"または"FixedWidth"	全形式	ESDデータを、スペース、コンマ（区切り）など、ASCII文字で区切られたデータ列として出力するか、各フィールドの文字数を固定するか（固定幅）、指定します。

パラメータ	該当形式	備考
delimiter="2C"	区切りあり	ASCII区切り文字（フィールド分離）を指定する16進法による2桁数字として区切りを指定します。例) スペース="20", コンマ="2C", タブ="09"
lineLength=""	固定幅	有効な線の最低長を示す10進数として、線の長さを指定します。例) lineLength="34"
startsWith="" startsWith2="" ignoreLines=""	全形式	<p>これらは、データの有効線を特定する手がかりとなる任意選択可能な文字列です。これらは、線の開始点を特定するテキストの特定に使用できます。これらの文字列は、空白のままでも構いません。</p> <p>これらの文字列については、先頭や末尾にあるスペース、二重スペースはXMLによって削除されます。スペースの代わりにアンダーライン（"_"）を使用できます。例) startsWith="_A".</p>
special="SonarMite"または"NMEA"	区切りあり, NMEA	<p>これらの文字列は、特別な処理が適用されるべきことを指定します。"SonarMite"を指定した場合、Trimble Accessは、そのプロトコルを設定するため、SonarMiteプロトコルコマンドをデバイスに送信します。NMEAを指定した場合、Trimble Accessは各列上のチェックサムを認証します。</p> <p>SonarMite ESDファイルをテンプレートとして別の種類のESD用に使用している場合、この文字列を削除すべきです。また、type="Integer"と指定されたすべてのフィールドから、すべてのsonarMiteFlags="True"文字列を削除する必要があります。</p>
requiredFieldCount=""	区切りあり	区切りありデータ列に含まれるフィールド数を指定します。例えば、SonarMite ESDデータの典型的な列には8個のフィールドが含まれます: 1 0.96 0 0 0 9.3 79 0
フィールド		
name=""	全形式	そのフィールド内のデータの名前を指定します。予約文字以外の任意の文字を入力できます。
fieldNumber=""	区切りあり,	このフィールド用のデータを含んだデータ文字列内のフィールド数を指定します。最小値を0とする10進数でfieldNumberを指定します。例) fieldNumber="1"

パラメータ	該当形式	備考
NMEA		
start=""	固定幅	0を最小値として、文字位置を指定します。例) start="21"
end=""	固定幅	除外対象となる最初の文字の位置を指定します。終了値は、開始値よりも高い値でなければなりません。
type="Number"または "Integer"または "String"	全形式	このフィールド内のデータ種類を指定します。 別のESD用に、SonarMite ESDファイルをテンプレートとして使用している場合、お使いのエコーサウンダーと連動させるため、カスタマイズされたESDファイル用の sonarMiteFlags="True" ストリングを削除すべきです。
multiplier=""	全形式	タイプが"Number"の場合、SI単位を計算する際、読取値に掛ける値となる乗数値を指定します。例) 尋をメートルに換算する場合、multiplier="0.5468"
isDepth="True"または "False"	全形式	初期設定値は"False"です。値が"True"の場合、isDepthフィールドがアプリケーション内で表示および処理される数値として取り扱われ、かつ深さを示す他のすべての値が表示や解釈なしに保存されることを意味します。
isSecondaryDepth="True" または"False"	全種	このパラメータは、二周波数エコーサウンダーで使用するよう設計され、フィールドは第2のエコーサウンダー周波数を基に戻された深さを表します。 初期設定値は"False"です。"True"の値は、isSecondaryDepthフィールドが表示する数値として扱われ、アプリはセカンダリ深度（深度2）として処理することを示します。isDepth="True" または isSecondaryDepth="True"としてフラグされていないその他すべての値は、表示または説明なしに保存されます。
allowZero="True"	全形式	isDepth="True"フラグの直後にこのフラグを追加すると、ゼロに等しい深さを受け付けます。

エコーサウンダー用NMEAストリング

エコーサウンダーは、何通りかのNMEA 0183センテンスの1つを出力することができます。参考までに、最も一般的なセンテンスを以下に載せます。

NMEA DBT - Depth Below Transducer（トランスデューサからの深度）

このNMEA DBTセンテンスは、トランスデューサの位置を基準として水深を報告します。深さの値は、フィート、メートルおよび尋で表示されます。

例えば: \$xxDBT, DATA_FEET, f, DATA_METRES, M, DATA_FATHOMS, F*hh<CR><LF>

NMEA DBS – Depth Below Surface (表面からの深度)

このNMEA DBSセンテンスは、表面を基準として水深を報告します。深さの値は、フィート、メートルおよび尋で表示されます。

例えば: \$xxDBS, DATA_FEET, f, DATA_METRES, M, DATA_FATHOMS, F*hh<CR><LF>

NMEA出力

NMEA-0183フォーマットのメッセージを接続されたGNSS受信機のポート、またはGeo7X/GeoXRコントローラのUSBシリアルポートから出力するには、GNSS測量スタイルのNMEA出力 画面で設定を行います。

NMEA出力画面に表示されるフィールドは下記の通りです。

ジョブの座標の使用

選択されたNMEAメッセージを Trimble Access ソフトウェアから生成し、ジョブと同じ座標とAPC高度を使用するには、 **ジョブの座標の使用** チェックボックスを選択してください。このチェックボックスを選択すると、使用できるNMEAメッセージのタイプはNMEA GGA、GK、mGLL、PJKに限られます。

選択されたNMEAメッセージを受信機から生成し、受信機で使用できる高さ基準を使用するには、チェックボックスからチェックを外してください。精密海拔高に関しては、ジョブが使用するジオイドモデルではなく、受信機ファームウェアに埋め込まれているジオイドモデルが使用されます。このチェックボックスからチェックを外すと、より多くのNMEAメッセージを出力できるようになります。

メモ - NMEA出力は常にアンテナ位相中心 (APC) の位置です。補正された測定値がAPCである間のNMEA出力; 受信機座標またはジョブ座標によるNMEAメッセージ出力内の位置にはチルト補正は適用されません。

出力するメッセージ

出力するメッセージタイプと各メッセージタイプが出力されるレートを選択します。**ジョブの座標の使用** チェックボックスが選択されているときには、1秒より速いレートは杭打ち中に生成された位置にのみ適用されます。

シリアルポート設定

シリアルポート設定は、NMEAメッセージを受信するデバイスと必ず同じにしてください。

詳細設定

詳細設定 グループボックスには、出力されるNMEAメッセージの形式を決める設定項目があります。

メモ - IEC拡張、およびGSTメッセージを常にGPGSTとして出力設定 (GLGSTやGNGSTではなく) は、 **ジョブの座標の使用** チェックボックスが選択されておらず、受信機ファームウェアによって生成されたNMEAメッセージの使用時にのみ利用可能です。

IEC61162-1:2010 GNSS拡張を含む

この設定では、準拠メッセージに使用する標準を選択します。選択されていない場合、NMEAメッセージは、2008年11月1日海洋電子航行デバイスNMEA-0183基準バージョン4.0に準拠します。選択されている場合は、メッセージは国際電気標準会議（IEC）61162-1、第4版2010-11に準拠します。

最大DQI=2 GGAストリング

選択されている場合、GGA出力メッセージの品質指標フィールドは絶対に2以上になりません（DGPS）。NMEA標準に対応していないレガシーシステムをサポートしています。

GGAにおける最大経過時間9秒

選択されている場合、GGAメッセージのディファレンシャルデータフィールドの経過時間は9秒を越えません。NMEA標準に対応していないレガシーシステムをサポートしています。

拡張されたGGA/RMC

このチェックボックスが選択されていると、高精度位置データをNMEAメッセージで出力します。このチェックボックスを外すと、NMEA標準のメッセージ長である82文字に準拠します。チェックを外すと、小数点以下の桁数が切り捨てられることにより、位置と高さのデータの精度が低下します。

常にGP

これを選択すると、捕捉中の衛星群に関係なく、NMEA GST、GGAおよびGLLメッセージのNMEA話者IDが常に\$GPとなります。バージョンがv5.10未満のファームウェアの受信機の場合、常にGPの設定は、GSTメッセージタイプにだけ適用となります。

重複ポイントの許容値

GNSS 測量でポイント名を追加しようとするとき、同じ名前を持つポイントが既に存在する場合、一般測量が警告を發します。

トータルステーション測量において、正面ですでに測定されたポイントを反面で測定しようとしても、ポイントはすでに存在します、という警告メッセージは表示されません。

測量の種類を問わず、すでにジョブにあるポイントの座標に近いポイントを保存しようとする警告するようにソフトウェアを設定することができます。この近接性チェックにより、同じ位置にあるポイントを別の名前で測定してしまうことを防ぐことができます。

リアルタイム GNSS 測量やトータルステーション測量では、同じ名前のポイントに対して重複ポイント警告を發する許容値を設定できます。

- 同じポイント名のグループで、現存するポイントから新しいポイントまでの最大距離を指定します。
- 保存しようとしている新しいポイントが許容値外にあり、かつ重複ポイントである場合、重複ポイント警告が表示されます。
- 新しいポイントが既存ポイントと同じ名前を持つけれども、設定許容値内にある場合、ポイントは新しいポイントとして保存されるので、既存ポイントを上書きすることはありません。

- 測量スタイルで「自動平均化」オプションを選択すると、ポイントは新しいポイントとして保存され、かつ（同じ名前を持つ）以前のポジションすべての平均も保存されます。
- 平均ポジションは、普通観測よりも **高い検索クラス** を持ちます。

新しいポイントが指定された許容値よりも元のポイントから離れている場合、新しいポイントの処理方法をその保存時に選択できます。オプションは次の通りです。

- 破棄
- 名前変更
- 上書き — 元来のポイントと、同じ名前、かつ同じ（またはそれ以下の）検索クラスのポイントに上書きし、それらを削除します。
- チェックとして保存 — 低い格付けで保存
- 保存して再配置 — （このオプションは後視ポイントを観測している場合にのみ現れます。）現在のステーションセットアップで測定される次のポイントに対して新しい配置を提供する別の観測を保存します。過去の観測は変更されません。
- 別に保存 — ポイントを保存します。その後それはオフィスソフトウェアで平均化することができます。元来のポイントは、このポイントに優先して使用されます。

メモ - 複数の観測で使用されている「別に保存」オプションが、同じ名前と同じステーション設置からのポイントに使用されている場合、「地形の測定」を使用しているとき、システムは自動的にそのポイントの平均回転角（MTA）観測を計算して記録します。このMTA観測が、そのポイントの優先位置を提供します。

- 平均する - ポイントを保存してから、平均ポジションを算出して保存

平均化方法

2つの平均化方法に対応しています：

- 加重平均
- 非加重平均

平均化方法は、**座標計算設定** 画面から選択できます。

メモ - 「平均化する」オプションを選択すると、現在の観測は保存されて、算出された平均ポジションが、北距軸や東距軸、標高軸に対して計算された標準偏差と一緒に表示されます。ポイントが複数のポジションを持つ場合には、「詳細」ソフトキーが表示されます。それをタップすると、平均ポジションから個々のポジションまでの残差が表示されます。この「残差」フォームで、特定のポジションを平均化計算に含むかどうかを選択できます。

名前が同じポイントに対して重複ポイント許容値を設定する

1. Trimble Access メニューから「設定 / 測量スタイル / (スタイル名)」をタップします。
2. 「重複ポイントの許容値」を選択します。
3. 水平・垂直許容値を指定します。この距離をゼロに設定すると、警告が毎回現れます。

4. 平均ポジションを自動的に計算して保存するには、「許容値内の重複ポイントを自動平均化」チェックボックスにチェックマークを入れます。

メモ -

- 「自動平均」オプションが選択されていて、かつ重複ポイントへの観測が指定した重複ポイント許容値内である場合、観測と、計算された平均ポジション(使用可能なポイントポジションすべてを使用)は自動的に保存されます。
- 一般測量は基礎となる座標や観測から計算したグリッド座標を平均化することで平均座標を計算します。グリッド座標を分解することを許さない観測(例、角度のみの観測)は平均座標には含まれません。

詳しくは、[平均の計算](#)を参照してください。

異なる名前のポイントに対して近接性チェックの許容値を設定する

1. メインメニューから、「設定 / 測量スタイル / (スタイル名)」を選択します。
2. 「重複ポイントの許容値」を選択します。
3. 2ページで、異なるポイント名グループの近接性チェックボックスを選択します。
4. 水平および鉛直許容値を指定します。

ジョブの中の測定済みポイントの水平許容値の範囲内にある座標を持つポイントを保存しようとしている場合、2つのポイント間の許容距離と測定済み水平距離を示す警告メッセージが表示されます。続行して測定するか、キャンセルするか選択することができます。

メモ -

- 鉛直許容値は、新しく測定されたポイントが水平許容値内の場合にのみ適用されます。鉛直許容値を使用すると、新しく測定するポイントが既存のポイントの上または下にあって、実際に異なる高さにある場合に（鉛直の縁石の上と下など）、近接性チェックの警告を避けることができます。
- 近接性チェックは、キー入力されたポイントではなく、測定値に対してのみ行われます。近接性チェックは、杭打ち、GNSS連続測定、キャリブレーションポイントには行われません。また、投影座標系のあるジョブにも実行されません。

正・反観測

「ステーション設置」や「ステーション設置プラス」、「交合法」、「角観測」の実行中に、一般測量で正・反観測を行う場合、一般測量は、ポイントに対する正観測と反観測が予め設定された許容値内であることをチェックします。

その観測が許容範囲外にある場合には、「観測： 許容値を超えています」スクリーンが表示されます。

下記のオプションがあります。

- 破棄 - 保存せずに観測を放棄します。
- 名前変更 - 異なるポイント名に変更します。
- 上書き - 元来のポイントと、同じ名前、かつ同じ(またはそれ以下の)検索クラスのポイントに上書きし、それらを削除します。

- チェックとして保存 - チェックのクラスで保存します。
- 別に保存 - 観測を保存します。

「ステーション設置プラス」または「交合法」、「角観測」が完了すると、一般測量は観測したポイントそれぞれに対する平均回転角を保存します。ソフトウェアはこの時点では重複ポイントのチェックを行いません。そのために、観測したポイントに対する平均ポジションを計算するために1つの観測を使用するには、座標計算メニューから **平均化** オプションを選択する必要があります。

特徴ライブラリ

Trimble Business Centerソフトウェアの特徴定義マネージャを使って特徴ライブラリを作成し、そのライブラリをコントローラに転送したり、一般測量を使って直接コントローラ内で特徴コードを作成することもできます。

メモ - 一般測量ソフトウェアを使用して作成された特徴コードは、それに関連する属性を持ちません。

特徴ライブラリファイルは、Trimbleソフトウェアの旧バージョンを使用して作成されるものでも使用できる場合があります。詳しくは、**特徴ライブラリファイルの種類やバージョン**を参照してください。

ここでの説明内容は次の通りです：

- 新しい特徴コードリストを作成するには、
- 線コード
- 制御コマンド
- ブロックコード
- 特徴ライブラリファイルの種類やバージョン

新しい特徴コードリストを作成するには、

1. Trimble Access メニューから、「設定 / 特徴ライブラリ」を選択します。
2. [新規]をタップします。
3. リスト名を入力します。
4. 作成した新しい特徴ファイルの名前をタップし、「編集」をタップして、コードを追加、削除、編集します。

メモ - 個々の特徴コードに含むことが可能な文字数は20文字までです。ただし、コードフィールド内の最大文字数は60文字です。

ヒント - 特徴ライブラリの使用時に、「コード」と「説明」の両方が表示されます。一番最近使用したコードは、一覧の最上部にインデント（字下げ）処理を施した状態で表示されます。

スペースを含む特徴コード名は、一般測量ソフトウェアではFire・Hydrantのように、スペースが点で表示されます。この点はオフィスソフトウェアでは表示されませ

ん。

特徴ライブラリは、! や [] のような記号をサポートしません。オフィスソフトウェアでライブラリを作成する時にサポートされていない記号を使用すると、一般測量ソフトウェアはその転送時にそれを下線記号「_」に転換します。

線コード

特徴コードライブラリを利用している場合、一般測量ソフトウェアは特徴コードを処理し、「特徴タイプ」が「線」または「多角形」に設定されたポイントと線を結びます。多角形は自動的に閉じられます。

特徴ライブラリをリアルタイム特徴コード処理用に設定するには以下を行います：

1. Trimble Access メニューから、「設定 / 特徴ライブラリ」を選択します。
2. 特徴ライブラリを選択し、「編集」をタップします。
3. 特徴コードを選択し、「編集」をタップするか、または「追加」をタップして新しい特徴コードを作成します。
4. 「特徴タイプ」が「ライン」または「ポリゴン」に設定されていることを確認します。
5. ラインのラインカラーを選びます。
6. 「承認」をタップし、「保存」をタップして変更を保存します。

CAD線画フィルタ CAD線画フィルタがマップで有効になっている場合、一般測量は指定した表示プロパティに従って、ポイントの間に線を引きます。

メモ -

- 一般測量ソフトウェアにはラインカラー設定時に15のベーシックカラーを使用できます。
- カラーは特徴定義マネージャソフトウェアを使用してオフィスで定義し、FXLファイルを通じてコントローラに転送することができます。特徴定義マネージャソフトウェアによって定義されたFXLファイルのカラーは、一般測量ソフトウェアで使用されているカラーと同一ではない場合があります。
- 特徴定義マネージャでは、カラーを「レイヤーごと」または「カスタム」として定義することができます。
 - 「レイヤーごと」が定義される場合、一般測量ソフトウェアは黒を使用します。
 - 「カスタム」が定義される場合、一般測量ソフトウェアは一般測量パレットにマッチする最も近いカラーを使用します。
 - 一般測量ソフトウェアでは、「レイヤーごと」または「カスタム」としてカラーを定義することができません。オフィスソフトウェアで設定されると、一般測量ソフトウェアにこれらのオプションが表示され、一般測量ソフトウェアのカラーに変更することができますが、元に戻すことはできません。
- 一般測量は、フィーチャーコードされた多角形を盛り土を行いません。

制御コマンド

特徴ライブラリ内で(上記の通りに) 設定された線コードと同じコードを持つポイントは線とつながれます。

例 - 道路のセンターラインを測量するときは、センターライン (CL) 特徴コードを「ライン」特徴タイプとして作成し、コードCLを各測定ポイントに割り当てます。CAD線画フィルタをオンにしているときは、コードCLが割り当てられた全てのポイントが結合されます。

しかし、新しい線の順序を開始し、地形を閉合し、特定のポイントを結ぶには、線をひく制御が必要です。この制御は、「制御コード」を定義することによって使用可能になります。

メモ -制御コードを使用するポイントを測量する際は、「ライン」コードを割り当ててから、さらに「制御コード」を割り当てる必要があります。「制御コード」は、適用される「ライン」コードの後に続き、「ライン」コードとはスペースによって分けられています。

「制御コード」を作成するには、編集しているコードの「特徴タイプ」を「制御コード」に設定します。これを実行すると、「制御コードアクション」が使用可能になります。

例 - ギャップのある道路のセンターラインを測量するときは、センターライン (CL) 特徴コードに加えて、「結合の開始 (開始)」特徴コードを制御コード特徴タイプとして作成し、「結合の終了 (終了) 特徴コードを制御コード特徴タイプとして作成します。各測定ポイントに、コードCLを割り当てます。センターラインの連続線が寸断される箇所を定義するポイント (すなわち、ギャップの開始点) に対し、CL特徴コードを選択し、スペースを挿入してから、さらに終了特徴コードを選択します。センターラインを再開するポイントに対し、CL特徴コードを選択し、スペースを挿入してから、さらに開始特徴コードを選択します。

下記の制御コードアクションをラインコードとともに使用可能です:

制御 コード	機能
最初 この イン と 結ぶ (同 コー ド)	この制御コードを入力し、同一コードを有する連続線における最初のポイントまでのポイントを結合します。例えば、 <code><Line code> <Join to first (同一コード)></code> 。現在ポイントが同一コードを有する次のポイントまで結合するかどうかは、次のポイントに対して入力された制御コードによって異なります。
名前 のあ るポ イン トと 結ぶ	この制御コードを入力し、コードフィールド内でこの制御コードの後に名前が付けたポイントまで、現在ポイントを結合します。制御コードと名称は、スペースで区切られているはずですが、例えば、 <code><Line code> <Join to named point> 123</code> 。現在ポイントが同一コードを有する次のポイントまで結合するかどうかは、次のポイントに対して入力された制御コードによって異なります。
連続 線作	この制御コードを入力し、新規の結合連続線を開始します。現在のポイントは最初のポイントとして設定されます。

制御 コード 機能

成開 始

連続線終了 この制御コードを入力し、現在ポイントは結合される連続線上の最後のポイントであることをシステムに指示します。これはつまり、同一ラインコードを有する次のポイントがこれに結合されることを意味します。

結びをスキップ 「連続線作成開始」と似た機能ですが、関連する線コードの結びの機能だけを停止します。現在ポイントを次の連続線作成の最初のポイントにはしません。ポリゴンの場合は、「結びをスキップ」は無視されます。

接線開始 「接線円弧の開始」制御コードを入力し、接線方向に円弧を開始します。同じ特徴コードを持つ一つ前のポイントと円弧制御コードの開始点のあるポイントの間にある方位角が、接線進入方向を定義します。

接線終了 「接線円弧の終了」制御コードを入力し、接線方向に円弧を終了します。「円弧の終了」制御コードを有するポイントと、同一特徴コードを有する次のポイントとの間の方位角が、接線退出方向を定義します。

非接線開始 「非接線円弧の開始」制御コードを入力し、非接線方向に円弧を開始します。この方法では、円弧を開始するのに、同じ特徴コードを持つ一つ前のポイントは必要ありません。

非接線終了 「非接線円弧の終了」制御コードを入力し、非接線方向に円弧を終了します。この方法では、円弧を終了するのに、同じ特徴コードを持つ次のポイントは必要ありません。

滑らかな曲線の開始 「滑らかな曲線」制御コードを入力し、滑らかに描かれた曲線を開始します。「滑らかな曲線の終了」コードを使用する時点まで、その後のポイントを滑らかな曲線に追加していきます。曲線を形成しているポイントの中に高さが無いポイントがある場合、曲線全体が2Dと見なされ、グランドプレーン上に置かれます。

滑らかな曲線の終了 「滑らかな曲線の終了」制御コードを入力し、滑らかな曲線を終了します。その次のポイントは、曲線に追加されなくなります。

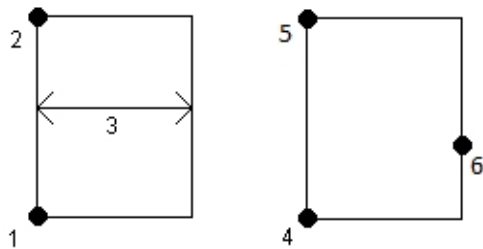
長方形の開始 「長方形の開始」制御コードを使用し、長方形を定義します。下図を用いて説明すると、長方形は下記によって定義可能です:

- 以下の条件に該当する2つのポイント——1つ目のポイント (1) は、長方形の1つの各を定義するポイントであり、かつ「長方形の開始」制御コードを使用しており、2つ目のポイント (2) は、長方形の次の各を定義するポイントであり、さらにこれら2つのポイントのうち一方が幅の値 (3) を含んでいる。例えば、`<Line code> <Start rectangle> 8`を1つ目のポイントに使用し、さらに`<Line code>`を2つめ目のポイントに使用します。幅の値が正の数のときは、

制御 機能 コード

1つ目のポイントから2つ目のポイントに引かれた線の右側に、長方形が描かれます。幅の値が負の数ときは、長方形は左側に描かれます。

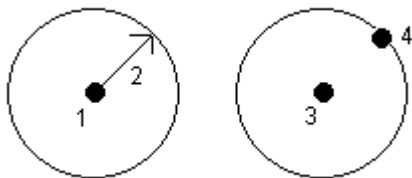
- 長方形の開始 制御コードを使用し、長方形の1つの角を定義する1つ目の点 (4)、次の角を定義する2つ目の点 (5)、および幅の定義に使用される3つ目の点 (6) の3つの点。例えば、〈Line code〉 〈Start rectangle〉を1つ目のポイントに、〈Line code〉を2つ目のポイントに使用し、さらに〈Line code〉を3つ目のポイントに使用します。



メモ - 長方形はすべての点の高さを考慮して描かれます。

円の 「円の開始 (中心)」 制御コードを入力し、円を定義します。下図を用いて説明すると、円は下記によって定義可能です:

- 円の開始 (中心) 制御コードと半径の値 (2) を続けて入力して使用する円の中心にある1つの点 (1)。例えば、〈Line code〉 〈Start circle (center)〉 8。
- 円の開始 (中心) 制御コードを使用する円の中心にある1つの点 (3)、および円周上にあり、円の半径を定義する2つ目の点 (4)。例えば、〈Line code〉 〈Start circle (center)〉を1つ目のポイントに使用してから、さらに〈Line code〉を2つ目のポイントに使用します。



円の 「円の開始 (縁)」 制御コードを入力し、円を定義します。円は、円の縁上にある3つのポイントによって定義されます。1つ目のポイントは、ラインコードと (円 「円 (縁) の開始」 制御コードを使用し、2つ目と3つ目のポイントはラインコードのみを使用します。

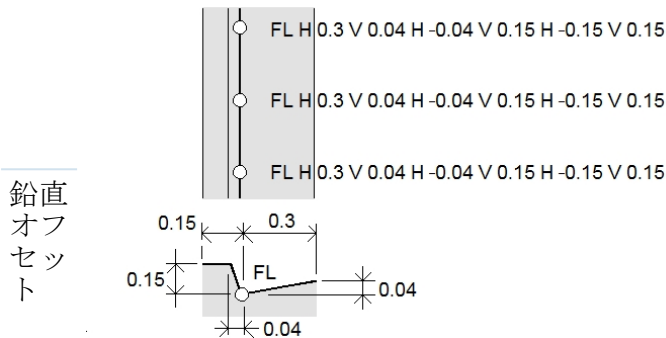
水平 オフセットおよび鉛直オフセットの両制御コードを入力し、特徴のコード付きラインと円弧を水平または鉛直値によってオフセットします。

これらのコードは、路肩や側溝の測量に最適です。こうした場所では、ポイントは、ラインコードや水平および鉛直オフセットコードを有する側溝の流れ線 (反転) にて測定されます。例えば、〈Line code〉 〈Horizontal offset〉 0.3 〈鉛直オフ

制御 機能 コード

セット> 0.04。

下記に挙げるのは、FLが流れ線のラインコードであり、Hが水平オフセット制御コード、Vが鉛直オフセット制御コードとなっている路肩および側溝の実例です：



メモ

- オフセットを解除するには、コードに「H -」を使用します。
- 負の水平オフセット値は、線の左側へのオフセットを作成します。負の鉛直オフセット値は、線の下へのオフセットを作成します。
- 滑らかな曲線の制御コードを使用して線画をオフセットすることはできません。

メモ -

- 円弧特徴コード処理中に円弧が算出できなかった場合、その部分だけが赤い点線で表示されコードに問題があることを示します。これが発生する状況として：
 - 2つのポイントで定義された円弧で、少なくとも片方のポイントの接線情報が定義されていない場合。
 - 開始と終了の両方が接線として定義されていて、2つポイントのある円弧で、その接線が機能していない場合。
 - 例として、全てポイントが直線上にある場合など、3つ以上のポイントのあるベストフィットした円弧は定義することができません。
- 円は1つ目の点の高さから一定の高さに水平に描かれます。

ブロックコード

ブロックは、Trimble Business Centerで特徴定義マネージャを使用して作成や編集を行う必要があります。必要な場合には、一般測量を使用し、ブロックの特徴コードや特徴コード説明を変更できます。

ブロック制御コードを作成するには、編集集中のコードの特徴タイプをブロック制御コードに設定します。その際、新しい制御コードアクションフィールドが表示され、下記のアクションを実行できます：

制御コード	この制御コードを入力し、下記を実行します...
回転	現在地点に関する指定値により、反時計回りにブロックを回転させる。
縮尺X	X軸に沿ってブロックを縮小拡大する。
縮尺Y	Y軸に沿ってブロックを縮小拡大する。
縮尺Z	Z軸に沿って3Dブロックを縮小拡大する。
1ポイントから	挿入ポイントに現在地点を使い、ブロックの構造を指定する。
2ポイントから	挿入ポイントに現在地点と次の地点を使い、ブロックの構造を指定する。
3ポイントから	挿入ポイントに現在地点と次の2地点を使い、ブロックの構造を指定する。

注 - ブロックは、実際に一般測量ソフトウェアで構築や表示が行われるわけではありません。ブロックを参照する特徴コードを伴うポイントは、Trimble Business Centerソフトウェアのバージョン3.80以上にファイルがインポートされる際、該当するブロックシンボルと共に表示されます。

特徴ライブラリファイルの種類やバージョン

特徴コードの追加や編集オプションは、使用する特徴ライブラリファイルの種類やバージョンに依存します。

メモ -

- 一般測量バージョン1.00以降はFALファイルを読むことができます。
- Trimble Survey Controllerバージョン11.40以前、およびTrimble Geomatics OfficeのFeature and Attribute Editor作成のFALファイル。

特徴コードの追加、編集を行なう場合には最大5つまでのフィールドを設定します。利用できるオプションは、ファイルの種類によって異なります。

- すべての特徴ライブラリには「特徴コード」と「説明」があります。
- すべての特徴ライブラリには「特徴タイプ」があります。FALファイルの特徴タイプを編集したり、新しいFALファイルの作成時に特徴タイプを設定したりすることはできますが、FALファイルの特徴タイプは一度設定すると編集することはできません。
- すべての特徴ライブラリには「ラインスタイル」があります。一般測量ソフトウェアは、「実線」と「点線」の2種類の線に対応しています。
- .FXL 特徴ライブラリのみ「ラインカラー」があります。
- バージョン 3 FXL の機能ライブラリのみ、多角形フィーチャータイプを持つことができます。

コントローラ上に作成された新規FXLライブラリは、全ての制御コードをサポートします。旧FXLファイルを使用する場合、サポートされる制御コードは、FXLファイルのバージョンによって異なります。

- 滑らかな曲線制御コードには、バージョン4以上のFXLファイルが必要です。
- 長方形と円の制御コードには、バージョン5以上のFXLファイルが必要です。

- 水平および鉛直オフセット制御コードには、バージョン6以上のFXLファイルが必要です。
- ブロック制御コードには、バージョン8以上のFXLファイルが必要です。

旧バージョンのファイルをアップグレードするには、Feature Definition Managerのファイル / 名前を付けて保存オプションを使い、最新の名前を付けて保存形式を選択します。

無線機データリンクの設定

一般測量ソフトウェアは、**Real-Time Kinematic** 測量スタイルを提供します。リアルタイムキネマティック測量では、**データリンク** を使用し、基準局から移動局へ観測または修正内容を送信します。次に移動局は、リアルタイムでその位置を計算します。

無線機接続としてデータリンクを設定するには

1. コントローラ、受信機、電源および無線機を接続します。詳しくは、「[基準局受信機セットアップ](#)」を参照してください。
もう1つの方法として、Y-ケーブルを使用し、電源とコントローラを直接、無線機に接続できます。
2. Trimble Access メニューから、「設定 / 測量スタイル / <Style name>」をタップし、次に「編集」をタップします。
3. 設定している無線機が「基準局データリンク」であるか、「移動局データリンク」であるかにより、該当する方を選択します。
4. 「タイプ」フィールドを無線に設定します。
5. 「無線機」フィールドを、お使いの無線機タイプに設定します。
無線機がリストに表示されない場合、「カスタム無線機」を選択して、受信機ポートや通信速度、パリティを設定します。
6. 使用されている無線リンクの最大スループットレートが分かる場合は、**バンド幅制限** チェックボックスを選択し、**バンド幅制限** フィールドに最大データ値を毎秒のバイト数で入力します。
GNSS固定局受信機は、この値を使用し、最大レートを超過しないように衛星メッセージの数を論理的に減らします。このオプションは、CMR+、CMRxおよびRTCM v3. x 放送フォーマットに対して利用可能です。
古い無線機または低いボーレートで実行している場合、すべての基準局衛星の信号が受信されないようでしたら、受信されるまでバンド幅制限をさげてみてください。
7. 無線機の接続先が以下の場合：
 - 受信機に直接接続されている場合、「**コントローラ経由ルート**」のチェックボックスを解除します。無線機の接続先となっている受信機ポート番号と、通信のボーレートを指定します。

- コントローラに接続されている場合、「コントローラ経由ルート」のチェックボックスを選択します。これにより、受信機と無線機との間のリアルタイムデータが、コントローラを経由するようになります。無線機の接続先となっているコントローラポート番号と、通信のボーレートを指定します。

メモ -

- 選択した無線機の内部設定にアクセスし、設定を行うには、「接続」をタップします。
- 一部のTRIMTALKやPacific Crestの無線機は、コマンドモードに切り替えるまで、設定できません。コマンドモードは、電源投入時のごく短い時間に利用できるモードです。プロンプト表示に従い、無線機に接続します。
- 「接続」ソフトキーが表示されない場合、選択した種類の無線機の内部設定はできません。
- 移動局無線機用に新しい受信周波数を追加するには、「周波数の追加」をタップし、新しい周波数を入力してから、「追加」をタップします。新しい周波数は、無線機に送信され、かつ利用可能な周波数の一覧に表示されます。新しい周波数を使用するには、一覧から該当の周波数を選択する必要があります。

8. 詳細が正しければ「Enter」をタップします。

測定を開始すると無線機信号アイコンがステータスバーに表示されます。基準局と移動局の両受信機間のデータリンクに問題がある場合には、無線機信号アイコン上に赤い×印が表示されます。

無線機信号アイコン上をタップし、設定を確認します。無線機を内蔵した受信機にコントローラが接続されている場合、移動局内部の設定を再設定することもできます。

ヒント -GNSS機能 にある「データリンク」ボタンをタップして、データリンク設定にアクセスすることもできます。

メモ - ご使用になる国より、無線機の周波数を変更することは違法行為となります。一般測量ソフトウェアは、最新のGNSS位置を使用して、お客様が規制されている国にいるかどうか確認します。規制されている国で作業している場合は、「周波数」フィールドに利用できる周波数が表示されます。

「基準局データリンク」を選択し、「タイプ」フィールドを「カスタム無線機」に設定すると、「送信クリア(CTS)」も有効にできます。

警告 - 受信機がCTSをサポートする無線機に接続されていない場合には、CTSをオンにしないでください。

Trimble R/5000シリーズのGNSS受信機は、CTSを有効にしたときに、RTS/CTS フローコントロールに対応します。

CTSサポートに関する詳細は、受信機と一緒に提供された書類を参照してください。

メモ - Trimble 内蔵GNSS 受信機の内蔵無線機をトランシーバーとして設定し、UHF発信オプションをオンにすると、基準局無線機として使用できるようになります。これによって、基準局受信機から基準局データを放送するのに外付け無線機ソリューションの使用する必要がなくなります。

無線機の考察

リアルタイム測量方法には、問題が発生する可能性が皆無に近い無線伝送が必要です。

同じ周波数で作業している他の基準局からの干渉の影響を減らすため、同じ周波数の他の基準局と同時に送信しないように、自分の基準局で「送信遅延」機能を使用します。詳細については、[単一の無線周波数で複数の基準局を操作](#) を参照してください。

時には、場所の状態や地形が無線機送信に悪影響を与え、放送範囲が限られることがあります。

放送範囲を広げるには、

- 該当地区内の見晴らしのいい場所に基準局を移動します。
- 基準局無線機のアンテナをできるだけ高く立てます。
- 無線中継器を使用します。

ヒント — 放送アンテナの高さを2倍にすると、放送範囲を約40%増加させることができます。同じ効果を得るには、無線機の放送力を4倍にする必要があります。

無線中継器

無線中継器は、基準局送信を受信し、同じ周波数でそれを再放送することで、基準局無線機の放送範囲を広げます。

12.5 kHzチャンネル間隔の無線機には1つの中継器、25 kHzチャンネル間隔の無線機には複数の中継器を使用できます。TrimbleとPacific Crest無線機の詳細に関しては、それぞれの製品仕様書をご参照ください。

Trimble Rシリーズ内蔵無線機を設定することにより、移動局測量中でも他の移動局に基準局データを繰り返し送信することができます。この機能は、移動中継局設定と呼ばれます。内蔵無線機は、移動局測量を実行しながら、同時に基準局信号をUHF通信リンクを通して他の移動局に繰り返し送信できます。このオプションは、UHF送信オプションが有効にされた無線機内蔵型Trimble GNSS受信機で利用できます。測量スタイル内にある移動局データリンク画面から内蔵無線機に接続する際に、この中継器モードを選択します。

メモ — こういった無線機を中継器として使用するには、それを中継器として設定する必要があります。それを行うには、上記の手順に従って無線に接続し、中継局モード（接続先の無線機が中継器として使用できる場合に表示される）を選択します。または、無線機が全面パネルを持つ場合には、そこで中継局モードを設定します。

セルラー式モデム — 概要

リアルタイム測量では、基準局と移動局受信機間の補正データのリンクやインターネットに接続してデータや電子メールをやり取りする手段として、外部モデムまたはTrimble内蔵モデムを使用することができます。

セルラー式モデムは、基準局と移動局の両受信機で使用できます。基準局では、セルラー式モデムを受信機に接続します。移動局では、セルラー式モデムを受信機またはコントローラに接続します。

メモ

- 一般測量ソフトウェアと併用されるセルラー式モデムは、Hayes互換のATコマンドに対応している必要があります。
- モデムと併用される受信機は、CTSフロー制御に対応している必要があります。

ダイヤルインモードのセルラー式モデムを使用すると、モデムをサービスデータリンクとして使用するサービスプロバイダから、またはセルラー式モデムを備えた遠隔基準局から基準局データを受信できます。ご自分の基準局を使用するときには、移動局のセルラー式モデムは基準局のセルラー式モデムを直接呼び出します。

RTK測量で外部モデムまたはTrimble内蔵モデムを使用するには、測量スタイルを作成または編集する際、[ダイヤルイン接続](#)として基準局および移動局データリンクを設定します。

接続部データリンクを使用してRTK測量を行う場合、以下の方法のうちのいずれかを使用します：

- Trimble VRS Now[™]受信契約サービスなどのシステムを使用し、サービスプロバイダから基準局データを受信する。
- 外部モデムやTrimble内蔵モデムでインターネットに接続している自分の遠隔基準局を使用する。外部セルラー式モデムを使用する場合は、基準局の一般測量データコレクターが常時インターネット接続している必要があります。

インターネットに接続した自分の基準局を使用する場合には、基準局を、移動局が接続するサーバーとして動作するように、またはデータを配信用サーバーに転送するように設定します。基準局がサーバーとして動作するように設定されている場合には、基準局インターネット接続の許容量がその基準局に接続できる移動局の数を制限します。1つの移動局しか接続できないようなこともあります。基準局がデータを配信用サーバーに転送する場合には、配信用サーバーが基準局データを多くの移動局に送信できます。


コントローラをインターネットに接続するため、外部モデムまたはTrimble内蔵モデムを使用するには、[インターネットへの接続](#)をご参照ください。測量スタイルを作成または編集する際、[インターネット接続](#)として基準局および移動局データリンクを設定します。モデムが、インターネット接続に対応している必要があります。

インターネットデータリンクの設定

一般測量ソフトウェアは、リアルタイムキネマティック測量スタイルを提供します。リアルタイムキネマティック測量では、[データリンク](#)を使用し、観測や修正内容が基準局から移動局に送信されます。次に、移動局は、リアルタイムでその位置を計算します。

インターネット接続としてデータリンクを設定するには：

1. Trimble Access メニューから、[設定 / 測量スタイル / <Style name>](#) をタップしてから、「[編集](#)」をタップします。
2. 下記の受信機を対象にデータリンクを設定する際：
 - 移動局受信機の場合、[移動局データリンク](#)を選択します。
 - 基準局受信機の場合、[基準局データリンク](#)を選択します。
3. 「[タイプ](#)」フィールドをインターネット接続に設定します。

- GNSSコンタクトフィールドで、既存コンタクトのGNSSコンタクト名を入力するか、または  をタップしてリストからGNSSコンタクトを選択します。GNSSコンタクトリストは、コンタクトの種類を条件に検索できます。

新規GNSSコンタクトを作成するには、[インターネットデータリンクのためのGNSSコンタクトの作成](#)を参照してください。

- 測量スタイルで設定されたGNSSコンタクトを表示したり、測量開始時にGNSSコンタクトを変更するには、「GNSSコンタクトを確認」チェックボックスをチェックします。

Trimble内蔵モデムを使用して測量を開始する際、一般測量ソフトウェアがGNSSコンタクトで選択されたマウントポイントに接続した後、測量を開始します。詳しくは、[モバイルインターネット接続を使用してリアルタイム測量を開始](#)をご参照ください。

ダイヤルインデータリンクの設定

一般測量ソフトウェアは、[リアルタイムキネマティック](#) 測量スタイルを提供します。リアルタイムキネマティック測量では、[データリンク](#) を使用し、基準局から移動局に観測や修正内容が送信されます。次に、移動局がその位置をリアルタイムで計算します。

ダイヤルイン接続としてデータリンクを設定するには：

- Trimble Access メニューから、[設定](#) / [測量スタイル](#) / [<Style name>](#) をタップしてから、「[編集](#)」をタップします。
- 設定している無線機の種類に応じ、「[基準局データリンク](#)」か、「[移動局データリンク](#)」かのいずれかを選択します。
- 「[タイプ](#)」フィールドをダイヤルインに設定します。
- ダイヤルイン移動局測量では、ケーブルまたはBluetoothを使用してセルラー式モデムを直接コントローラに接続する場合、「[コントローラ経由](#)」チェックボックスを選択します。
- GNSSコンタクトフィールドから、フィールドメニュー（右矢印）ボタンをタップして [GNSSコンタクト](#) フォームにアクセスします。一覧からGNSSコンタクトフォームを選択するか、新規コンタクトを作成します。

既に設定されているコンタクトにGNSSコンタクト名を入力します。

メモ - 「GNSSコンタクト」リストはモデムの種類を条件に検索できます。

- 測量スタイルで設定されたGNSSコンタクトを表示したり、測量開始時にGNSSコンタクトを変更するには、「GNSSコンタクトを確認」チェックボックスをチェックします。

Trimble内蔵モデムを使用して測量を開始すると、一般測量は基準局モデムにダイヤルしてから測量を開始します。詳細に関しては、[ダイヤルイン接続を使用してリアルタイム測量を開始](#)をご参照ください。

メモ - プロファイルは、「System files」フォルダに保存されている「GSNNContacts.xml」ファイルを編集することで作成・編集することができます。その場合は、このファイルをコンピューターにコピーし、編集をした後「System files」フォルダに転送しなおしてください。

GNSSコンタクト

リアルタイム測定の補正データリンクとしてセルラー式モデムを使用する場合、インターネットまたはダイヤルイン接続を作成および設定できます。

GNSSコンタクトの登録事項の追加・編集・削除するには、Trimble Access メニューから「設定 / 接続 / GNSSコンタクト」をタップします。

外部セルラー式モデムダイヤルインまたはモバイルインターネット接続のためのBluetooth接続設定

Bluetooth 機能を持つコントローラに接続しているセルラー式モデムを使用して測量を行う前に、電話がコントローラと提携していることを確認してください。

「Bluetoothペアリング」は、コントローラとモデムが通信する許可を得ているか確立する必要があります。

Bluetoothモデムを使用してペアリングを開始する場合はいかにようにします：

1. 電話の電源が入っている事を確認し、**発見可能** モードに切り替えてください。
2. Trimble Access メニューから「設定 / 接続 / Bluetooth」を選択します。「設定」ボタンを押し、コントローラのBluetooth設定スクリーンを表示させます。

ヒント - Bluetooth設定画面にジャンプするには、接続が作成される前に自動接続アイコンをタップするか、または接続が作成された後に受信機アイコンをタップします。

セルラー式モデムGNSSコンタクトの作成・設定

1. Trimble Access メニューからから、「設定 / 接続 / GNSSコンタクト」を選択します。
2. 「新規」またはGNSSコンタクトの一つをタップします。
3. 「コンタクト名」を入力します。
4. 「コンタクトタイプ」を選択します。
 - インターネットから補正值を得る移動局のコンタクトタイプを設定している場合、「**インターネット移動局**」を選択します。
 - モデムにダイヤルインして補正值を得る移動局のコンタクトタイプを設定する場合、「**ダイヤルイン移動局**」を選択します。
 - インターネットへ補正值を送信している基準局のコンタクトタイプを設定している場合、「**インターネット基準局**」を選択します。
 - モデムを使用してダイヤルインして補正值を得る基準局のコンタクトタイプを設定する場合、「**ダイヤルイン基準局**」を選択します。

メモ - プロフィールは、「System files」フォルダに保存されている

「GSNNContacts.xml」ファイルを編集することで作成・編集することができます。その場合は、このファイルをコンピューターにコピーし、編集をした後「System files」フォルダに転送しなおしてください。

GNSSコンタクトの削除

1. Trimble Access メニューからから、「設定 / 接続 / GNSSコンタクト」を選択します。
2. 削除したいエントリーを反転表示します。
3. 「削除」をタップします。
4. プロフィールを完全に消去する確認が表示されたら「はい」をタップします。

ダイヤルインデータリンクのためのGNSSコンタクトの作成

1. Trimble Access メニューからから、「設定 / 接続 / GNSSコンタクト」を選択します。
2. 「新規」またはGNSSコンタクトの一つをタップします。
3. 「コンタクト名」を入力します。
4. 必要に応じ、「コンタクトタイプ」を選択します。プロフィールの種類ごとに、下記の各指示に従ってください：
 - 補正値を得るためのモデムにダイヤルインする移動局のプロフィールの場合、「移動局へダイヤルイン」を選択します。
 - 補正値を得るためのモデムを使用してダイヤルインする基準局のプロフィールの場合、「基準局へダイヤルイン」を選択します。
5. 全てのGNSSコンタクト詳細を入力します。
6. 「保存」をタップします

下の表は、セルラー式モデムのコマンドと、GNSSコンタクトを新規に作成する際に便利な情報が含まれています。

フィールド	必要な情報	コマンドの機能
モデムのピン番号 (任意)	数字 (4~8桁)	セルラー式モデムのロックを解除します。
初期化文字列 (任意)	コマンド メモ - 基準局モデムにおいては、コマンドは自動応答モードでモデムを出る必要があります。または、末端プログラムを使用して自動応答モードを別に設定します。	通信を開始し、モデムのオプションを設定します。
切断	コマンド	通信を終了します。
接頭番号	コマンド	このコマンドを受け取ると、番号をダイヤルし始めます。

フィールド	必要な情報	コマンドの機能
ダイヤルする番号	基準局モデムの電話番号 メモ - 短い区切りを送信するにはカンマ(,)を使用します。(例、市外局番の後など)	—
接尾番号 (任意)	コマンド メモ - 「接頭番号」と「ダイヤルする番号」、「接尾番号」値は、連結してモデムに送られます。	ソフトウェアは番号をダイヤルした後これをモデムに送信します。
接続後 (任意)	基準局と移動局モデム間で接続が確認されると、情報が移動局から基準局に送信されます。通常それはログイン名とパスワードです。 メモ - カラット(^)記号を使用して、キャリッジ・リターンと3秒遅延を基準局システムに送信します。例えば、これを使用してログイン名とパスワードを分離します。	—

Trimble内蔵モデムを使用して測定を開始すると、一般測定 は基準局モデムにダイヤルしてから測定を開始します。詳細に関しては、[ダイヤルイン接続を使用してリアルタイム測定を開始](#) をご参照ください。

セルラー式モデムを使用してリアルタイム測定を開始するには、下記の項目を参照してください。

[基準局受信機のセットアップ](#)

[ダイヤルイン接続を使用してリアルタイム測定を開始](#)

[広域RTK測定](#)

インターネットデータリンクのためのGNSSコンタクトの作成

RTK測定では、基準局と移動局受信機間のデータのリンクやインターネットに接続してデータや電子メールをやり取りする手段として。

移動局測定向けに新規GNSSコンタクトを設定する

外部インターネット接続を使用するために新規GNSSコンタクトの設定の仕方：

1. Trimble Access メニューからから、「設定 / 接続 / GNSSコンタクト」を選択します。
2. 「新規」またはGNSSコンタクトの一つをタップします。
3. 「コンタクト名」を入力します。
4. 必要に応じ、「コンタクトタイプ」をインターネット移動局に設定します。
5. コントローラを介したルート設定を設定します。

下記の内部モデムを使用する際:

- コントローラ——コントローラ経由のルート設定は該当しません。
- 携帯電話など、コントローラに接続された別のデバイス——コントローラ経由のルートを選択します。
- 受信機——かつ入信局データが下記に該当する場合:
 - コントローラ経由のルートを取り、RTK測量の最中にインターネットデータリンクに接続している間、AccessSyncなどの他の機能を目的にコントローラがインターネットに接続できる状態にしている——コントローラ経由のルートを選択します。
 - コントローラ経由のルートを取らず、受信機はインターネットに接続できるがコントローラは接続できない状態にしている——コントローラ経由のルートを無効にします。

注 - 受信機内のモデムを使用する際、コントローラ経由のルートを有効にする場合は、Bluetoothを使用してコントローラを受信機に接続する必要があります。その他の設定には、Bluetoothまたはシリアスケープルを使用できます。

6. 「ネットワーク接続」フィールドで、ネットワーク接続をキー入力するか、ポップアップディレクトリから一つを選択します。ネットワーク接続の作成方法は以下の通りです:
 - TSC3 / TCU / Slate / Geo7X / GeoXRコントローラ、設定をタップします。インターネットへの接続の「タブレット以外のTrimbleコントローラ用に、電話/モデムを使用したインターネット接続を作成または編集する」をご参照ください。
 - Trimbleタブレットでは、追加をタップします。「インターネットへの接続」の「Trimbleタブレットコントローラ用の新しいネットワーク接続を作成するには」をご参照ください。
7. 必要な場合、「モデムPIN番号」を入力します。
セルラー式モデムを解除するために、モデムPIN番号が必要になることがあります。
8. モデム用にアクセスポイント名 (APN)を指定します。
プリセットされたAPNを選択するには、フィールドメニュー (右矢印) ボタンをタップして、「アクセスポイント名 (APN)の選択」を選択し「ロケーション」と「プロバイダーとプラン」を選択します。
APNリストは、「System files」フォルダに保存されている「ServiceProviders.xml」ファイルを編集することで作成・編集することもできます。その場合は、このファイルをコンピューターにコピーし、編集をした後「System files」フォルダに転送しなおしてください。
APNは、アカウントを取得するとインターネットサービスプロバイダーから提示されます。
9. Trimble CUで、ご利用のモバイルインターネットプロバイダがネットワーク接続の際にユーザー名及びパスワードを要求する場合は、GNSSコンタクトで接続ダイアログを表示のチェックボックスを選択します。ネットワーク接続前にシステムがユーザー名及びパスワードの入力画面が表示されます。

メモ - Trimble非タブレットコントローラのOSでは接続ダイアログを表示チェックボックスに対応していません。これは、ネットワーク接続を作成するときユーザー名とパスワードを指定することができるからです。これらの設定内容はコントローラに保存することができ、毎回接続するたびにこれらの情報を入力する手間が省けます。

10. インターネット接続を使用して、移動局をTrimble CenterPoint RTX補正サービスに接続する場合は、RTX (インターネット) チェックボックスを選択します。このチェックボックスが選択されているときは、マウントポイント名フィールドが表示されます。ご利用のRTX受信契約と地域に適したマウントポイントを選択します。RTXIPマウントポイントはグローバルRTX補正用で、他のマウントポイントはそれぞれ特定ネットワーク対象範囲に固有のものとなります。

必要に応じ、プロキシサーバーを使用チェックボックスを選択し、プロキシサーバーアドレスとポートを入力します。それから手順18を行います。

その他の場合には11へ進みます。

11. 移動局が NTRIP を介して基準局に接続する場合には、「NTRIP を使用」チェックボックスにチェックマークを入れます。

その他の場合には14へ進みます。

12. 移動局をプロキシサーバーへ接続させたい場合、「プロキシサーバーを使用する」チェックボックスを選択して、サーバーアドレスとポートを入力します。プロキシサーバーチェックボックスは、NTRIPチェックボックスを選択すると表示されます。

プロキシサーバーのアドレスとポートについては、インターネットサービスプロバイダーにお尋ねください。

13. マウントポイント名入力を促されることなく、測量開始の際にマウントポイントに接続するためには、「マウントポイントに直接接続する」を選択して「マウントポイント名」を入力します。

マウントポイント名が入力されていない場合、システムは測量開始時に入力するよう促します。この選択はGNSSコンタクトとして保存されます。測量開始時点で、指定のマウントポイントにアクセスできないときは、利用可能なマウントポイントのリストが表示されます。

14. 必要な場合、「NTRIPユーザー名」と「NTRIPパスワード」を入力します。

15. 移動局の接続を設定している場合は、基準データのソースとなるサーバの「IPアドレス」及び「IPポート」番号を「GNSSコンタクトの編集」フォームに入力します。

インターネットGNSS補正データプロバイダから基準局の IP アドレスを入手します。または、インターネット基準局でコントローラを使用している場合には、基準局のコントローラに表示された基準局画面の「この基準局のIP設定」フィールドに表示されたIP アドレスとIPポート値を使用します。

メモ - 基準局コントローラのIP アドレスが無効である場合には、インターネットに接続して基準局を開始する前に、装置のソフトリセットを実行してください。

16. 「接続タイプ」フィールドで、モデムがインターネットに接続するのに使用する方法を選択します。

15 測定の設定

- モデムがモバイルインターネットを使用する場合には、「モバイルインターネット」を選択します。
 - 装置がCDPDモデムの場合には、「CDPD」を選択します。
 - ダイヤルアップでインターネットに接続し、ISPをダイヤルするのに電話番号を使用する場合には、「ダイヤルアップ」を選択します。
17. 移動局が一般 NMEA メッセージを介して識別情報を基準局データサーバーに提供する必要がある場合には、「ユーザー識別情報を送信しますか?」チェックボックスにチェックマークを入れます。測定の開始時にソフトウェアはこの情報を入力するように求めます。
18. 「保存」をタップします

測定開始時に、一般測定ソフトウェアはTrimble内蔵モデムまたは外部モデムとのネットワーク接続を確立してから測定を開始します。詳しくは、[モバイルインターネット接続を使用してリアルタイム測定を開始](#)をご参照ください。

インターネット接続を使用するために新規GNSSコンタクトの設定の仕方：

1. Trimble Access メニューからから、「設定 / 接続 / GNSSコンタクト」を選択します。
2. 「新規」またはGNSSコンタクトの一つをタップします。
3. 「コンタクト名」を入力します。
4. 必要に応じ、「コンタクトタイプ」をインターネット基準局に設定します。
5. コントローラを介したルート設定を設定します。

基準局でコントローラをインターネットに接続したい場合、[コントローラ経由](#)のルートを選択します。この場合、基準局の測定を実行中は、コントローラを基準局の受信機に接続したままにしておく必要があります。

基準局の受信機からサーバへ基準局データをアップロードしたい場合は、[コントローラ経由](#)のルートを無効にします。基準局の測定の開始後は、コントローラを基準局の受信機に接続したままにしておく必要はありません。これには受信機ファームウェアバージョン3.70またはそれ以降が必要です。

コントローラを介したルートを使用していない場合は、11に進みます。

6. 「ネットワーク接続」フィールド内で、ネットワーク接続をキー入力するか、ポップアップディレクトリから一つを選択します。ネットワーク接続の方法は以下の通りです：
 - TSC3 / TCU / Slate / Geo7X / GeoXRコントローラ、設定をタップします。[インターネットへの接続](#)の「タブレット以外のTrimbleコントローラ用に、電話/モデムを使用したインターネット接続を作成または編集する」をご参照ください。
 - Trimbleタブレットでは、追加をタップします。「[インターネットへの接続](#)」の「Trimbleタブレットコントローラ用の新しいネットワーク接続を作成するには」をご参照ください。
7. 必要な場合、「モデムPIN番号」を入力します。

セルラー式モデムを解除するために、モデムPIN番号が必要になることがあります。

8. 外部モデム用にアクセスポイント名 (APN)を指定します。

プリセットされたAPNを選択するには、フィールドメニュー (右矢印) ボタンをタップして、「アクセスポイント名 (APN)の選択」を選択し「ロケーション」と「プロバイダーとプラン」を選択します。

APNリストは、「System files」フォルダに保存されている「ServiceProviders.xml」ファイルを編集することで作成・編集することもできます。その場合は、このファイルをコンピューターにコピーし、編集をした後「System files」フォルダに転送しなおしてください。

APNは、アカウントを取得するとインターネットサービスプロバイダーから提示されます。

9. Trimble CUで、ご利用のモバイルインターネットプロバイダがネットワーク接続の際にユーザー名及びパスワードを要求する場合は、GNSSコンタクトで接続ダイアログを表示のチェックボックスを選択します。ネットワーク接続前にシステムがユーザー名及びパスワードの入力画面が表示されます。

メモ - Trimble非タブレットコントローラのOSでは接続ダイアログを表示チェックボックスに対応していません。これは、ネットワーク接続を作成するときにユーザー名とパスワードを指定することができるからです。これらの設定内容はコントローラに保存することができ、毎回接続するたびにこれらの情報を入力する手間が省けます。

10. データをサーバーにアップロードしたい場合「移動局操作モード」を「データを遠隔サーバーにアップロードする」に設定するか、「サーバーとして操作」を設定します。
11. **NTRIP** サーバーへデータをアップロードする場合には、「NTRIP を使用」チェックボックスにチェックマークを入れます。

- 「マウントポイント名」を指定します。
- 必要に応じて、「NTRIPユーザ名」と「NTRIPパスワード」を入力します。

12. 次のいずれかを実行します：

- GNSSコンタクトを「サーバーとして操作」に設定する場合は、「IPポート」を入力します。

基準局が開始されると、IPアドレスとIPポートの値は、コントローラの基準局画面に表示された「この基準局のIP設定」に表示されます。

- リモート・サーバをアップロードするために基準局接続を設定する場合は、リモート・サーバの「IPアドレス」及び「IPポート」を入力してください。

メモ - 基準局コントローラのIP アドレスが無効である場合には、インターネットに接続して基準局を開始する前に、装置のソフトリセットを実行してください。

ヒント - 移動局を基準局に接続するには、パブリックIPアドレスを持つモバイルインターネット基準局を開始して下さい。

13. 「接続タイプ」フィールドで、モデムがインターネットに接続するのに使用する方法を選択します。

- モデムがモバイルインターネットを使用する場合には、「モバイルインターネット」を選択します。
- 装置がCDPDモデムの場合には、「CDPD」を選択します。
- ダイヤルアップでインターネットに接続し、ISPをダイヤルするのに電話番号を使用する場合には、「ダイヤルアップ」を選択します。

14. 「保存」をタップします

測量開始時に、一般測量ソフトウェアはTrimble内蔵モデムまたは外部モデムとのネットワーク接続を確立してから測量を開始します。詳しくは、[モバイルインターネット接続を使用してリアルタイム測量を開始](#)をご参照ください。

メモ - 基準局コントローラのIP アドレスが無効である場合には、インターネットに接続して基準局を開始する前に、装置のソフトリセットを実行してください。

GNSSコンタクトにあるモバイルインターネットダイヤルプロフィールをテストする：

接続に問題がある場合、またはGNSSコンタクトの設定が正しくない場合は、「テスト」ソフトキーを使用してください。

1. Trimble Access メニューからから、「 / 接続 / GNSSコンタクト」を選択します。
2. テストしたいGNSSコンタクト入力値を反転表示させます。
3. 「編集」をタップして、「テスト」をタップします。
4. 一般測量は、「GNSSコンタクト」に定義された設定を使用して接続処理ステップを踏み、入力情報が正しいかどうか確認します。Bluetoothまたはモデム接続設定に問題が見つかった場合、またはAPN起動が失敗した場合には、問題の詳細を記したレポートを作成して改善策を提案します。

メモ - モバイルインターネットGNSSコンタクトのみテストできます。

GNSSコンタクトを使用してインターネット接続を作成するには

1. Trimble Access メニューからから、「設定 / 接続 / GNSSコンタクト」を選択します。
2. インターネット接続用に設定されているGNSSコンタクトを反転表示します。
3. 「GNSSコンタクト」フォームの下部にある「接続」ボタンをタップします。インターネットに正常に接続されると反転表示したプロフィールの隣にチェック・マークが表示されます。
4. インターネットを切断する場合は、GNSSコンタクトを反転表示し、「切断」をタップします。

「GNSSコンタクト」にてインターネット接続を確立した後にモバイルインターネットデータリンクを使用した測量を開始すると、一般測量ソフトウェアはすでに確立されている接続を使用して測量を行います。

メモ -

- メモ - キー入力する[アクセスポイント名 (APN)]は、サービスを受けるのに必要なネットワークルーティングと接続情報を提供します。モバイルインターネットサービスプロバイダからこの情報を入手して下さい。
- インターネット接続に受信機内蔵モデムを使用しており、Bluetoothワイヤレス技術を使用して受信機と通信している場合は、「GNSSコンタクトの編集」フォームの「Bluetoothモデム」フィールドで受信機を選択します。

インターネットプロトコルを介するRTCMネットワーク移送 (NTRIP)

NTRIP は、インターネットを使用して、リアルタイムGNSS基準局データを配布します。

GNSSコンタクトが正しく設定され、測量を開始したときに、NTRIPサーバへの接続が確立されます。さらに、サーバから使用可能な補正情報ソースを示す表が表示されます。それらは単独局ソースかネットワークソース（例えばVRS）です。この「マウントポイント」が示す基準局データの種類の種類はソースの表に表示されます。使用したいソースを選択します。そうすると、ソースに接続され、基準局データが一般測量を通して、接続されたGNSS受信機へのストリームが開始されます。

メモ - 一番近いソースを見つけるには、「ここからの距離」見出しをタップして、ソースを近い順に並び替えます。

あるマウントポイントに接続するのに認証が必要で、GNSSコンタクトで設定されていない場合は、一般測量 がユーザー名とパスワードを記入する画面を表示します。

一般測量ソフトウェアがNTRIPキャストに接続する際、ソフトウェアはキャストがNTRIPバージョン2.0に対応しているかを確認します。

- キャスターがバージョン2.0に対応することを確認したら、一般測量ソフトウェアはバージョン2.0のプロトコルを使用して通信を行ないます。
- キャスターがバージョン2.0に対応しない場合、一般測量は自動的にNTRIPバージョン1.0を使用します。



一般測量ソフトウェアがNTRIPバージョン1.0を使用するように強制するには、NTRIP設定を行なう際に、「NTRIP v1.0を使用する」のチェックボックスを選択して下さい。

NTRIP バージョン2は、元々の標準機能に改善箇所が含まれています。一般測量ソフトウェアは以下のNTRIP バージョン2 の特長に対応しています：

NTRIP 2.0 特長	1.0 からの改善点
完全HTTP対応	プロキシサーバ問題に対処します。 「Host directive」を利用してバーチャル・ホストに対応します。
大量暗号化送信	データ処理の時間を削減します。 強化されたデータ確認。

インターネットに接続

インターネット接続設定は「インターネットセットアップ」の中で管理されます。Trimble Accessの中で「インターネットセットアップ」にまで行くには、以下のうちから1つを行います:

- Trimble Access メニューから、「インターネット設定」をタップします。
- 「設定 / 接続 / インターネット設定」をタップします。
- Trimble Accessタスクバーの インターネット接続ボタン ( または ) をタップします。

インターネットへの接続に必要な手順は、ユーザーがお使いのコントローラによって異なります。詳しい情報については、以下のセクションを参照してください:

- タブレット以外のTrimbleコントローラ上でのインターネットへの接続
- Trimble Tablet上でのインターネットへの接続

タブレット以外のTrimbleコントローラ上でのインターネットへの接続

TSC3 / Slate / Geo7X / GeoXR上でインターネットへの接続を行うには、コントローラの内蔵モデムを使用してインターネット接続を作成 します。または、もう1つの方法として、内蔵Wi-Fi無線を使用してインターネットに接続することができます。

Trimble CUコントローラは、内蔵セルラーモデムを備えていないので、インターネットへの接続には外部の電話またはモデムを使用する必要があります。始める前に、以下のうちのいずれかを行ないます:

- ケーブルを使用している場合、セルラーモデムのデータケーブルをコントローラのシリアルポートに接続します。
- Bluetooth無線技術を使用しているときは、Bluetoothが有効になっていて、かつセルラーモデムのペアリングと接続がされていることを確認します。

電話またはモデムに接続したら、内蔵モデムを搭載したコントローラを使用するときと同様に、 [インターネット接続を作成](#) します。

CDMAネットワーク上でTrimbleのタブレット以外のコントローラを有効にするには:

米国内で統合デュアルモードモデムを搭載したGeo7X、またはTSC3コントローラをご使用されていて、かつ適切な利用契約をお持ちの場合は、それを使用してVerizon CDMAネットワークにアクセス可能です。デュアルモードモデムは、GSM/GPRSモードまたはCDMAモードで動作可能です。

全てのGeo7Xコントローラには、デュアルモードモデムが搭載されています。デュアルモードモデムの搭載されたTSC3コントローラの場合、パーツ番号の最後が-002になっています (例えばTSC3112-002) 。お使いのTSC3コントローラのパーツ番号を調べるには、バッテリーを取り外し、バッテリー収納部の左側に貼付されたラベルを確認します。

電話は、CDMAネットワークにアクセスする前に「有効化」される必要があります。有効化の前に、お使いのサービスプロバイダにMEIDを提供する必要があるかもしれません。これを行う必要があるのは1回だけです。有効化を行うには、電話が登録されている必要があります。


Geo7X/TSC3コントローラに搭載されている電話を有効化するには:

1. Trimble Access メニューから、「インターネット設定」をタップします。
2. *GSM/CDMA設定* をタップします。
3. CDMAモードを選択します。
4. *有効化* をタップします。

タブレット以外のTrimbleコントローラ用に、電話/モデムを使用したインターネット接続を作成または編集するには:

1. Trimble Access メニューから、「インターネット設定」をタップします。
2. 「電話/モデム」を選択します。

メモ - 統合デュアルモデムを搭載したコントローラをお使いのときは、*GSM/CDMA設定* をタップし、ご希望のモードにモデムを切り替えます。CDMAネットワークをお使いの場合は、電話を有効化しないとお使いになれません。上記の「CDMAネットワーク上でTrimbleコントローラを有効化するには」を参照してください。

3. 「新規 / 編集」ボタンをタップします .
4. ドロップダウンリストから、ポートを選択します。これはコントローラからセラーモデムへの接続のタイプです。使用する接続手段によって以下を実行します。

- コントローラの内蔵モデムをお使いの場合、*内蔵モデム* を選択します。

ヒント - SIMカードの場合のアクセスは、TSC3コントローラ上のバッテリーを利用し、Slate / Geo7X / GeoXRコントローラの左側にあるポートを介して行われます。

- モバイルインターネットCFカードをお使いの場合、「モバイルインターネットモデム」を選択します。
- Bluetoothワイヤレス技術をお使いの場合、「*Bluetooth*」を選択します。
- ケーブルをお使いの場合、「COM1上のHayes Compatible」を選択します。CUコントローラをお使いの場合、「COM2上のHayes Compatible」を選択する必要があるかもしれません。

Bluetooth を選択するときは、ドロップダウンリストからBluetoothデバイスを選択します。このリストには、コントローラとペアリングされたすべてのモデムが表示されています。お使いのデバイスがリストに表示されていないときは、そのデバイスをペアリングする必要があります。詳しい情報については、[Bluetooth](#) を参照してください。

5. 使用するモデムがPIN暗証番号を必要とする場合、「このモデムは暗証番号が必要です」を選択して、暗証番号を入力して「OK」をタップします。
6. 次へをタップします。
7. 「ホームネットワークロケーション」、「サービスマイグレーション」と「プラン」の詳細を選択します。

この詳細がリストにない場合は、手動で設定することができます：

- a. 「サービスプロバイダ」をタップします。
- b. 「APN」には値を入力するか、「なし」を選択するか、または「アクセスポイント名 (APN) を選択」ウィザードを使用します。ウィザードの「ロケーション」フィールドで国を選択し、「プロバイダとプラン」を選択したら、「承認」をタップします。「APN」が更新されます。
- c. 「ダイヤルする番号」フィールドで、「*99***1#」と入力します。「*99***1#」はモバイルインターネットの標準的なアクセスコードです。これを使って接続できない場合は、モバイルインターネットプロバイダにお問い合わせ下さい。
- d. ネットワーク接続に必要な場合は、「ユーザ名」と「パスワード」を入力します。

ヒント - TSC3/Slate/Geo7X/GeoXRをご使用の場合で、内蔵モデムを選択したときは、「検出」ボタンをタップし、SIM カードによって検出されたサービスプロバイダ情報を引き出します。

8. 次へをタップします。

統合デュアルモードモデムを搭載したコントローラをお使いの場合、お使いの接続タイプに対してモデムが正しく設定されていないと、モードを切り替えるように促すプロンプトが表示されます。

9. 接続設定名を入力して、「完了」をタップします。

メモ

- すでに同じ名前の接続があった場合、既存の接続を上書きするように促されます。上書きしたくない場合は、「いいえ」をタップし他の名前で接続を保存します。
- 初期設定されているサービスプロバイダーの詳細が変更されると、新しい詳細が [userserviceproviders.xml] ファイルへと保存されます。保存先は [¥Program Files¥Trimble¥Common] です。初期設定値に戻りたい場合は、コントローラからこのファイルを削除します。
- 誤ったPIN番号を3回入力してしまうと、緊急連絡以外の場合SIMカードがブロックされてしまいます。PUK (パーソナル・アンブロッキング・キー) コードの入力を求めるプロンプトが表示されます。モデムのPUKコードをご存じでない場合、モデムのSIMカードの提供会社にご連絡ください。誤ったPUKコードを10回入力してしまうと、SIMカードは無効になり使用不可能になってしまいます。この場合、カードを変更する必要があります。

タブレット以外のTrimbleコントローラ上で、電話/モデムインターネット接続を確立したり、切断したり、現在の状態を確認したりするには：

問題なく接続が保存されると、インターネットへの再接続が容易になります：

1. 「GPRS接続」 ドロップダウンリストから、予め設定されている接続を選択します。
2. Bluetoothを使用している場合、「Bluetoothを有効にする」が選択されているこ

とを確認します。

3. 接続をタップします。

接続が確立されると、「インターネット設定」ステータスバーが「インターネット接続 接続名 が確立されました」と更新されます。「接続」ボタンも「切断」に変わります。切断するには「切断」をタップします。

接続が存在しないときは、「インターネット設定」状態バーが「インターネットに接続されていません」に変わり、「切断」ボタンが「接続」に変わります。タスクバーには、このほかインターネット接続インジケータがあります。これは、他の Trimble Access画面で見えるようになっています。

ヒント - Trimble Accessで設定済みのインターネット接続を使用するため、ウェブブラウザなど、タブレット以外のコントローラ上で他のアプリケーションを有効にするには、「プライベートネットワークへの自動接続を実行するプログラムは以下を使用して接続する」設定が **TrimbleNet** に設定されていることを確認してください。この設定を編集するには、Windowsのスタートメニューから、「設定 / 接続」をタップしてから、「接続」アイコンをタップします。「高度な設定」を選択してから、「ネットワークの選択」をタップします。

メモ

- **メモ** - 現在のコントローラへのActive Sync接続、またはWiFi接続は、インターネット・セットアップ・ウィザードに表示されます。
- カメラへのWi-Fi接続がある場合、インターネット・セットアップ・ウィザードが誤ってWi-Fi接続が確立しました、と報告する場合があります。
- カメラへのWi-Fi接続を使用すると同時にインターネット接続も使用する場合は、まず最初にインターネット接続を作成し、それからカメラへの接続を作成してください。

TSC3 / Geo7X / GeoXRコントローラをお使いの際、Wi-Fi接続を使用してインターネット接続を作成または編集するには：

1. Trimble Access メニューから、「インターネット設定」をタップします。
2. Wi-Fi を選択すると、コントローラのWi-Fiが有効になります。

メモ - コントローラのWi-Fiを無効にするには、電話 / モデム オプションを選択します。

3. Wi-Fiの設定と接続を行なうには次のいずれかを実行します：
 - TSC3コントローラ上で 「スタート / 設定 / 接続 / Wi-Fi」 をタップします。
 - Trimble Geo7Xコントローラ上で、Trimbleボタンをタップして、「スタートメニュー」を選択します。そして「設定/接続/ワイヤレスマネージャ」を選択します。「メニュー」をタップしてから、「Wi-Fi設定」を選択します。
 - Trimble GeoXRコントローラ上で、Trimbleボタンをタップして、「スタートメニュー」を選択します。そして「設定/接続/Wi-Fi」を選択します。

既にネットワークへの接続が設定されている場合、ネットワークの接続範囲内にコントローラがあれば、コントローラは自動的にそのネットワークに接続します。

Trimble Tablet上でのインターネットへの接続

Trimble Tabletにはデュアルモードセルラーモデムが搭載されています。CDMAネットワークをお使いの場合は、電話を有効化しないとお使いになれません。さらに詳しい情報につきましては、サポートノート「Yuma 2: Activation of CDMA/Verizon Connectivity」を www.trimble.com からご参照ください。

サードパーティ製タブレット上でインターネットに接続する具体的な方法は、インストールされたオペレーティングシステムによって異なります。下記の手順は目安程度にとどめ、詳しい情報は、お使いのタブレットに付属のドキュメンテーションを参照してください。

タブレットをインターネットに接続するには以下の方法のいずれかを使用します：

- Bluetoothワイヤレス技術を使用して接続された外付け電話またはモデム
- タブレットの内蔵セルラーモデム
- Tabletの内蔵Wi-Fi無線機

外付けの電話やモデムを使用してTrimble Tabletから新しいネットワーク接続を作成するには

メモ - Bluetoothで接続している外付けの電話やモデムを使用している場合は、新しいネットワーク接続を作成する前に、Bluetoothデバイスとペアリングしたことを確認してください。

1. Trimble Access のメインメニューから「設定」 / 「接続」 / 「GNSSコンタクト」の順にタップします。
2. 「新規」をタップします。
3. GNSSコンタクトの編集画面で、ネットワーク接続フィールドの横にある矢印をタップします。
4. ネットワーク接続ページから「追加」をタップします。
5. ネットワーク接続の「名前」を入力します。
6. 使用する接続手段によって以下を実行します。
 - Bluetoothを使用して接続している外付けの電話やモデムの場合は、Bluetoothモデムをペアリングしたデバイスのリストから選びます。
 - タブレットの内部セルラーモデムの場合は、コントローラ内部モデムチェックボックスを選択します。
7. 「APN」には値を入力するか、「なし」を選択するか、または「アクセスポイント名 (APN) を選択」ウィザードを使用します。ウィザードの「ロケーション」フィールドで国を選択し、「プロバイダとプラン」を選択したら、「承認」をタップします。「APN」が更新されます。

8. 「ダイヤルする番号」フィールドで、「*99***1#」と入力します。「*99***1#」はモバイルインターネットの標準的なアクセスコードです。これを使って接続できない場合は、モバイルインターネットプロバイダにお問い合わせ下さい。
9. ネットワーク接続に必要な場合は、「ユーザ名」と「パスワード」を入力します。
10. 「承認」をタップして新しいネットワーク接続を作成します。

メモ

- 既存のネットワーク接続の設定を表示するには、接続を反転表示し、「編集」ソフトキーをタップします。
- GNSSコンタクト外でネットワーク接続を作成するには、Trimble Accessメニューから「インターネットセットアップ」を使用するか、「設定/接続/インターネットセットアップ」を選択します。「インターネットセットアップ」は、Windowsネットワークと共有センターに直接移動します。

Trimble Tabletで使用するため、Wi-Fi接続を利用してインターネット接続を作成または編集するには:

オペレーティングシステムがWindows 10のタブレットの場合:

1. から、「インターネット設定」をタップします。Windowsの[Network and Internet]画面が表示されます。
2. Wi-Fiを選択し、オンになっていることを確認します。
3. 接続先となるWi-Fiネットワークを選択します。詳細に関しては、Windows ヘルプを参照してください。

タブレットがWindowsの旧バージョンを実行している場合:

1. から、「インターネット設定」をタップします。Windowsの[Network and Sharing Center]画面が表示されます。
2. Wi-Fi接続を作成するには、[Set up a new connection or network]を選択します。詳細に関しては、Windows ヘルプを参照してください。

Bluetooth

Trimble コントローラを設定し、Bluetoothワイヤレス機能を使用して以下の装置に接続することができます:

- Trimble Rまたは5000 GNSS 受信機
 - メモ - Trimble 5700 受信機は Bluetooth ワイヤレス機能に対応していません。
- 補助GPS受信機
- Bluetoothワイヤレステクノロジーを搭載しているトータルステーション
- 無線機
- 有効なターゲット
- サポートされているBluetooth レーザ測距儀

- Bluetoothエコーサウンダー対応
- 別のTrimbleコントローラ
- Bluetooth 対応セルラー式モデム
- Zebra P4Tモバイルプリンタ

コントローラを別のデバイスに接続する手順は以下に列記されています。特定の手順に関するさらに詳しい情報につきましては、下節をご参照ください。

1. 両方のデバイスをオンにします。
2. デバイスのBluetoothをオンにします。
3. コントローラの Bluetoothをオンにします。
4. コントローラのスキャンを開始します。
5. スキャンが完了したら、デバイスとペアにします。
6. Trimble Accessソフトウェアをペアにしたデバイスに接続します。

デバイスのBluetoothをオンにする

機種...	操作:
Trimble R/5000シリーズGNSS受信機	受信機に付属の説明書をご参照ください。
トータルステーション	Trimble VX Spatial Station または Trimble S Series トータルステーション <ul style="list-style-type: none"> • 機器の電源を入れ、反面ディスプレイからBluetoothを有効にします。 <p>メモ - 反面ディスプレイのメニューにアクセスするには、装置が起動していて、さらに一般測量が切断されている必要があります。電子レベルのスクリーンで「Set」（セットする）を選択し、メニューにアクセスし、Bluetoothワイヤレス機能の設定を行います。</p> <p>他の従来型機器 お使いの機器に付属の説明書をご参照ください。</p>
TDL2.4無線	TDL2.4を他の機器から見つけられるようにするには、TDL2.4上で、無線機ボタンを2秒間押します。青と赤のLEDが点滅すると、無線機がペアリングする準備ができたことを表します。 <p>メモ - 無線機ボタンを10秒以上長押しすると、TDL2.4内に保存されたBluetoothペアリングが全て解除されます。と、お使いのコントローラとの間で、TDL2.4Bluetoothペアリングをやり直す必要があります。</p>
アクティブなターゲット	アクティブなターゲットがオンのときにBluetoothは常に有効になっています。
レーザー測距儀	レーザー測距儀のための測量スタイルの設定の表をご参照ください。

機種...	操作:
エコーサウンダー	エコーサウンダーに付属の説明書をご参照ください。
Zebra P4Tプリンタ	P4Tプリンタの設定と使用をご参照ください。
別のTrimbleコントローラ	以下のコントローラのBluetoothワイヤステクノロジーの有効化をご参照ください。
セルラーモデム	セルラーモデムでは、セルラーモデムが見つけられるようにするオプションを選びます。さらに詳しい情報はモデムに付属の説明書をご参照ください。

コントローラのBluetoothワイヤステクノロジーの有効化

メモ - コントローラを別のコントローラに接続する場合は、この手順を両方のコントローラで完了してください。

1. から「 / 接続 / Bluetooth」をタップします。
2. お手持ちのコントローラの手順につきましては下表をご参照ください:

機種...	操作:
Trimbleタブレット	システムトレイ内の矢印をタップします。Bluetoothアイコンが淡色表示になっている場合、Bluetoothアイコンをタップし、「Turn adapter on」(アダプタをオン)をタップします。
TSC3/Geo7X/GeoXR/Slate	「Mode」(モード)タブをタップして、「Turn on Bluetooth」(Bluetoothをオンにする)チェックボックスと「Make this device discoverable to other devices」チェックボックスの両方にチェックマークが入っていることを確認します。
Trimble CU (Model 3) コントローラ	「Power」タブを選択し、「Enable Bluetooth」と「Discoverable」(検出可能)のチェックボックスにチェックマークが入っていることを確認します。
Trimble CUコントローラ	コントローラでは、「Enable Bluetooth」チェックボックスにチェックマークが入っていることを確認します。

Bluetoothの自動有効化

必要なときに、Bluetooth技術を自動的に有効化することができます。これにより、に加えられた動きによってBluetoothが無効になってしまった場合に、がBluetoothをオンに切り替えることができます。これを行うには、から、 / 接続 / Bluetoothをタップしてから、さらに「Bluetoothを自動的に有効にする」チェックボックスを選択します。

コントローラのスキヤンの開始

メモ - コントローラを別のコントローラに接続する際には以下の手順を1台のコントローラに行ってください。スキヤン時に正しいコントローラを容易に検出できるように

するには、コントローラに固有の名称（**コントローラに固有の名前をつける**）をつけてください。

コントローラで、Trimble Accessメニューから、**設定 / 接続 / Bluetooth** を選択して、以下を行ってください：

機種...	操作:
Trimbleタブレット	設定をタップします。Windowsの[デバイス]画面が表示され、コントローラが自動的にデバイスをスキャンします。接続したデバイスが自動的に表示されない場合は、[デバイスの追加]をタップします。
TSC3/Geo7X/GeoXR/Slate	「Devices」（デバイス）タブをタップし、「Add new device...」（新規デバイスの追加）をタップします。
Trimble CU (Model 3) コントローラ	「Scan Device」（デバイスのスキャン）をタップし、「Scan」をタップします。
Trimble CUコントローラ	「Scan Device」をタップします。

コントローラは、範囲内にBluetooth ワイヤレス機能を持つデバイスがあるかを検索します。

メモ -

- デバイスが既にBluetoothワイヤレステクノロジーで接続されている場合はスキャンに応答しません。
- 同時に複数のコントローラでスキャンを実行しないでください。Bluetooth 装置はスキャン中応答できないからです。

コントローラとデバイスのペアリング

セルラーモデムとペアリングするには、**コントローラをセルラーモデムとペアリング**をご参照ください。

コントローラとセルラーモデム以外のデバイスとのペアリングは、以下の手順で行ってください。

1. スキャンが終了したら、接続する Bluetoothデバイスを反転表示し、そのうえで以下を実行します。

機種...	操作:
Trimbleタブレット	<ol style="list-style-type: none"> 1. では、「Next」をタップします。 2. パスキーの入力を求められた場合を除き、「Pair without using a code」（コードを使用しないでペアリング）を選択します。 3. ペアリングするコントローラで「OK」をタップし、Trimble Tabletとのペアリングを承認します。Trimble Tabletに表示されているコードを入力し、「Next」、次に「Finish」をタップします。 4. 必要に応じて装置ドライバソフトウェアをインストールし、「Close」をタップします。
TSC3/Geo7X/GeoXR/Slate	<ol style="list-style-type: none"> 1. では、「Next」をタップします。パスキーは入力を求められない限り入力しないでください。 2. デバイスの表示名を入力して、「Done」（完了）をタップします。
Trimble CU (Model 3) コントローラ	<p>「→」ソフトキーをタップし、それを「信用するデバイス」にします。</p> <p>コントローラを別のコントローラに接続するとき、装置を「認証」する必要ありません。認証メッセージが表示されたら、「No」をタップします。</p>
Trimble CUコントローラ	<p>メモ - Trimble CUコントローラとのペアリングの際に時間切れとなる問題を避けるには、短いペアリングコードを速やかに入力することをお勧めします。</p>

2. 「OK」をタップします。

パスキー

デバイスによってはパスキーを求められる場合があります。製造者から提供されているPIN/パスキーを入力してください。初期設定のパスキーは以下の通りです:

- Trimble R/5000シリーズGNSS受信機は「0000」です（通常はパスキーは不要です）。
- Trimble LaserAce 1000およびMDL LaserAceレーザ測距儀は「1234」です。
- Ohmex SonarMiteエコーサウンダーは「1111」です。

ほかのデバイス用のパスキーは、そのデバイスに付属の説明書をご参照ください。

ソフトウェアをペアリングしたデバイスに接続

セルラーモデムを除くすべてのデバイスでこの手順を行ってください:

1. から「 / 接続 / Bluetooth」をタップします。
2. 該当するフィールドから接続するデバイスを選び、承諾をタップします。

自動接続が有効な場合、Trimble Access ソフトウェアは数秒以内にそのデバイスに接続します。接続されない場合は、測量を開始してデバイスに接続します。

メモ -

- TDL2.4 を Trimble VX Spatial Station または Trimble S Series トータルステーションに接続するには、TDL2.4 を設定し、機器と同じ **無線機設定** を使用するように入力してください。
- 別の Trimble コントローラに接続するときには、データを送信しているコントローラの ASCII データの送信先 フィールドからデバイス名を選択してください。承認をタップすると、**コントローラは ASCII データを送受信する** するように設定します。

3. 「承認」をタップします。

メモ - 両方のデバイスを次回オンにしたときには、Bluetooth 画面のデバイスフィールドで設定を変更しない限り、コントローラは自動的に前回選択されたデバイスに接続します。

コントローラをセルラーモデムとペアリング

セルラーモデムとペアリングするには安全な接続の確立が必要です。

1. スキャンが終了したら、接続するセルラーモデムを反転表示し、以下を行います：

機種...	操作:
Trimble タブレット	では、「Next」をタップします。
TSC3/Geo7X/GeoXR/Slate	<ol style="list-style-type: none"> 1. では、「Next」をタップします。 2. 安全な接続を確立するには、任意のパスキー（1234 など）を入力してください。 <p>メモ - 手順2を完了するまでは「OK」タップしないでください。</p>
Trimble CU コントローラ	<ol style="list-style-type: none"> 1. では、「→」ソフトキーをタップして、それを「Trusted device」（信用するデバイス）にします。 2. デバイスを承認するように求められたら、「Yes」を選択します。 3. 「Enter Pin」（パスワードの入力）ダイアログが表示されたら、希望のパスワードを入力します（1234 など）。 <p>メモ - 手順2を完了するまでは「OK」タップしないでください。</p>

2. セルラー式モデムで、適切なオプションを選択して、ペアを組むための要求を受け入れます。

メモ - コントローラは、電話と「ペア組みをした装置」または「信頼する装置」になる必要があります。

3. そこでセルラー式モデムはコントローラを「ペア組みをした装置」に追加することを促し、手順8で選択した暗証番号を入力するように求めます。

機種...	操作:
Trimbleタブレット	a. 「Create a pairing code for me」 (ペアリングコードの作成) を選択すると、ペアリングコードが表示されます。 b. セルラーモデムデバイスでは: 携帯モデム装置では: Trimble Tabletに表示されたコードを入力し、「OK」をタップします。 c. Trimbleタブレットでは、必要に応じて装置ドライバソフトウェアをインストールし、「Close」をタップします。
TSC3/Geo7X/GeoXR/Slate	1. では、「Next」をタップします。 2. デバイスの表示名を入力し、「Finish」 / 「Done」をタップします。
Trimble CUコントローラ	「Enter Pin」ダイアログで「OK」をタップします。

セルラーモデムはコントローラを「ペアリングしたデバイス」に追加することを求め、手順1で選択したパスワードを入力できるようにします。

これでセルラー式モデムはコントローラをペアを組んだ装置として登録し、セルラー式モデムはコントローラの「信頼する装置」のリストに追加されます。

4. 「OK」をタップします。

メモ - ソフトウェアを使用して、Bluetooth携帯電話を直接使用する基準局にダイヤルする場合、「Bluetooth2Mobile.exe」を実行しないでください。それを行うと、ソフトウェアはモデムに接続できず、「接続に失敗しました。」というエラーメッセージが表示されます。もしキャリブレーションが失敗すると、「キャリブレーションに失敗しました」メッセージが表示されます。

インターネットに接続するには、ダイヤル場所を作成して、モバイルインターネット接続を開始する必要があります。詳細については、[インターネットに接続](#)をご参照下さい。

リアルタイム測量的ためにセルラー式モデムを使用するには、[セルラー式モデム - 概要](#)をご参照ください。

コントローラに固有の名前をつける

コントローラに固有の名前を付けることができます。名前を付けておくと、Bluetooth スキャンでそれを探すときに識別しやすくなります。

これを行なうには：

機種...	操作:
Trimbleタブレット	「Windowsスタート ¥ コントロールパネル ¥ システム」に進みます。「Change settings」（設定の変更）をタップし、新しいコンピュータ名を「Computer Name」（コンピュータ名）タブに入力して「Change...」（変更）をタップします。「OK」をタップし、もう一度「OK」を押してコンピュータを再起動を承認します。「Close」をタップし、「Restart Now」（いますぐ再起動する）をタップします。
TSC3	「Start ¥ Settings ¥ System ¥ About」に進みます。「Device ID」（デバイスID）タブで、「Device Name」（デバイス名）フィールドを変更して「OK」をタップします。電源キーをしばらく押し続けて、コントローラでソフトリセットを実行します。
Geo7X/GeoXR	Windowsボタンを押して「スタート」メニューにアクセスして、「Settings ¥ System ¥ About」を選択します。「Device ID」タブをタップし、「Device Name」フィールドを変更して「OK」をタップします。電源キーをしばらく押し続けて、コントローラでソフトリセットを実行します。
Slateコントローラ	Windowsボタンを押して「スタート」メニューにアクセスして、「Settings ¥ System ¥ About」を選択します。「Device ID」タブをタップし、「Device Name」フィールドを変更して「OK」をタップします。電源キーをしばらく押し続けて、コントローラでソフトリセットを実行します。
Trimble CU (Model 3) コントローラ	「Start ¥ Settings ¥ Control Panel ¥ System」に進みます。「Device name」タブをタップして、「Device name」フィールドを変更し、「OK」をタップします。コントローラをリセットするには、電源キーを長押しして[オプション/リセット]を選択します。
Trimble CUコントローラ	「Start ¥ Settings ¥ Control Panel ¥ System」に進みます。「Device name」タブをタップして、「Device name」フィールドを変更し、「OK」をタップします。コントローラをリセットするには、[Start ¥ Programs ¥ Utilities ¥ Reset ¥ Soft Reset]に進みます。

Wi-Fi

タブレットコントローラからTrimble SX10 スキャンステーションへのWiFi接続を設定するには：

1. タブレットでWi-Fiが有効になっていることを確認します。Wi-Fiを有効にするには：
 - a. アプリケーションウィンドウの左上端にあるTrimbleボタンを押して「スタートメニュー」にアクセスして、「コントロールパネル / タブレットPC設定」を選択します。

- b. [Network and Sharing Center]をタップします。
 - c. 左側のオプションから[アダプタ設定の変更]をタップします。
 - d. [無線ネットワーク接続]アイコンをタップアンドホールドし、[有効化]を選択します。
2. Trimble Access メニューから「設定 / 接続 / WiFi」をタップします。
 3. 接続先となるデバイスがリストに表示されていないときは、スキャンをタップします。コントローラは、Wi-Fiデバイスを探すスキャンを実行し、見つかったデバイスをリストに追加します。
 4. リスト内で、接続先となるデバイスをタップし、さらにEnterをタップします。

Trimble SX10 スキャット-ルステーションから素早く接続解除したり、LRRとWi-Fiの間で接続の種類を切り替えたりするには、ステータスバーのTrimble SX10 スキャット-ルステーションアイコンをタップし、[接続](#)をタップし、さらに該当するボタンをタップします。

不要になり、かつ現在、範囲外にある機器をリストから削除するには、リスト内でそれを選択し、さらに[削除](#)をタップします。

コンパス

お使いのTrimbleコントローラにコンパスが内蔵されている場合、ポジションの杭打ちやポイントへのナビゲートに使用できます。コンパスは、杭打ちを開始して間もない時点と、杭打ちポイントに近づいて同心円の的の画面が表示された時点で、方角情報を提供します。杭打ちを開始してしばらくし、しかし同心円の的の画面が表示されるに十分に近づいていない時点では、より正確な方位情報が得られるGNSSまたはトータルステーションからの位置情報が使用されます。

コンパスが有効になっていると、以下のように強調された北矢印が表示されます。



障害を引き起こす恐れのある磁界の近くにいる時にコンパスを無効にするには、「ポイントへナビゲート / オプション」または「杭打ち / オプション」を選択します。[ポイントへナビゲート](#)または[杭打ち - オプション](#)を参照してください。

コンパスのキャリブレーション

磁界はコンパスの性能に影響を与えるため、コントローラが別の環境に移動したらキャリブレーションを実行することをお勧めします。

方位角を設定するには、「General Survey / ジョブ / ジョブのプロパティ / 座標計算設定」を選択します。[磁気偏差](#)を参照してください。

コントローラ内蔵コンパスのキャリブレーションを行うには:

1. 「設定 / 接続 / コンパス」を選択します。
2. 画面に表示される手順1~5に沿って、コンパスのキャリブレーションを行います。
3. キャリブレーションプロセスを閉じるには、「OK」をタップします。

コントローラ間でファイルを転送する

Microsoft Windows MobileのBeamプログラムを使用することで、2機のTrimble非タブレットコントローラ間で、またはTrimble非タブレットコントローラから Bluetoothワイヤレス機能使用のオフィスコンピューターへ、あらゆるタイプのファイルを転送できます。

メモ - このトピックは、Trimble CUコントローラに適用されません。CUコントローラからオフィスコンピューターにファイルを転送するには、Trimble Data TransferユーティリティまたはWindows Mobile Device Centerを使用する必要があります。詳しくは、Bluetoothを使用してTrimble CUをオフィスコンピューターに接続するを参照してください。

1. コントローラでBluetooth ワイヤレス機能を使用できるようにします。
 - SlateとTSC3 コントローラでは、Windowsスタートボタンを押してスタートメニューを開き、「Settings / Bluetooth」をタップします。「Mode」(モード)を選択して、「Turn on Bluetooth」(Bluetoothをオンにする)チェックボックスと「Make this device discoverable to other devices」(他の装置がこの装置を見つけられるようにする)チェックボックスの両方にチェックマークが入っていることを確認します。
 - Geo7X/GeoXR コントローラでは、Trimbleボタンをタップして、「スタートメニュー」を選択します。そして「Settings / Bluetooth」(設定/Bluetooth)をタップします。
 「Mode」(モード)タブをタップして、「Turn on Bluetooth」(Bluetoothをオンにする)チェックボックスと「Make this device discoverable to other devices」(他の装置がこの装置を見つけられるようにする)チェックボックスの両方にチェックマークが入っていることを確認します。
2. 一般測量を終了します。そうしないとファイル転送に失敗する可能性があります。
3. ファイルを **送信する側** のコントローラで「スタート / プログラム / File Explorer」を選択します。ブラウズし、送信するファイルを見つけます。
4. ファイルを **受信する側** の装置をセットアップします。
 - コントローラに送信する場合、「Start / Settings / Connections / Beam」に進んで、「Receive all incoming beams」(送信されてくるビームすべてを受信)チェックボックスにチェックが入っていることを確認します。
 - オフィスコンピューターに送信する場合、ファイルの受信を開始するようにコンピューターを設定します。
5. ファイルを **送信する側** のコントローラで、ファイルをしばらく押し続けてから「Beam File」をタップします。送信ファイルは、1つずつ選択します。
6. コントローラは、許容範囲内の装置をスキャンします。ファイルを送信したい装置を選択します。
7. 受信側の装置でファイルを受入れます。ファイルが転送されました。

Bluetoothに関する問題については、[トラブルシューティング](#) を参照してください。

言語

一般測量 ソフトウェアの言語を変更するには、

1. コントローラに言語ファイルを転送します。
2. Trimble Access メニューから、「設定 / 言語」をタップします。
3. 一覧から必要な言語を選びます。
4. 一般測量 ソフトウェアを再起動します。

鉄道の測量時に以下の鉄道に特有の用語を使用するには、**鉄道用語の使用オプション**を選択します：

- スtringを基準にして位置を測定する際、またはString上のステーションの杭打ち時に進む の代わりにスルーを使用する場合。
- 鉛直距離 の代わりにリフト

チェイネージ距離用語にチェイネージを使用するオプションを選択すると、道路やトンネルの距離を表すのに ステーションの代わりにチェイネージを使用することができます。

正しい画面キーボードの選択

画面キーボードは、Trimble Accessとタブレットオペレーティングシステムのどちらのものでも使用できます。Trimbleキーボードを使用される場合は、同時に2つの画面キーボードが表示されないようにするため、タブレットモードを無効にすることでWindowsの画面キーボードを無効にする必要があります。

Trimble Accessキーボードを使用するには：

1. Trimble Access内で、メインメニューから**設定 / 言語**をタップします。キーボードリストで、*Trimble*を選択します。
2. Windowsデスクトップから右側から内側へスワイプし、アクションセンターにアクセスします。タブレットモードがオフになっていることを確認します。
3. Windows 10タブレット上で、**Windows設定**を開き、**デバイス / タイプ入力**をタップし、「**タブレットモード以外を使用中で、キーボードが取り付けられていないときにタッチキーボードを表示する**」設定をオフにします。

オペレーティングシステムのキーボードを使用するには：

1. Trimble Access内で、メインメニューから**設定 / 言語**をタップします。キーボードリスト内で、**オペレーティングシステム**を選択します。
2. Windowsデスクトップから右側から内側へスワイプし、アクションセンターにアクセスします。タブレットモードがオンになっていることを確認します。

サウンド イベント

サウンド イベントは、発生したイベントやアクションを通告する、予め録音されているメッセージです。それは、ステータスライン メッセージや、頻出するエラーとその警告

メッセージと連携しています。

サウンド イベントは、.wav ファイルとして保存されています。自分のサウンド イベントにカスタマイズするには、「Program Files¥一般測量¥Languages¥Japanese¥Sounds」フォルダに現存する .wav ファイルを交換したり削除したりします。

ヒント - 独自のサウンドイベントを録音するには、Trimble コントローラ内に提供されているレコーダー アプリケーションを使用します。または、Data Transfer (データ転送) や Microsoft ActiveSync を使用してオフィスコンピュータからコントローラに .wav ファイルを転送します。

すべてのサウンド イベントをオンにしたりオフにしたりするには、

1. Trimble Access メニューから、「設定 / 言語」をタップします。
2. サウンドイベントをオンするには「サウンドイベント再生」チェックボックスにチェックを入れます。サウンドイベントをオフにするにはチェックボックスからチェックを外します。

テンプレート

テンプレートを使って、新規ジョブのジョブプロパティのテンプレートを作成します。

テンプレートの新規作成

1. Trimble Access メニューから、「設定 / テンプレート」をタップします。
2. 「新規」をタップします。
(テンプレートの編集またはレビューを行なうには、テンプレート名を反転表示して「編集」をタップします。
3. テンプレート名を入力します。
4. 「コピー元」フィールドを使って、「最後に使ったジョブ」または既存のテンプレートにあるジョブプロパティをコピーします。
5. 必要に応じてテンプレートのプロパティを編集します。
6. 「承認」をタップします。

他のジョブからテンプレートを インポート

1. Trimble Access メニューから「設定 / テンプレート」をタップします。
2. 「インポート」をタップします。
3. ジョブを選択して「OK」をタップします。
4. テンプレート名を入力して「OK」をタップします。

ヒント - 「名前の変更」または「削除」を使って、テンプレートの名前の変更または削除を行ないます。

補助GPS

補助GPSデバイスには、タブレットに統合されたGPSデバイスや、Bluetoothを介して接続されたTrimble以外のGPSデバイスが含まれます。補助GPSは、GPS検索、ポイントへのナビゲーション、およびマップ内のポジションの表示といった用途に、従来式の測量で使用することができます。

補助GPS受信機を選択します。以下から選びます：

- なし
- 内部GPS - 対応しているコントローラ
- カスタム - 適切にコントローラポートを設定

コントローラをカスタム補助GNSS受信機に接続するのにBluetoothワイヤレステクノロジーを使用しているとき、Trimble Access メニューから設定 / 接続 / Bluetooth をタップし、それから補助GPSに接続フィールドから受信機を選択します。さらに詳しい情報につきましては [Bluetooth](#) をご参照ください。

機器

従来型機器メニュー

コントローラが従来型機器に接続されている場合、従来型機器メニューが表示されます。利用可能なオプションは、接続されている機器の種類によって異なります。

Trimble Accessを実行中のコントローラに接続可能な従来型機器は以下の通りです：

- Trimble SX10 スキャンタラステーション
- Trimble VX Spatial Station
- Trimble S Series トータルステーション： S3、S6、S8 と S5、S7、S9
- Trimble機械式トータルステーション： C3、C5、M1、R4、M3
- Trimble 5600 トータルステーション
- Spectra Precision® FOCUS® 35またはFOCUS 30 トータルステーション
- 一部のサードパーティ製トータルステーション

メモ - GNSS受信機も接続された状態で、統合測量を実施する場合、機器メニュー内に追加項目が表示されることがあります。詳しくは、[GNSS機器メニュー](#) を参照してください。

従来型機器設定に関する詳しい情報は、以下の項目を参照してください：

- [ポイントへナビゲート](#)
- [ステーション設置詳細](#)
- [電子レベル](#)
- [EDM設定](#)
- [レーザーポインター](#)
- [回転](#)
- [ジョイスティック](#)
- [ターゲット照明](#)
- [Tracklight](#)
- [機器の設定](#)
- [機器調整](#)

Survey ベーシック

機器の機能

ターゲットの捕捉

ターゲット制御

Autolock

GPS 検索

中断されたターゲット観測

ビデオ

データ出力

無線機設定

AT360 eBubbleオプション

接続

V10パノラマ

カメラ

バッテリーステータス

ポイントへナビゲート

GNSS受信機にコントローラが接続されている場合や、GPS内蔵のコントローラを使用する際には、ポイントへのナビゲートが可能です。GNSS/GPSを使用し、測量を実行せずにポイントへのナビゲートが可能です。

従来型測量を実行中の場合も、ポイントへのナビゲートが可能です。従来型測量の最中に、GNSS受信機にコントローラが接続されているときや、GPS内蔵コントローラを使用しているときは、ロックを失った場合でも、ポイントへのナビゲートを継続できます。

「GNSS」ボタンをタップすると、ポイントまでナビゲートします。

「ポイントへのナビゲート」機能を開始する際、前回に使用されたGNSS測量スタイルの設定が使用されます。

注意 - TSC3またはTrimble Slate コントローラ上で内蔵GPSを利用可能にするには、GPSフォーマットが「NMEA」（初期設定フォーマットです）に設定されている必要があります。GPSフォーマットが「SiRF Binary」に設定されている場合、内蔵GPSは使用できません。フォーマットを設定するには、Windowsボタンを押して「スタート」メニューにアクセスしてから、「SatViewer」をタップします。「GPS」タブ内で、「NMEA」オプションが選択されていることを確認します。

メモ

- Geo7X/GeoXRコントローラまたはTrimble tabletには設定は必要ありません。
- GPS内蔵のコントローラをご使用の場合でも、接続されたGNSS受信機が常に内蔵GPSに優先して使用されます。
- SBAS信号を捕捉可能なGNSS受信機を使用している場合、無線リンクが故障停止しても、単独測位の位置の代わりにSBASの位置を使用できます。SBASの位置を使用するには、測量スタイルの「衛星ディファレンシャル」フィールドを「SBAS」に設定します。

ポイントまでナビゲート

1. 以下のうち一つを実行します：
 - 地図から、ナビゲート先となるポイントを選択します。次に、地図上でタップアンドホールドし、ショートカットメニューから「ポイントへのナビゲート」を選択します。
 - メインメニューから「機器 / ポイントへのナビゲート」を選択します。
2. 必要に応じてその他のフィールドに記入して、「開始」をタップします。グラフィック表示スクリーンに切り替わります。
3. 矢印を使用して、十字で示されているポイントへとナビゲートします。ポイントに近づくと、矢印は消えて、「同心円の的」記号が現れます。格子も表示され、標的に近づくとつれ、縮尺が変化します。
4. ポイント上では、「同心円の的」記号が十字を覆います。
5. 必要に応じてそのポイントにマークを付けします。

ヒント

- 「位置」そして「保存」をタップしてポイントを保存します。
- コンパスを内蔵したTrimbleコントローラでナビゲートする場合、内蔵コンパスの補助を利用できます。詳しくは、[コンパス](#) を参照してください。

ステーション設置詳細

コントローラが一般測量機に接続された時に機器タイプと現在のステーション設置情報を表示するには、メインメニューから「機器 / ステーション設置情報」を選択します。


別の方法としては、機械(Servo(自動追尾)やRobotic(ロボティック)機器でない)を使用する場合には、ステータスバー上の機器アイコンを押します。

電子レベル

電子レベル（気泡管）は、Trimble機器に接続されたときに使用できます。

電子レベル画面は、コントローラと機器を接続すると自動的に表示されます。この画面を表示するには、メインメニューから、「機器/電子レベル」を選択します。

機器がTrimble SX10 スキャットルステーションの場合：

- 初期設定により 電子水準器画面が表示されます：
 - 傾きを示す気泡。これを無効にするには、気泡の表示チェックボックスを外してください。
 - 錘線カメラを通して見たビュー。この表示を無効にするには、動画の表示チェックボックスを外してください。
錘線カメラを通して見たビューが表示されたら、ホワイトバランスフィールドから、セットアップ時の光条件に最も適した設定を選択します。詳しくは、[ホワイトバランス](#)をご参照ください。
- 錘線カメラを使用してスナップショットをキャプチャするオプションを設定するには、オプションをタップします。
- 求心カメラを使用してスナップショットをマニュアルでキャプチャする場合は、電子レベル画面にある  をタップしてください。オプション画面にあるスナップショットの自動キャプチャオプションを有効にすると、電子レベル画面にあるOKをタップすると画像が自動的にキャプチャされます

起動時に機器を電子的に精準するには：

1. 機器が垂直かどうかを調べます。
2. 三脚の脚と万能取付装置の水準器を使用して、機器がほぼ水平になるようにします。
3. 機器を立ち上げます。
4. 必要に応じ、コントローラと機器との間で接続を確立します。

電子レベル画面が表示されます。

機器が更に水平に近い状態になる必要がある場合には、傾きエラーが表示されることがあります。整準台の丸い水準器を使用して機器をなるべく水平に近い状態にして、電子レベルの範囲内に入るようにします。

5. 底部のねじを回して、照準とトラニオン軸に対して泡が中心にくるようにします。
6. 水平にする過程を終了するには、「承認」をタップします。

メモ - 一般測量がTrimble 5600機器に接続するとき、過去2時間以内に初期化された場合と、機器レベルが30秒以上変わっていない場合には、コンペンセータは再初期化を行いません。

測量中に機器を電子的に水平にするには、

1. メインメニューから「機器 / 電子レベル」を選択します。
2. 底部のねじを回して、照準とトラニオン軸に対して泡が中心にくるようにします。

Trimble C5、M3および3600トータルステーションでは、電子レベル画面が開いている間、レーザー錘線もアクティブになります。

警告 - 精度が重要な場合には、コンペンセータをオフにしないでください。コンペンセータを使用不可にすると、水平誤差に対して機器の水平角と垂直角が補正されなくなります。

機器の調整

機器の水準を合わせたら、[補正](#)をタップしてコンペンセータ補正を実行してください。[機器調整](#)を参照してください。

EDM設定

電子距離計設定を行うには[機器 / EDM設定](#) を選択します。

コントローラが接続されている機器によって以下の機能を使用できる場合があります：

- Direct Reflex (ノンプリズム)
- レーザーポインター
- 3R高出力レーザー・ポインター
- ブリンクレーザ
- プリズム標準偏差 / DR標準偏差
- DR最短および最長距離
- 長距離範囲
- レーザーの位置合わせ
- 弱光量
- 10Hzトラッキング

Direct Reflex (ノンプリズム)

ノンプリズム (DR)測定のアオンとオフを切り替えるには「ノンプリズム」を選択します。

Trimble トータルステーションとDRを併用する際、ターゲットDRはDR専用となります。プリズム定数とターゲット高を適切に設定する必要があります。

DRをオンにすると、このソフトウェアは自動的にターゲットDRに切り替えます。

ヒント — EDM 設定に素早くアクセスするには、ステータスバーの機器アイコンを押してからDRアイコンをしばらく押し続けます。

DRをオフにすると、ソフトウェアは最後に使用したDRでないターゲットに戻ります。最後に使用したターゲットが削除された場合には、ターゲット1を使用します。

または、「ターゲットDR」を選択してDRを使用可能にします。「ターゲット1」を選択するとDRは使用不可になり、機器はその前の状態に戻ります。

このソフトウェアは、予め設定したターゲットを最大6つまでサポートしますが、DRターゲットは1つしかサポートしません。詳細に関しては、[ターゲット詳細](#) をご参照ください。

レーザーポインター

レーザを有効または無効にするには、[レーザーポインタ](#)を選択します。さらに詳しい情報につきましては[レーザーポインター](#)をご参照ください。

暗い環境内でのプリズム位置決めプロセスを簡素化するには、EDM設定画面でレーザーポインタを有効にし、ターゲット制御画面で「レーザーロック」のチェックボックスを有効にします。詳しくは、オートロック、ファインロックおよび長距離ファインロック技術をご参照ください。

3R高出力レーザー・ポインター

高出力レーザーポインタを装備した Trimble S8またはS9の高出力レーザーポインタのオンとオフを切り替えるには 3R HPレーザーポインタ を選択します。さらに詳しい情報につきましては、3R高出力レーザー・ポインターをご参照ください。

ブリンクレーザー

DRで測定したポイントを保存するときレーザーを点滅させるには、「レーザーの点滅」フィールドでレーザーの点滅する回数を選択します。

プリズム標準偏差 / DR標準偏差

測定の許容精度を定義するには、機器のモードによって「プリズム標準偏差値」または「DR標準偏差値」を入力します。散在するターゲットまでを測定するとき、標準偏差が定義された値に達するまでは、標準偏差がステータスライン上に表示されます。標準偏差が定義値に達するとDR測定は受け入れられます。標準偏差が定義値に達する前にDR測定を受け入れるには、ステータスラインに標準偏差が表示されている間に「Enter」をタップします。

DR最短および最長距離

測量に適切なDR最短・最長距離を入力します。最長距離を増加すると、測定された距離が入力した最大値以下であっても、測定が完了するまでの時間が長くなります。初期設定の最長距離が、測定時間と距離のバランスをとります。測定距離が長い場合には、最長距離を長くしてください。DR測定距離を制限するには、最短かつ最長距離を入力し、遠隔または断続的なオブジェクトからの影響を避けるようにしてください。

長距離範囲

長距離モードを対応機器でオンにするには 長距離 を選択します。

1km(約0.6マイル)以上離れたターゲットを観測するのに強力な機器信号が必要な時に、長距離モードを使用します。

レーザーの位置合わせ

レーザーが射している場所までを測定するには、レーザーの位置合わせを「水平」または「垂直」に設定(測定対象の面に合わせて)します。

Trimble 5600 DR 200+ または DR 300+ 装置のレーザーポインターは、EDMと同軸ではありません。その結果として、DR測定が観測する場所は、レーザーが射す点と一致しません。このソフトウェアにレーザーの射す点を測定させるように設定するには、下記の手順に従います。

1. レーザーポインターをオンにします。
2. レーザーの位置合わせ方法の1つを選択します。
 - なし - DR 測定はレーザーの射す点の下で観測します。
 - 水平 - 測定が水平面上で行われる場合、DR測定はレーザーの射す点で行われ
ます。
 - 垂直 - 測定が鉛直面上で行われる場合、DR測定はレーザーの射す点で行われ
ます。

装置はレーザーが射す点の方を向いて、測定を行います。測定が完了すると、装置はレーザーが射す点を観測したポイントに戻します。

弱光量

精度の低い測定値（機器仕様の通常値以下）を受け入れるには、弱光量をオンにします。

10Hzトラッキング

10Hzトラッキングをオンまたはオフするには、「10Hzトラッキング」を選択します。TRK測定法の使用時に、より速い更新レートが必要な場合に、10Hzのトラッキングを使用します。

メモ -

- Trimble S8またはS9トータルステーションでのみ使用できます。
- このオプションは、Autolockモードで、なおかつトラッキングモードの時にだけ利用可能です。トラッキング中にDRを選択したり、またはAutolockをオフにしたりすると、ソフトウェアは初期設定の通常のトラッキングモードに戻ります。
- トラッキングは早くなりますが、保存されたポイントの精度はヌル値になります。

レーザーポインター

Direct Reflex 測量では、望遠鏡をのぞかずに、レーザーポインターがDRポイントを観測できます。

注 - 5600 DR200+機器の使用時にはレーザーポインターは望遠鏡と同軸ではありません。レーザーをオンにするには、

1. 「トリンプル機能」スクリーンを開くには、ステータスバーの機器アイコン、またはコントローラのトリンプルキー（使用可能な場合）を長押しします。
2. 「レーザーポインター」ボタンをクリックします。

注 - DRがまだ使用可能になっていないときにレーザーをオンにすると、DRも使用可能になります。レーザーポインターをオフにしても、機器はDRモードのままです。しかしDRモードをオフにすると、レーザーは自動的にオフになります。

暗い環境内でのプリズム位置決めプロセスを簡素化するには、EDM設定画面でレーザーポインタを有効にし、ターゲット制御機構画面で「レーザロック」のチェックボックスを有

効にします。詳しくは、オートロック、ファインロックおよび長距離ファインロック技術をご参照ください。

同軸でない5600 DR200+ または DR300+ のレーザーポインターまでを自動的に測定するには、「機器 / EDM設定」でレーザーの位置合わせの設定を調整します。詳細については、EDM設定でレーザーの位置合わせの項を参照してください。

3R高出力レーザー・ポインター

Trimble S8 or S9トータルステーションは、3R高出力レーザー・ポインターを装備することができます。

メモ -

- 高出力レーザー・ポインタが望遠鏡と同軸でなくても、機器は自動的にレーザー・ポインターに向けて測定することができます。測距時に3R高出力レーザー・ポインタが作動している場合、高出力レーザー・ポインタが示しているところまでの距離を計測するように、機器を向ける鉛直角度を決定する予備測定がとられます。機器は自動的にその位置に向き計測します。その後機器は、レーザー・ポインタが再び測定された位置を示すように向きを変えます。予備測定値は保存されません。この機能は連続地形では使用できません。
- 方向転換する際の鉛直角度の計算では、予備測定値までの水平距離が高出力レーザー位置までの距離に似通っているものと過程されます。高出力レーザーポインタがオブジェクトの上部、下部、または下端にある場合、高出力レーザーポインタまで測定する場合、予備測定で、測定したいオブジェクトを通過することを妨げるためにオブジェクトの下端ではface 1を、上端ではface 2を使用することをお勧めします。
- トンネル開始 で高出力レーザー・ポインターと Trimble S8またはS9を使用する場合、点を設定した後、3Rレーザー をタップし、高出力レーザー・ポインターを有効化し、トンネルの表面にマークを示すために機器の位置を再調整します。

警告 - 高出力レーザーは放射能を放出するクラス3Rのレーザーです。ビームにのぞき込んだり、光学機器などで直接見たりしないでください。

3R高出力レーザー・ポインターの有効化・無効化

1. 「機器機能」スクリーンを開くには、ステータスバーの機器アイコンをタップします。

コントローラーが高出力レーザー・ポインターを Trimble S8またはS9装備したに接続されている場合、「機器機能」の1列目の2番目のボタンに3R高出力レーザー・ポインターのアイコンが表示されます。ボタンにTracklight、Video、またはLR FineLockアイコンが表示される場合、コントローラーは、高出力レーザーポインター付きのトータルステーションに接続されています。

2. 次のいずれかを実行します:

- 「機器機能」で3R HPレーザーがオン表示になっている場合、高出力レーザー・ポインターはオフになっています。ボタンをタップして高出力レーザー・ポインターを有効化します。

- 「機器機能」で3R HPレーザーがオフになっている場合、高出力レーザー・ポインターは既に有効になっています。ボタンをタップして高出力レーザー・ポインターを無効にします。

回転

自動追尾や [ロボティック機器](#) を使用している場合には、その機器の動きをコントロールするのに「回転」オプションを使用できます。

1. メインメニューから「機器 / 方向転換先」を選択します。または、ステータスバーの機器アイコンをタップしてから、「機器機能」画面の「方向転換先」ボタンをタップします。
2. 機器制御方法のひとつを選択します。この場合、次の結果が得られます。

機器を回転させます Enter...

水平角または鉛直角のみに [回転](#) フィールドに角度

水平角と鉛直角に 水平角を「HAへ回転」フィールドに、鉛直角を「VAへ回転」フィールドに入力します。

特定のポイントに 「ポイント名」フィールドにポイント名を。

距離 現在値から機器がロックを失った位置のポイントまでの距離。
「検索」オプションを補佐し、ロックを失ったときにターゲットの位置を特定するのに使用します。

3. 「[回転](#)」をタップします。機器は、入力した角度またはポイントに向けて回転します。

機器を左か右へ90度、または180度水平に回転させるには、スクリーンの底部にある適切なソフトキーを使用します。

機器に、ターゲットの場所を判断させ、その捕捉を行わせるには、「[検索](#)」をタップします。「検索中です...」というメッセージが表示され、機器がターゲットの検索を開始します。

他の方法に関しては、以下を参照してください。

[ジョイスティック](#)

[ロボティック測定の準備を行う](#)

[マップ](#)

ジョイスティック

遠隔地点(ターゲット)からロボティック機器を操作する場合、ロックを失った時には「ジョイスティック」ソフトキーを使用して機器をターゲットに向けて回転できます。

1. メインメニューから「機器 / ジョイスティック」を選択します。または、ステータスバーの機器アイコンをタップしてから「機器機能」画面の「ジョイスティック」ボタンをタップします。
2. スクリーン上の矢印を押すか、上・下・左・右矢印キーを押して、機器を回転します。機器は、塗りつぶされた矢印が示す方向に回転します。
3. 使用中のロボティック機器によっては、下記のように機器を回転させます：

Trimble 5600以外のTrimble サーボトータルステーションの場合：

この矢印をタップアンドホールドして...	機器を回転させます...
左右	水平 (左・右)
上下	垂直 (上・下)
斜め矢印の全て	水平と垂直

メモ -

- 機器の位置を微調整するには、内側矢印をタップします。内側矢印は常に、最低スピード設定の半分の速度で回転します。
- 機器が方向転換する度合いは、ボタンを押す時間の長さによって異なります。
- 方向を変更するには、方向変更ボタン (👉👈 または 👆👇) をタップします。
 - 機器アイコンがプリズムアイコンの左にあるとき、機器はユーザーが機器の後ろに立っているかのように回転します。
 - 機器アイコンがプリズムアイコンの右にあるとき、機器はユーザーが機器に向かってポールの位置に立っているかのように回転します。
- 回転スピードを速くしたり遅くしたりするには、スピードの左向き矢印 (減速) または右向き矢印 (加速) をタップします。

Trimble 5600の場合：

この矢印をタップして...	機器を回転させます...
最初の左か右	水平方向に12°
2番目の右か左	水平方向に120°
最初の上か下	鉛直1°
2番目の上か下	鉛直5°



「Esc」または別の矢印をタップすると、機器の回転が停止します。方向矢印が中空の矢印になります。これで機器はターゲットを指すようになります。

Leica TPS1100シリーズ機器の場合：

同じ方向を選択して機器の回転速度を速くします。第2の方向矢印が塗りつぶされた矢印になります。速度を遅くするには、同じ矢印を再び選択します。

「Esc」または別の矢印をタップすると、機器の回転が停止します。方向矢印が中空の矢印になります。これで機器はターゲットを指すようになりました。

4. 機器にターゲットを検索、そしてそれにロックさせるには、「検索」をタップします。「検索中…」というメッセージが表示され、機器はターゲットの検索を開始します。

GPS検索の準備ができたなら、ソフトキーが有効になります。GPS援用検索を実行するには、をタップします。

検索結果は、ステータスラインにメッセージとして現れます。

- ターゲット ロック — ターゲットの位置が発見され、その捕捉がロックされたことを意味します。
- ターゲットなし — ターゲットの位置が発見されなかったことを意味します。

他の方法に関しては、以下を参照してください。

回転

ロボティック機器

マップ

ターゲット照明

Trimble SX10 スキャナーを使用し、暗い環境で作業を行う際、ターゲット照明を使うと、ターゲットを見つけやすくなり、視認性も向上します。ターゲット照明は、プライマリカメラを使用する際に最も効果的です。

ターゲット照明のオン/オフを切り替えるには、ステータスバーの機器アイコンをタップしてから、TILをタップします。

照明の方式を設定するには:

1. ステータスバーで機器アイコンをタップします。
2. TILボタンをしばらく押し続けた後、放します。ターゲット照明画面が表示されます。
3. ターゲット照明を有効にするチェックボックスを選択します。
4. 照明フィールドで、点滅または点灯を選択します。

プライマリカメラを使用してパノラマのスキャンやキャプチャを行う際、ターゲット照明を消灯または点灯に設定する（スキニングまたはパノラマ画面で行います）ことにより、照明を制御することができます。

測定結果に関するスナップショットなど、パノラマ以外の画像をキャプチャする際、画像にキャプチャされるターゲット照明は、その画像がキャプチャされる時点のTILステータスに依存します。

オーバービューカメラを使用してパノラマをスキャンまたはキャプチャする場合、ターゲット照明が有効になっているときは、スキャンが行われる間に限り、ソフトウェアは自動的にターゲット照明を無効にします。

Tracklight

ヒント Tracklight の設定に素早くアクセスするには、ステータスバーの機器アイコンかTrimble キーを押してから、Tracklight アイコンをしばらく押し続けます。

Tracklightのオンオフ切り替え

1. ステータスバーにある機器アイコンをタップします。
2. 「機器機能」画面で「Tracklight」をタップします。

メモ

- カメラ、高出力レーザー・ポインター、または長距離FineLock技術を搭載した機器に接続している時には、Tracklightを使用できません。
- Trimble 5600 DR Standard機器を使用時、EDMスタンバイが有効な時はTracklightの使用ができません。

ガイドとなるライトのスピードを設定するには、

(Trimble Sシリーズ、C5、およびM3トータルステーションのみ)

1. メインメニューから「機器 / Tracklight」を選択します。
2. 「Tracklightをオンにする」チェックボックスにチェックを入れます。
3. スピードフィールドのドロップダウン一覧から、以下の選択を行ないます：
 - Trimble S Seriesトータルステーションの場合は「遅い (Slow)」、「速い (Fast)」、または「自動(Auto)」のいずれか
 - Trimble S3トータルステーションの場合は、「遅い (Slow) または「速い (Fast)」
 - Trimble C5またはM3トータルステーションの場合、「遅い (Slow)」、「中速 (Medium)」または「速い (Fast)」

ヒント 「自動」を選択した場合、ターゲットがロックされている時にはTracklightの点滅が早くなり、ターゲットがない時には点滅が遅くなります。

ガイドライトの輝度を設定するには、

(Trimble 3600または5600機器のみ)

1. メインメニューから「機器 / Tracklight」を選択します。
2. 「Tracklightをオンにする」チェックボックスにチェックを入れます。
3. 輝度フィールドのドロップダウン一覧から、「普通」か「高い」を選択します。

機器の設定

Trimble機器に接続されているとき、メインメニューから「機器 / 機器設定」を選択すると、「機器設定」ダイアログにアクセスできます。または、ステータスバーの機器アイコンをしばらく押し続けて放しても、「機器設定」を入力できます。

このダイアログを使用すると、特定の機器コントロールを表示・設定できます。コントローラが接続されている機器によって以下の機能を使用できる場合があります：

- 機器名
- 機器タイプ
- 機器番号
- 機器ファームウェアバージョン
- 十字線の照度
- ターゲットテスト
- オートフォーカス
- 反面バックライト
- 2面ディスプレイ
- 信号の音量
- EDM節電
- サービス情報
- PINおよびPUK

機器の名前、種類、シリアル番号およびファームウェアのバージョン

Trimble VX Spatial Station または Trimble S Series トータルステーション機器の場合は、機器名を入力するのに「名前」をタップします。機器名は一般測量のジョブファイルに保存され、[カスタムフォーマットファイルのエクスポート](#) に出力できます。

機器タイプや機器のシリアル番号、ファームウェアバージョンに関する詳細も一般測量のジョブファイルに保存され、DCファイルとカスタムASCIIファイルに出力できます。

十字線の照度

十字線の照度を使用し、十字線の明るさをコントロールします。トンネル内など十字線が見えにくい場合に便利です。

ターゲットテスト

ターゲットテストは、Surveyベーシックで主に使用され、測定する距離は無効な記録として表示されます。

最後の測定が行なわれた場所から機器が30 cm以上動いた場合には、HAとVAは更新されますが、前に測定されたターゲットの距離が次のターゲットの距離と間違えられるのを防ぐためにSDは「?」に戻ります。

オートフォーカス

オートフォーカスを有効にするには、「機器/機器設定」にある「オートフォーカス」チェックボックスにチェックを入れて選択してください。


オートフォーカスが有効な場合、機器が自動的にポイントに向けられたときには、そのポイントに自動的に照準が合わされます。

メモ -

- Trimble SX10 スキャンステーションの場合、テレカメラ以外はすべて固定フォーカスです。テレカメラは、オートフォーカスを搭載しているか、または手動で焦点を合わせることが可能です。[マニュアルフォーカス](#)をご参照下さい。
- 以下の機器はオートフォーカスに対応しています：
 - Trimble S7またはS9トータルステーションのうちTrimble VISIONテクノロジーを搭載したモデル
 - 自動焦点補正されたTrimble VX Spatial StationまたはTrimble VISIONテクノロジーおよび機器ファームウェアR11.0.76以降を搭載したTrimble S8トータルステーション
 - Trimble S6トータルステーションファームウェアR12またはそれ以降のある機器
 - Trimble C3およびC5トータルステーション
 - FOCUS 30/35トータルステーション
- 新しい機器はオートフォーカス校正された状態で工場から出荷されます。古いファームウェアのバージョンをアップグレードする場合は、必ず機器の反面画面にある「調整/オートフォーカス校正」機能を使用して行ないます。
- 高度が不明の場合、計算勾配距離は決定することができないため、機器は代わりに水平距離を用いてフォーカスを行います。

反面バックライト

一般測量の実行中に反面バックライトをオンにするには、「反面バックライト」を選択します。

Trimble CU が機器に取り付けられていないときに反面バックライトをオンにするには、キーを長押しします。

信号の音量

(Trimble 5600のみ)

プリズムが探知されると、戻ってきた信号が音を鳴らします。しかし、EDM スタンバイがオンになっている場合には音は鳴りません。

2面ディスプレイ

(Trimble C5トータルステーション のみ)

どちらの面をオンにするかを制御するには、該当するオプションを選択します：

- *F1*のみ: 正面ディスプレイのみオンになります。反面は常にオフになります。
- *F1*および*F2*: 正面と反面の両ディスプレイが常にオンになります。
- *自動*: 望遠鏡の位置に応じて、正面と反面のいずれのディスプレイがオンになります。

どちらのディスプレイも、電子レベルがアクティブになっている時にはオンになります。初期設定値は*自動*です。

EDM節電

(Trimble 5600 DR標準、および3600のみ)

節電モードは、機器が距離を測定していない時にEDMをオフにします。機器アイコンはEDMインジケータ(*)なしで現れます。

節電モードがオフの時には、信号受信のためにEDMは常にオンになっています。

メモ - Trimble5600DRスタンダード機器でEDMスタンバイが無効の場合は、Tracklightは使用できません。

サービス情報

シリーズは、3000時間または13ヶ月ごとに（どちらか先に来た方）整備する必要があります。機器は、整備の必要な時期になると警告メッセージが表示されます。

このメッセージが表示されても機器シリーズを使用し続けることはできますが、できるだけ早く最寄のTrimble再販店に連絡して整備を依頼してください。

機器の次の整備時期を確認するには、「機器 / 機器の設定 / サービス」をタップします。

メモ - 整備警告は、機器ファームウェアのバージョンがR10.0.58またはそれ以降の場合にのみ対応しています。R10.0.58にアップグレードするお客様は、機器が正規Trimble Serviceプロバイダでサービスを受けるまで、整備警告がご利用になれません。詳細に関しては、お近くのTrimble再販店にお問い合わせください。

PINおよびPUK

Trimble Accessを使用したPINロック

PINロックセキュリティをTrimble トータルステーション、で有効にするには、PINをタップし、PINを入力して確定します。PINは、0000以外の数字4桁を指定できます。

PIN機能が有効にされた状態では、に接続する際、機器のアンロック画面が表示されます。PINを入力し、承認をタップします。

PINが設定されているときにPUKをタップし、番号を記録します。PINを忘れたときにこの番号を使用します。誤ったPINを10回入力してしまうと機器がロックされてしまいます。一度ロックされると、ロックを解除するにはPUKコードを入力する必要があります。

機器がロックされてしまったときに、PINもPUKもご存じ無い場合は、最寄のTrimble再販店にお尋ねください。

PINを変更するには、「機器 / 機器設定- PIN」をタップし、現在のPINを入力した後、新しいPINを入力して確定して下さい。

PINロックのセキュリティーを解除するには、「機器 / 機器の設定-PIN」をタップし、現在のPINを入力してから、「なし」をタップします。ソフトウェアはPINを0000に変更します。つまり、PINロックセキュリティーが設定されていないということになります。

機器を使用したPINロックセキュリティー

PINロックセキュリティーは、Trimble VX Spatial Station または Trimble S Series トータルステーションの反面の[セキュリティー]オプションを使用して有効にすることもできます。これを行なうには：

1. [セットアップ/水平 / セットアップ / セキュリティー - PINの変更]
2. 現在PINを入力します。PINが設定されていない場合は[終了]を選択します。
3. 新しいPINを入力して確定します。PINは4桁の数字です。

有効になったら、反面ディスプレイの[機器のアンロック]オプション を選択し、PINを入力して接続を確立します。

PINが設定されているときに[PUKの取得]を選択し、番号を記録します。PINを忘れたときにこの番号を使用します。誤ったPINを10回入力してしまうと機器がロックされてしまいます。一度ロックされると、ロックを解除するにはPUKコードを入力する必要があります。

機器がロックされてしまったときに、PINもPUKもご存じ無い場合は、最寄のTrimble再販店にお尋ねください。

PINを変更するには、[セットアップ/水平 / セットアップ / セキュリティー - PINの変更]をタップします。現在のPINを入力し新しいPINを入力・確定します。

PINロックセキュリティーを解除するには、[セットアップ/レベル / セットアップ / セキュリティー - PINの変更]をタップし、現在のPIN を入力してから、「0000」を新しいPINとして確定して下さい。

機器調整

機器の調節手順を完了するには、メインメニューから「機器／調節」を選択します。

メモ - 測量中「機器 / 調整」は利用できません。機器調整を行うには現在の測量を終了します。

下記の状況では、機器の調整を行うことをお勧めします：

- 運搬中、機器を慎重に取り扱わなかった可能性がある場合。
- 周囲温度と前回のコリメーションテスト時の温度の差が、摂氏10度を超える場合。
- 片面での高精度角度測定の前。

機器によっては、反面メニュー表示経由でこれらテストの実行が可能な場合もあります。詳しくは、お使いの機器用のドキュメンテーションを参照してください。

コントローラで実行中の一般測量を使用してテストを実施する手順は下記の通りです。

このセクションの内容は次の通りです：

- [Trimble トータルステーションの調節](#)
- [FOCUS 30/35 トータルステーションの調節](#)

Trimble トータルステーションの調節

コントローラが接続されている機器によっては、以下の手順を使用できる場合があります:

コンペンセータのキャリブレーション

コリメーションと耳軸の傾き

Autolockコリメーション

テレカメラのコリメーション

EDM定数

コンペンセータのキャリブレーション

コンペンセータを定期的に（特に正確な測定を行う前は）調整することをお勧めします。Trimble CUコントローラを使用の場合、**取り外す**必要があります。

Trimble トータルステーション内のコンペンセータのキャリブレーション

1. 機器が水平で、コンペンセータが有効になっていることを確認します。
2. 「機器 / 調整 / コンペンセータ キャリブレーション」を選択します。
3. 「次へ」をタップして、キャリブレーションを開始します。

キャリブレーション実行中、機器は360度ゆっくりと回転します。キャリブレーションが下記に該当する場合:

- 正常に行われると、「キャリブレーションが完了しました」というメッセージが表示されます。「OK」をタップして調整を承認します。
- 失敗すると、「キャリブレーションに失敗しました」というメッセージが表示されます。「Esc」をタップし、機器設定と水平状態を確認します。キャリブレーションを繰り返します。まだ改善されない場合は、最寄のTrimble Service プロバイダまでご相談ください。

コリメーションと耳軸の傾き

Trimble トータルステーション上で、水平角度および鉛直角度コリメーションおよびトラニオン軸傾き調節を同時に実行する必要があります。

参照箇所...

- [ロボティックTrimble トータルステーションでのコリメーションおよびトラニオン軸傾き調整](#)
- [機械式Trimbleトータルステーションの場合のコリメーションおよびトラニオン軸傾きの調節](#)

ロボティックTrimble トータルステーションでのコリメーションおよびトラニオン軸傾き調整

1. 安定した面に機器を置きます。

機器を以下のように置きます。

- 水平角度および鉛直角度コリメーションの際、機器をターゲットから100メートル以上離して設置し、ターゲットに対する角度を水平面から4° 30' (5ゴン)未満にする必要があります。
- トラニオン軸の傾きの場合、ターゲットに対する角度は、水平面から最低13° 30' (15ゴン) (5600の場合)、または視準較差中に測定された垂直角以上離れている必要があります。

2. 「機器/調節/コリメーション&トラニオン軸傾き」を選択します。

現在の機器の調整値が表示されます。

3. 「次へ」をタップして、調整を開始します。
4. ターゲットに向けてコリメーション測定を行います。

メモ – 視準較差やトラニオン軸の傾きテスト中に「Autolock」を使用しないでください。

正・反面それぞれで観測を最低1回行なう必要があります。複数の観測を行う場合、最初に正面ですべての観測を完了させます。各観測を終えるたびに、機器を一度ターゲットから逸らしてから、もう一度ターゲットに向けます。

5. 面を変更するには、面の変更をタップし、正面で観測したのと同じ数の観測を反面でも行います。
6. 両面で観測の数が同じになったら、先へ進むをタップします。
7. ターゲットの照準を合わせ、コリメーション測定の時と同様に、トラニオン軸傾き測定を実行します。

現在の値と、新しい機器の値が表示されます。

8. 「承認」をタップして新しい値を承認します。Escをタップして新しい値を却下し、現在の値の使用を継続します。

最終的なコリメーション値は、標準値の許容範囲内にある必要があります。範囲外の場合は、機器を機械的に調整する必要があります。詳細に関しては、お近くのTrimbleサービス業者にお問い合わせください。

機械式Trimbleトータルステーションの場合のコリメーションおよびトラニオン軸傾きの調節

サポート対象の機械式トータルステーションは、C5またはM3トータルステーションです。

1. 安定した面に機器を置きます。

機器を以下のように置きます。

- 水平角度および鉛直角度コリメーションの際、機器をターゲットから100メートル以上離して設置し、ターゲットに対する角度を水平面から 3° (3.33ゴン)未満にする必要があります。
- トラニオン軸の傾きの場合、ターゲットに対する角度は、水平面から最低 $13^{\circ} 30'$ (33.33ゴン) (5600の場合)、または視準較差中に測定された垂直角以上離れている必要があります。

2. 「機器/調整」を選択します。

現在の機器の調整値が表示されます。

3. 指示に従い調整を開始します。
4. コリメーションターゲットを正面で観測します。
5. アイピースの向きを反対にして手動で反面に切り替え、さらに機器を 180° 回転させて、反面でコリメーションターゲットを観測します。

コリメーションの結果が表示されます：

- 「保存」をタップして新しい水平および鉛直コリメーションを保存します。
- 「トラニ」をタップし、トラニオン軸傾き調節に進みます。トラニオン軸調節を実行する場合、次の手順に沿って進みます。

6. トラニオン軸ターゲットを反面で観測します。
7. トラニオン軸ターゲットを正面で観測します。
8. コリメーションとトラニオン軸ターゲットに対する観測をさらに2回以上繰り返します。トラニオン軸調節を完了させるには、最低でも3セットの観測が必要です。

注 - 観測は、 $10''$ (0.003ゴン)範囲内で行う必要があります。

9. 「保存」をタップし、コリメーションとトラニオン軸調整を保存し、調整を終了します。

最終的なコリメーション値は、標準値の許容範囲内にある必要があります。範囲外の場合は、機器を機械的に調整する必要があります。詳細に関しては、お近くのTrimbleサービス業者にお問い合わせください。

Autolockコリメーション

このオプションはAutolock搭載機器でしかご使用になれません。

メモ - 水平角・鉛直角視準較差完了後に、Autolock視準較差を必ず実行してください。

安定した面に機器を置き、指示に従います。機器を揺らさないようにキーを軽く押します。機器とターゲットの間（最低100 m離れている必要あり）に障害物がないことを確認します。

テレカメラのコリメーション

このオプションは、Trimble SX10 スキャンタラステーション機器のみでご利用になれます。

安定した面に機器を置き、指示に従います。機器とターゲットの間に障害物がないことを確認します。

☒を2回タップし、最大ズームレベルまで拡大します。ターゲットに照準を合わせ、観測を押します。反面でも繰り返します。「承認」をタップして新しいコリメーション値を承認します。

EDM定数

このオプションは、互換性のあるTrimble トータルステーション機器のみでご利用になれます。

1. 「機器/調整/EDM定数」を選択します。
2. 「次へ」をタップし、さらに正しいEDM定数を入力します。-9.99 mmから+9.99 mmの範囲内で定義します。
3. 「保存」をタップします

FOCUS 30/35 トータルステーションの調節

Spectra Precision FOCUS 30/35トータルステーションに接続しているときは、次の手順を行うことが可能です：

コンペンセータのキャリブレーション

視準較差エラー

トラニオン軸の傾きの補正

Autolockコリメーション

コンペンセータのキャリブレーション

1. 機器が水平で、コンペンセータが有効になっていることを確認します。
2. 「機器 / 調整 / コンペンセータ キャリブレーション」を選択します。
3. 「次へ」をタップして、キャリブレーションを開始します。

キャリブレーション実行中、機器は360度ゆっくりと回転します。キャリブレーションが下記に該当する場合：

- 成功 — 「完了」のメッセージが表示されます。「入力」をタップし、キャリブレーションを承認します。
- 失敗 — キャリブレーションに失敗しましたというメッセージが表示されます。「Esc」をタップし、機器設定と水平状態を確認します。キャリブレーションを繰り返します。まだ改善されない場合は、最寄のTrimble Serviceプロバイダまでご相談ください。

視準較差エラー

- 安定した面に機器を置きます。
ポイントへの角度が水平面から $4^{\circ} 30'$ （5ゴン）未満になるように機器の位置を決めます。
- 「機器/調整/コリメーション」を選択します。
現在の機器の調整値が表示されます。
- 「次へ」をタップして、調整を開始します。
- ポイントに向けて、最初の測定を行います。
メモ — 視準較差やトラニオン軸の傾きテスト中に「Autolock」を使用しないでください。
正・反面それぞれで観測を最低1回行なう必要があります。複数の観測を行う場合、最初に正面ですべての観測を完了させます。各観測を終えるたびに、機器を一度ターゲットから逸らしてから、もう一度ターゲットに向けます。
- 面を変更するには、面の変更をタップし、正面で観測したのと同じ数の観測を反面でも行います。
- 両面で観測の数が同じになったら、結果をタップします。
現在の値と、新しい機器の値が表示されます。
- 「承認」をタップして新しい値を承認します。キャンセルをタップして新しい値を却下し、現在の値の使用を継続します。

トラニオン軸の傾きの補正

- 安定した面に機器を置きます。
ポイントへの角度が水平面から $13^{\circ} 30'$ （15ゴン）未満になるように機器の位置を決めます。
- 「機器/調整/コリメーション」を選択します。
現在の機器の調整値が表示されます。
- 「次へ」をタップして、調整を開始します。
- ポイントに向けて、トラニオン軸傾き測定を行います。
メモ — 視準較差やトラニオン軸の傾きテスト中に「Autolock」を使用しないでください。
正・反面それぞれで観測を最低1回行なう必要があります。複数の観測を行う場合、最初に正面ですべての観測を完了させます。各観測を終えるたびに、機器を一度ターゲットから逸らしてから、もう一度ターゲットに向けます。
- 面を変更するには、面の変更をタップし、正面で観測したのと同じ数の観測を反面でも行います。
- 両面で観測の数が同じになったら、結果をタップします。
現在の値と、新しい機器の値が表示されます。

7. 「承認」をタップして新しい値を承認します。キャンセルをタップして新しい値を却下し、現在の値の使用を継続します。

Autolockコリメーション

このオプションはAutolock搭載機器でしかご使用になれません。

メモ - 水平角・鉛直角視準較差完了後に、Autolock視準較差を必ず実行してください。安定した面に機器を置き、指示に従います。傾斜距離20 m～300m、水平から4° 30 (5ゴン)の範囲内で、正面でターゲットに照準を合わせます。

Survey ベーシック

Survey ベーシックは、コントローラをTrimble機器に接続した時に使用できます。

次のような時に使用することができます。

- 一般測量のジョブが、ステーション設置と共に作成された場合、Survey ベーシックは生データとジョブのステーション設置に基づいた座標を表示することができます。
- 現行のステーション設定が存在しない場合、次の機能を使用することができます：
 - 単純な距離、角度のチェック。
 - Survey ベーシックで機器ポイントの偏北、偏東の座標を定義し、水平円を設定し、観測されたポイントの座標を表示。
 - 機器ポイントの仰角のキー入力をし、Survey ベーシックを使用して観測されたポイントを表示。
 - 既知の基準高のポイントを観測して機器の仰角を演算し、Surveyベーシックを使用して観測されたポイントの高さを表示。

ヒント - Trimble 機能スクリーンから「Survey ベーシック」に素早くアクセスするには、0 を押します。

メモ - Survey ベーシックに測定値は保存できません。

Surveyベーシックの機能

下の表はSurvey ベーシックの機能を示しています。

…を押して	…します。
ステータスバー上の機器アイコン	「機器機能」画面にアクセス
ターゲットアイコン	ターゲット高を設定し修正
「ゼロ」ソフトキー	機器の水平円をゼロに設定

…を押して	…します。
「設定」ソフトキー	水平円を設定 ターゲット高を設定 参考仰角を設定、機器仰角を演算 計器ポイント座標、機器仰角を設定 機器高を設定
「オプション」ソフトキー	Survey ベーシック内で使用される補正値を修正
「クリア」ソフトキー	測定後角度を実際値に戻し、斜距離を消去
表示 ボタン	HA、VA、SD と HA、HD、VD の間で表示を切り替え
…を押して	…します。
「Enter」キー	距離を測定し、水平・垂直角を固定

メモ - 測量実行中は以下の変更はできません。

- 機器の水平円
- 機器ポイント座標
- 補正値

Survey ベーシックを使用して既知の基準ポイントから機器ポイント仰角を演算するには次のようにします：

1. 現行のステーション設置が存在しないことを確認してから、Survey ベーシックを起動します。
2. 「設定」をタップし、「ターゲット高」、「参考仰角」と「計器高」を入力します。
3. 必要に応じて、「水平角」と計器ポイント「偏北」と「偏東」を入力します。
4. 参考ポイントを測量する場合は、「測量」をタップします。計器ポイント「仰角」が演算されます。
5. Survey ベーシックに戻るには、「承認」をタップします。

データの表示を変えるには、矢印ボタンをタップしてください。

メモ -

- ターゲット高または機器高が空白の場合一般測量ソフトウェアは垂直距離を計算できません。
- ターゲット高と機器高が両方とも空白の場合、一般測量ソフトウェアはそれらをゼロと仮定して垂直距離を計算しますが、標高を算出することはできません。
- Survey ベーシックを使用してステーション設置を算出した場合、座標計算には縮尺係数のみの投影1.0が使用されました。

Surveyベーシックを使用して2つの測定値間の逆距離を計算する

逆数は、2つの測定値間で逆数計算を行なう機能です。逆数計算を設定して、1つの測定から1つまたは複数の測定への放射逆数、またはその後に行なわれた測定との間の連続逆数を計算することができます。

1. Surveyベーシックのフロント画面から、上の矢印をタップし、**逆数** を選択します。
2. **方法** を放射または連続に設定します。
3. 必要であれば、ターゲット高度を入力します。
4. **測定1** をタップし、最初のポイントを測定します。
5. 必要であれば、ターゲット高度を入力します。
6. **測定2** をタップして、次のポイントを測定します。
7. 逆数計算の結果が表示されます。
 - **続ける** をタップし、続けてポイントを測定します。ステップ4からの手順を繰り返します。
 - **リセット** を押すとステップ1に戻ります。
8. **Esc** を押すとSurveyベーシックに戻ります。

メモ -

- 測量が実行中の場合は、計算された逆数ごとに方位が表示されます。オプションソフトキーを使用してグリッド、地表、または楕円体距離のいずれかを選んで、現在のジョブの設定にもとづいた計算とともに表示することができます。
- 測量が行なわれていない場合は、方向がないため、計算された逆数に方位は表示されません。全ての計算は縮尺係数1.0のカーテジアン（デカルト）で計算されます。
- オプション をタップすると勾配表示のフォーマットを設定することができます。

機器の機能

「機器機能」画面にアクセスするには、以下の1つを行います。

- コントローラのスクリーンで機器アイコンを押します。
- 一般測量 のメインメニューから、「機器 / 機器機能」を選択します。
- Trimbleキーをしばらく押し続けてください。

「機器機能」画面は、一般測量のトータルステーションにも利用できます。それを使用して、頻繁に使用される機器の機能をコントロールします。コントローラが接続されている機器によって以下の機能を使用できる場合があります：


- STD (EDM 標準モード)
- FSTD (EDM 高速標準モード)
- TRK (EDM 捕捉モード)
- [Tracklight](#)

- ターゲット照明
- ビデオ
- レーザー (DR機器に対するレーザーポインター)
- 3R高出力レーザー・ポインター (Trimble S8またはS9トータルステーションはHPレーザーポインターのみ)
- DR (Direct Reflex) モード
- 電子レベル
- ジョイスティック
- 回転
- 面の変更
- Survey ベーシック
- Autolock
- FineLock (Trimble S8またはS9トータルステーションのうちFineLockテクノロジー搭載のモデルのみ)
- 長距離FineLock (Trimble S8またはS9トータルステーションのうちLR FineLockテクノロジー搭載のモデルのみ)
- 検索
- ロボティック起動
- 接続
- 切断

機器機能番号

機器機能のボタンの中にはステータスがいくつかあるものがあります。ボタンが黄色になっている場合は、その機能が有効となっています。

切断

切断機能は、現行ステーション設定が存在しないTrimble VX Spatial Station または Trimble S Series トータルステーションにコントローラが接続されているときに使用できます。機器に再接続するときは、ステータスバー内で「ステーション設定」を選択するか、自動接続アイコンをタップし、自動接続を再開します。「切断」を使用すると、自動接続は一時的に無効になります。

測量開始後は、このオプションは「測量終了」に変わります。

メモ - Trimble SX10 スキャントータルステーションへの接続時に「切断」機能にアクセスする方法につきましては、[接続](#)をご参照ください。

機器機能から機器メニューへのショートカット

機器メニュー機能へのショートカットのいくつかを「機器機能」から利用できます。「機器機能」画面で、「DR」や「レーザー」、「Tracklight」、「Autolock」、「検索」、「ロボ

ティック起動」アイコンをしばらく押し続けて、機器メニュー設定のスクリーンに素早くアクセスできます。

Geodimeterをご利用の方へ

旧Geodimeterを使用している場合、Geodimeterのプログラム番号を「機器機能」画面に入力して、対応する一般測量機能を起動できます。例えば、Geodimeter プログラム26(結合計算)はTrimble機能「逆算」と同一です。

詳細は、「GDM CU Programs」を参照してください。

ターゲットの捕捉

一部のTrimble機器またはLeica TPS1100/TPS1200機器に接続されている場合、ターゲット捕捉が使用できます。このトピックでは、下記について説明します。

- Trimble VX Spatial Station または Trimble S Series トータルステーション シリーズでターゲットの捕捉 Trimble VX Spatial Station または Trimble S Series トータルステーション シリーズでターゲットの捕捉
- RMT(遠隔測定ターゲット) ID –Trimble 5600でターゲット捕捉
- Leica TPS1100またはTPS1200の場合のLeica検索方法

Trimble VX Spatial Station または Trimble S Series トータルステーション シリーズでターゲットの捕捉

検索機能の付いたTrimble VX Spatial Station または Trimble S Series トータルステーションおよび以下のうちの1つを使用している場合、アクティブターゲットIDを使用できるようにソフトウェアを設定できます：

- Trimble AT360 Active Track 360ターゲット
- Trimble MT1000 MultiTrackターゲット
- Trimble VX/S Series 360度プリズム
- カスタムプリズム

ターゲット・フォームで、正しいプリズムタイプ及びモードが選択されていることを確認して下さい。地心オフセットとプリズム定数の斜距離及び鉛直角への補正值が正しく適用されます。

次を参照：

ターゲット情報

ターゲット制御

Trimble Active Track 360ターゲット

Trimble Active Track 360 (AT360) は反射フォイルターゲットで、アクティブトラッカターゲットとして使用されるように設計されています。チルトセンサが内蔵されており、Bluetooth搭載コントローラに接続されているときにはeBubbleに対応します。

eBubbleはターゲットの水平を確認するのに使用されます。チルト角とチルト距離は観測ごとに保存されます。

AT360をお手持ちのコントローラに接続する方法についてのさらに詳しい情報は [Bluetooth](#) をご参照ください。

AT360のアクティブトラッキングを有効にするには:

1. ステータスバーのターゲットアイコンをタップします。
2. 「ターゲット高」または「プリズム定数」フィールドを選択し、ターゲット画面を開きます。
3. 「プリズムタイプ」を「Active Track 360v」に設定します。
4. 「トラッキング・モード」を「アクティブ」に設定します。
5. 「ターゲットID」がロボティック移動局のターゲットID中の識別番号と一致するように設定します。

Bluetoothを使用してAT360に接続している場合、一般測量ソフトウェアでターゲットIDを変更したときに、ターゲット画面で「承認」をタップするとAT360のターゲットID設定が自動的に更新されます。同様にAT360のターゲットIDを変更し、現在のターゲットがAT360の場合、コントローラ上のターゲットIDは自動的に更新されます。

AT360のバッテリーの充電が必要で、予備のバッテリーがない場合、マニュアルモードを使用することができます。AT360をマニュアルモードで使用している場合には、Autolockは無効になりますので、ターゲットの機器に手動で照準を合わせてください。

メモ - Autolockを有効にし、現在のプリズムがTrack 360の場合、トラッキングモードがマニュアルになっていたらソフトウェアが自動的にアクティブに切り替えます。

Trimble MultiTrackターゲット

Trimble MultiTrackターゲットを使用している時は、**トラッキング・モード** は以下のよう
に設定できます:

- パッシブ
- アクティブ
- セミ・アクティブ

MultiTrackターゲットは、次の表のように鉛直角の許容値内で使用して下さい。

トラッキング・モード	鉛直角範囲
アクティブ	水平から±15度
パッシブ	水平から±30度

上記の許容値外でMultiTrackターゲットを使用すると、測定の精度が下がる恐れがあります。

メモ - Trimble VX Spatial Station または Trimble S Series トータルステーションを Trimble MultiTrackターゲットと共に使用する場合は、機器のファームウェアをR7.0.35以降にアップグレードする必要があります。のファームウェアはTrimble VX Spatial Station または Trimble S Series トータルステーションからダウンロードできます。

トラッキング・モード - パッシブ

反射する物体が少ない環境で操作している場合は、「トラッキング・モード」を「パッシブ」に設定します。

1. ステータスバーのターゲットアイコンをタップします。
2. 「ターゲット高」または「プリズム定数」フィールドを選択して、ターゲットフォームを開きます。
3. 「プリズムタイプ」を「VX/SシリーズMultiTrack」に設定します。
4. 「トラッキング・モード」を「パッシブ」に設定します。

トラッキング・モード - アクティブ

反射する物体が多く存在する環境、またはプリズムが多く存在する現場では、「トラッキング・モード」を「アクティブ」に設定し、正しいターゲットに常時ロックできるようにします。

1. ステータスバーのターゲットアイコンをタップします。
2. 「ターゲット高」または「プリズム定数」フィールドを選択して、ターゲットフォームを開きます。
3. 「プリズムタイプ」を「VX/SシリーズMultiTrack」に設定します。
4. 「トラッキング・モード」を「アクティブ」に設定します。
5. 「ターゲットID」がロボティック移動局のターゲットID中の識別番号と一致するように設定します。

トラッキング・モード - セミ・アクティブ

高反射環境における作業時で精密な高度が必要とされる場合は、正しいターゲットへの固定を常に維持するために、「トラッキング・モード」を「セミ・アクティブ」に設定します。

1. ステータスバーのターゲットアイコンをタップします。
2. 「ターゲット高」または「プリズム定数」フィールドを選択して、ターゲットフォームを開きます。
3. 「プリズムタイプ」を「VX/SシリーズMultiTrack」に設定します。
4. 「トラッキング・モード」を「セミ・アクティブ」に設定します。
5. 「ターゲットID」がロボティック移動局のターゲットID中の識別番号と一致するように設定します。

「トラッキング・モード」がセミ・アクティブに設定されている場合、ターゲットIDはプリズムをトラッキングするために使用され、標準測量の時は自動的にパッシブ・トラッキングモードに切り替わります。これにより、鉛直測角精度がさらに向上します。

パッシブ・トラッキングを使用している場合、近隣にある反射面が測定に干渉することがありますのでご注意ください。

Trimble VX/S Series全方位プリズムまたはカスタムプリズム

Trimble VX/S Series全方位プリズムを使用している場合、**ターゲットID** は以下のよう
に設定できます：

- オフ - IDが確認されません。
- 探索 - 探索が開始された時点で ID をチェックする。
- 探索と測量 - 探索が開始された時点、及び測量が開始された時点で ID をチェックする。
- 常時 - 機器が常時 ID をチェックする。

ターゲットIDには60秒作動モードと常時作動モードの二つの「オン」モードがあります。「ターゲットIDのチェック」が常時に設定されている場合、ポールのターゲットIDを「常時作動」に設定する必要があります。

ターゲットIDは常に慎重に機器を向ける必要があります。

トリンブル・ポールのターゲットID設定等については、御利用の機器の取扱説明書をご参照ください。

メモ - 角観測に「ターゲットID」を使用できます。角観測リスト内のターゲットがそれぞれ異なるターゲットIDを持つことができるようにします。その設定は、角観測が完了するまで個々のターゲットに対して保持されます。

ターゲットID のチェック - 探索

反射面のほとんどない環境での作業時に、検索後正しいターゲットに固定したい場合「ターゲットID確認」を「探索」に設定して下さい。

1. ステータスバーのターゲットアイコンをタップします。
2. 「ターゲット高」または「プリズム定数」フィールドを選択して、ターゲットフォームを開きます。
3. プリズムのタイプを「VX/Sシリーズ全方位」に設定します。
4. 「ターゲットIDを確認」を「探索」に設定します。
5. 「ターゲットID」がTrimbleスタンダード・ロッドのターゲットID中の識別番号と一致するように設定します。

「ターゲットIDのチェック」が「探索」に設定されている場合、探索が行われた後、ターゲットIDがチェックされ、正しいターゲットにロックしているか確認します。もし誤ったターゲットにロックしていた場合一般測量ソフトウェアが警告し、正しいターゲットIDの再探索を行うことができます。

しかし、「ターゲットに自動ロック」オプションがオンになっていて、かつ機器が自動的にターゲットを感知した場合には、機器は探索したりターゲットIDを確認したりすることはありません。

探索を行う場合、ターゲットIDを慎重に機器に向ける必要があります。

ターゲットIDのチェック - 探索と測量

反射面のほとんどない環境での作業時に、万全を期して、検索または観測時に正しいターゲットに固定したい場合、「ターゲットID確認」を「検索及び測量」に設定して下さい。

1. ステータスバーのターゲットアイコンをタップします。
2. 「ターゲット高」または「プリズム定数」フィールドを選択して、ターゲットフォームを開きます。
3. プリズムのタイプを「VX/Sシリーズ全方位」に設定します。
4. 「ターゲットID確認」を「検索及び測量」に設定します。
5. 「ターゲットID」がTrimbleスタンダード・ロッドのターゲットID中の識別番号と一致するように設定します。

「ターゲットIDのチェック」が探索と測量に設定されている場合は、測量が行われる前にターゲットが再度チェックされ、正しいターゲットにロックしているか確認します。もし誤ったターゲットにロックしていた場合、一般測量ソフトウェアが警告し、正しいターゲットIDの再探索を行うことができます。

測量を行う場合、ターゲットIDを慎重に機器に向ける必要があります。

ターゲットIDのチェック - 常時

反射する物体が多く存在する環境で精密な高度が要求される場合には、「ターゲットIDのチェック」を「常時」に設定し、正しいターゲットに常時ロックできるようにします。

1. ステータスバーのターゲットアイコンをタップします。
2. 「ターゲット高」または「プリズム定数」フィールドを選択して、ターゲットフォームを開きます。
3. プリズムのタイプを「VX/Sシリーズ全方位」に設定します。
4. 「ターゲットID確認」を「常時」に設定します。
5. 「ターゲットID」がロボティック移動局のターゲットID中の識別番号と一致するように設定します。

「ターゲットIDのチェック」が常時に設定されている場合、ターゲットIDは水平ロックを維持するために使用され、プリズムは垂直ロックを維持するために使用されます。

パッシブ・トラッキングを、プリズムの鉛直固定維持に使用している場合、近隣にある反射面が鉛直トラッキングに干渉することがありますのでご注意ください。

RMT (遠隔測定ターゲット) ID - Trimble 5600でターゲット捕捉

複数の RMT がある場所で作業をする場合には、特定のRMTターゲットにロックするように RMT チャンネル ID を設定します。

メモ - これは、それをサポートする機器でしか実行できません。

1. ステータスバーのターゲットアイコンをタップします。
2. 「ターゲットID」フィールドを選択して、「ターゲット」フォームを開きます。
3. RMT で設定されている ID と一致するように、一般測定のRMT ID を設定します。詳細については、Trimble 5600 シリーズの取扱説明書を参照してください。

ヒント - RMT ID をサポートしない RMT にロックするには、RMT ID を 4 に設定します。

Leica TPS1100またはTPS1200の場合のLeica検索方法

「パワー・サーチ」に対応する Leica TPS1100またはTPS1200機器をご利用の場合、検索に使用する方法を設定することができます。

使用できる検索方法は以下の通りです。

- らせん
- パワー・サーチ

使用環境に最も適した方法をご利用下さい。より詳しい情報につきましては、製造元の説明書をご参照下さい。

Leica ATRモード

低視界及びS-Range ATRモードに対応するLeica TPS1200機器をご利用の場合、使用するATR方法を設定することができます。

使用できるATRモードは以下の通りです。

- 標準
- 低視界作動
- 低視界常時作動
- S-Range作動
- S-Range常時作動

使用環境に最も適した方法をご利用下さい。より詳しい情報につきましては、製造元の説明書をご参照下さい。

ターゲット制御

ターゲット画面でターゲットを定義したら、ターゲット制御を使用してターゲットのトラック、ロック、観測方法を設定します。

さらに詳しい情報は、以下の詳しい手順や図をご参照下さい。

[Autolock](#)

[GPS 検索](#)

[中断されたターゲット観測](#)

Autolock

Autolock、Finelock、Long Range Finelockの各設定をターゲット制御機構画面で設定します。

Autolockが機器で使用できる場合、それを使用して遠隔ターゲットにロックしたりそれを捕捉したりできます。

FineLockは静止ターゲット測定の際、近接した2つのプリズムがある場合により良い性能を発揮します。FineLockおよび長距離FineLockを使用してターゲットにロックすることは可能ですが、ターゲットの追跡および検索はできません。

FineLock技術を搭載した S8またはS9では、20~700mの距離にあるプリズムを測る際に **FineLock** モードを使用することができます。

5m以上60m未満にあるプリズムまで測定するには、「FindLockレンズアパーチャの使用」をオンにして、機器にレンズを装着します。

長距離FineLock技術を搭載した S8またはS9では、250~2500mの距離にあるプリズムを測る際に **長距離FineLock** モードを使用することができます。

メモ - ターゲット間の距離はかならず4 mrad以上にして下さい。

FineLock技術を使用したS8またはS9ステーションを使用する際、トリンプル機能でAutolockボタンを設定し、Autolockの有効化・無効化の切り換えや、FineLock技術の有効化・無効化の切り換えができます。

Autolockの有効化・無効化

- 「機器機能」スクリーンを開くには、ステータスバーの機器アイコンをタップします。
- 「機器機能」にある3列目2番目のボタンを、AutolockまたはFineLockボタンに設定することができます。
 - ボタンが「FineLock」を表示している場合、そのボタンはFineLockボタンとして設定されています。「Autolock」に変えるには、ボタンをタップし、長押しして下さい。ボタンを放すと、「ターゲットコントロール」のダイアログが表示されます。ターゲットロックを「Autolock」に設定し、「承認」をタップします。
 - ボタンがAutolockを表示している場合は、ボタンは既にAutolockボタンとして設定されています。
- 次のいずれかを実行します:
 - ボタンが黄色に反転表示されていない場合にAutolockをタップすると、Autolockが起動します。
 - ボタンが黄色の反転表示されている場合にAutolockをタップすると、Autolockはオフとなります。

Autolock がオンにされ、機器がターゲットにロックしていないときに測定が初期化された場合、検索が自動的に実行されます。

GPS 検索 の準備ができると、標準検索の代わりにGPSを活用する検索が実行されます。

標準検索を実行するには、GPS検索を一時停止するか、または **ジョイスティック** 画面から「使用可能な検索」を選択してください。

中断されたターゲット観測 を選択し、観測が中断されることが予想される場合は「中断のタイムアウト」値を入力します（例：交通量の多い場所で観測している場合など）。

ヒント — Autolockと検索の設定に素早くアクセスするには、ステータスバーの機器アイコンかTrimble キーを押してから、検索アイコンをしばらく押し続けます。

メモ — コリメーションやトラニオン軸の傾きテスト中に「Autolock」を使用しないでください。詳細に関しては、**機器調整** をご参照ください。

Autolockの追加的制御の設定

「ターゲットにスナップ」「オートサーチ」「レーザロック」「予想捕捉時間」は、オートロックへの追加的な制御機構を提供します。ファインロックや長距離ファインロック技術では、これらに対応していません。これら設定を構成するには、ステータスバーで機器アイコンをタップして「機器機能」画面が表示されるようにしてから、「オートロック」ボタンを長押しします。「ターゲット制御」画面が立ち上がり、以下の設定が表示されます：

Autolock方式

「ターゲットに自動ロック」を選択すると、離れた場所にあるターゲットが検出されると自動的にロックします。これは旧バージョンで「高度なロック」と呼ばれていた機能です。自動的にロックしないようにするには、Autolockの方法を「自動ロック無効」に設定します。自動的にロックしないようにするには、Autolockの方法を「自動ロック無効」に設定します。

自動探索

「自動探索」を選択しておくで、遠隔ターゲットへのロックが失われた時、自動的に水平探索を実行します。

LaserLock（レーザロック）

LaserLock方法は、レーザポインタを有効にしてから「測定の際、オートロックでターゲットにロックする」を使用することで、暗い環境にてプリズムの場所を特定するプロセスを簡素化してくれます。Laserlockチェックボックスが有効になっている場合、プリズムまで自動的に測定することで、レーザが無効にされ、Autolockがオンになります。測定が完了すると、Autolockがオフになり、レーザがオンに戻り、次のプリズムの場所を特定できる状態になります。

予測捕捉時間

この機能は、プリズムへのロックが失われた場合、目標点への水平軌道を基に一時的な障害物の裏を通り、計器の回転を持続することができます。

もし軌道が一貫していて、プリズムが障害物の裏から決められた時間内に再出現する場合、計器はプリズムに向けられ、ロックは自動的に回復します。

決められた時間が過ぎると、一般測量ソフトウェアはターゲットの損失を報告し、現在の設定に基づいた修整行動をとります。

計器はターゲットが失われた場所に回転し、次の行動を取ります：

オートサーチ	Snap to target : 有効化	Snap to target : 無効化
オン	視野に入っているターゲットのいずれかにロックします。ターゲットがない場合は探索ウィンドウの設定を基に検索をします。	視野に入っているターゲットを無視し、探索ウィンドウの設定を基に探索をします。
オフ	視野にあるターゲットにロックするか、ターゲットが視野に入り次第ロックする。	使用者が操作するまで、視野にあるターゲットは無視され、探索もされません。

メモ - 一般測量ソフトウェアのデフォルトでは Snap to target は有効化、そして「自動探索」はOFFになっています。

予測性トラッキング・タイムは次のように設定することができます：

- 標準のロボティックの場合は、デフォルトの設定を推奨します(1s)。
デフォルト設定を使用することによって、機器とターゲットの間の視野のラインを小さな障害物(木、電信柱、車両など)に妨げられた場合にその裏を通ることができ、後でロックが自動的に回復します。
- 反射する物体が環境に複数ある場合、予測性トラッキング・タイムを0sに設定できません。最適な性能を引き出すには、この設定に加え、Snap to targetを無効化することをお勧めします。
この設定を使用することによって、正しいターゲットへの視野のラインが妨げられたら即時に通知されます。よって、正しいターゲットにロックを回復することができます。
- ターゲットが一回に数秒ほど遮断される場合、2s または 3sの設定を使用することをお奨めします。
この設定を使用することによって、ターゲットと機器の間に大きな障害物(小さな建築物等)があった場合にその裏を通ることができ、その後自動的にロックが回復します。

もし機器が移動しているターゲットへのロックを回復できなかった場合、始めにロックを失った地点と、予測性トラッキングが開始された地点に戻ります。

予測性トラッキング・タイムの設定：

- 次のいずれかを実行します：
 - メインメニューから「機器 / ターゲットコントロール」を選択します。
 - 「機器機能」フォームから、**Autolock** または **探索** アイコンを数秒タップし続けてください。タップを放すと、「ターゲットコントロール」ダイアログが表示されます。
- 予測性トラッキング・タイムのリストから必要な秒数を選択してください。

FineLockの有効化・無効化

- 「機器機能」スクリーンを開くには、ステータスバーの機器アイコンをタップします。
- 「機器機能」にある3列目2番目のボタンを、AutolockまたはFineLockボタンに設定することができます。
 - ボタンが「Autolock」を表示している場合、そのボタンはAutolockボタンとして設定されています。FineLockに変えるには、ボタンをタップし、長押しして下さい。ボタンを放すと、「ターゲットコントロール」のダイアログが表示されます。ターゲットロックを「FineLock」に設定し、「承認」をタップします。
 - ボタンがFineLockを表示している場合は、ボタンは既にFineLockボタンとして設定されています。
- 次のいずれかを実行します：
 - ボタンが黄色に反転表示されていない場合にFineLockをタップすると、FineLockが起動します。
 - ボタンが黄色の反転表示されている場合にFineLockをタップすると、FineLockはオフとなります。

FineLockレンズアパーチャーの使用

注意 - 20m以下を測定している場合は、「FineLockレンズアパーチャーの使用」をオンにしてから機器にレンズを装着してください。

- 上に示したように、FineLock技術を設定します。
- 機器機能画面を開き、FineLockボタンを短くタップ&ホールドします。離すと「ターゲットコントロール」のダイアログが表示されます。「FineLockレンズアパーチャーの使用」チェックボックスを有効にして、「承認」をタップします。
- FineLock レンズアパーチャーを機器に装着します。

これでプリズム20m以下のFineLock測定が行なえます。

メモ - FineLockレンズアパーチャーのアクセサリは、R12.2またはそれ以降のファームウェアを使用しているS9トータルステーション または S8トータルステーションでのみ使用可能です。

長距離FineLockの有効化・無効化

- 「機器機能」スクリーンを開くには、ステータスバーの機器アイコンをタップします。

コントローラーが長距離FineLock技術付の S9 または S8トータルステーションに接続されている場合、「機器機能」の1列目2番目のボタンは長距離FineLockボタンが表示されます。

このボタンがもしTracklight、ビデオ、または高出力レーザー・ポインターのアイコンだった場合、長距離FineLockテクノロジーを搭載していないトータルステーションに接続されています。

2. 次のいずれかを実行します:

- ボタンがLR FineLockが黄色の反転表示されている場合にボタンをタップすると、長距離FineLock技術を有効化します。
- ボタンがLR FineLockが黄色の反転表示されていない場合にボタンをタップすると長距離FineLock技術を無効化します。

FineLockについて

- FineLockは、FineLock技術を装備したTrimble S8またはS9トータルステーションでのみ使用可能です。
- 長距離FineLockは、長距離FineLock技術を装備したTrimble S8またはS9トータルステーションでのみ使用可能です。

長距離FineLockハードウェアは望遠鏡と同軸ではありません。

同軸ではない長距離FineLockハードウェアに関連する垂直エラーを回避するには、face 1およびface 2全ての点を観察する必要があります。

- FineLockは20m以上700m未満離れたプリズムに対してのみ使用することができます。
 - FineLockが使用されたときに測定距離が20 m以下だった場合は、一般測量ソフトウェアはFineLockは使用されるべきではなかったと判断し、測定は失敗し、「FineLockを使用するにはターゲットが近すぎます」というメッセージが表示されます。20 m以下の測定距離には、FineLockを無効にしてください。
 - 20 m以内のターゲットにFineLockが使用され、距離が測定されなかった時は、一般測量ソフトウェアはFineLockを使用します。FineLockを使用すべきではなかったとは判断しません。
 - FineLockで測定された20m以下の距離は信用度が高くありません。使用しないでください。
- 長距離FineLockは250m以上2500m未満離れたプリズムに対してのみ使用することができます。
 - FineLockが使用されたときに測定距離が250 m以下だった場合は、一般測量ソフトウェアはFineLockは使用されるべきではなかったと判断し、測定は失敗し、「FineLockを使用するにはターゲットが近すぎます」というメッセージが表示されます。250 m以下の測定距離には、FineLockを無効にしてください。
 - 250 m以内のターゲットにFineLockが使用され、距離が測定されなかった時は、一般測量ソフトウェアはFineLockを使用します。FineLockを使用すべきではなかったとは判断しません。
 - FineLockで測定された250m以下の距離は信用度が高くありません。使用しないでください。
- FineLockおよび長距離FineLockはTRK、DR、Autolockモードなどとは同時に使用できません。FineLockは常にこれらのモードに優先します。
 - FineLockまたは長距離FineLockがTRKとともに有効になっている場合、観測はSTDモードで測定されます。

- FineLockまたは長距離FineLockがDRとともに有効になっている場合、観測はSTDモードで測定されます。
- Autolockがすでに有効になっているときにFineLockまたは長距離FineLockが有効にされると、Autolockが自動的に無効になります。

もし2つのプリズムが近接しているおり、FineLockまたは長距離FineLockを設定する前にAutolockが有効化されている場合、プリズムへの指向を確認してください。FineLockの観測が行なわれる前にAutolockがほかのプリズムにロックする可能性があります。

- FineLockおよび長距離FineLock技術は 平均化された観測 で、バージョンR11またはそれ以降のファームウェアを使用したFineLock技術を搭載したS9トータルステーションまたは S8トータルステーションで使用することができます。

傾斜可能なRMT

(Trimble 5600のみ)

機器に向けて傾いている遠隔ターゲットを使用するとき、「傾斜可能なRMT」を使用可能にします。固定鉛直ターゲットを使用するときにはそれをオフにします。オフになっているときには、鉛直角測定は、RMTとプリズム中心の間の僅かなオフセット距離に対して補正されます。

自動中心検索ウィンドウと検索ウィンドウのサイズ

自動中心検索ウィンドウを選択して検索を実行するとき、一般測量 は、装置の現在の水平・鉛直角を使用して検索ウィンドウの中心を設定し、縦・横範囲を使用してウィンドウの範囲を計算します。その範囲は検索を実行するたびに装置に送られます。

検索ウィンドウの中央揃えチェックボックスが非選択のとき、検索ウィンドウの左上と右下の範囲を設定するには:

1. ウィンドウの設定をタップします。
2. 検索ウィンドウの左上の角に機器を向けて「OK」をタップします。
3. 検索ウィンドウの右下の角に機器を向けて「OK」をタップします。

注 - Trimble SX10 スキャンステーションを使って検索を実行するときは、中央揃えを適用した検索ウィンドウを使用する必要があります。

FineLock許容ウィンドウ

FineLock技術はターゲットがFineLockセンサーの範囲内に入っている場合のみにターゲットをロックします。任意のターゲットが見つからない場合、FineLockの「オート・ゲイン」が若干増加し、近くのターゲットを検索しますが、これは望ましくない場合もあります。

FineLock許容ウィンドウ は、FineLock技術が近くのターゲットにロックする際に動く範囲を制限します。この範囲外のターゲットは、ロックされません。その代わりに、定義された許容範囲外のターゲットが発見された旨のメッセージが表示されます。

設定できるFineLock許容ウィンドウはハーフ・ウィンドウとして定義されており、最大サイズは4 mrad (13' 45")です。これは、FineLock技術を使用した際、可能な中で最も短い分離の距離です。

FineLock許容ウィンドウを設定するには次のようにします:

1. 「機器機能」スクリーンを開くには、ステータスバーの機器アイコンをタップします。
2. FineLock(またはAutolock)ボタンをタップし続けます。離すと「ターゲットコントロール」のダイアログが表示されます。
3. Adv をタップし、FineLock許容ウィンドウの **水平範囲** および **垂直範囲** を設定します。
4. 「承認」をタップします。

メモ - FineLock許容範囲の制限枠は、S9トータルステーションまたはS8トータルステーションのうちFineLockテクノロジーを搭載し、かつファームウェアバージョンがR11以降のモデルに接続されている場合のみ利用可能です。

GPS 検索

ロボット測量中、機器がターゲットへのロックを失った場合にはGPS/GNSS受信機を使って機器をポイントすることができます。

以下のいずれかを使ってGPS検索を行うことができます。

- [Trimble測量 grade GNSS受信機](#)
- 以下のうちいずれかの補助GPSオプション:
 - [GPS内蔵Trimbleコントローラ](#)
 - [GNSS受信機](#) のうち、シリアルまたはBluetoothポートを通じてNMEA (GGA)をコントローラに出力できるもの全て:

受信機は GGA メッセージを NMEA プロトコルを使用して1 Hzで出力できる必要があります。

受信機を手動で設定する方法と受信機に接続する方法につきましては、受信機の取扱説明書をご参照ください。

以下の場合にはGPS検索が自動的に有効になります:

- 統合測量中
- GPS内蔵Trimbleコントローラ使用中

メモ - GPS内蔵のTrimbleコントローラを使用の際、接続されたGNSS受信機が常に、内蔵GPSに優先して使用されます。

GPS検索を使用するには

Trimble測量グレードGPS受信機を使ってGPS検索を実行するには

1. 一般測量ソフトウェアを立ち上げてから、Trimbleコントローラと、Trimble トータルステーションとのロボティック接続を確立します。
2. メインメニューから「機器 / ターゲットコントロール」を選択します。

3. 「3D」を必要に応じて設定します。
 - 「3D」を使用可能にすると、3D GPS検索位置が計算され、機器はそのポイントに向かって水平、垂直両方向に回転できます。
 - 「3D」が使用不可にすると、機器はGPS 検索位置に向かって水平方向にしか回転できません。
 - GNSS受信機がRTK測量の中で開始された場合や、SBASが利用できる場合、3Dを有効にすることができます。その理由は、GNSS受信機からのGNSS高は、機器の垂直角度を回転するのに十分に正確なものであると期待されるためです。
 - GNSS受信機が単独測位を生成している場合や、SBASが利用できない場合、「3D」を無効にし、不正確なGNSS高が鉛直角の回転を不正確にしてしまうのを防ぐことをお勧めします。
4. 「Trimble GNSSへのデータソースの選択」を設定します。

統合測量では、「データソースの選択」は自動的に「Trimble GNSS」に設定され、「3D」チェックボックスが初期設定で選択されています。

Bluetoothワイヤレス技術を使用してコントローラを受信機に接続しているときには、コントローラでBluetooth通信を有効にし、Bluetooth装置をスキャンしてから、「設定 / 接続 / Bluetooth」の「GNSS移動局に接続」フィールドでBluetooth装置を設定します。

TrimbleCUをGNSS受信機に接続するのにケーブルを使用する場合、一般測量 ソフトウェアを起動する **前に**、USB-シリアルケーブルをTrimble CU ロボティックホルダーに接続する必要があります。ソフトウェアを起動してからケーブルを接続すると、COMポートを使用できません。

GPS 検索がこれで設定されました。GPS検索が行える前に、**GNSS位置とローカル位置との関係**を解決する必要があります。

GPS内蔵Trimbleコントローラを使ったGPS検索を有効にするには

初期設定では、Trimbleコントローラの内蔵GPSを使用するため、GPS検索があらかじめ設定されています（すなわち「GPS検索」がオン、「3D有効」がオフ、「受信機タイプ」が「補助GPS」にそれぞれ設定されています）。これらの設定を変更するには：

1. 一般測量ソフトウェアを立ち上げてから、Trimbleコントローラと、Trimble トータルステーションとのロボティック接続を確立します。
2. メインメニューから「機器 / ターゲットコントロール」を選択します。
3. 「3D」を必要に応じて設定します。
 - 「3D」を使用可能にすると、3D GPS検索位置が計算され、機器はそのポイントに向かって水平、垂直両方向に回転できます。
 - 「3D」が使用不可にすると、機器はGPS 検索位置に向かって水平方向にしか回転できません。

GNSS受信機からの不正確なGNSS高が垂直角回転を不正確に行うことを防ぐために、「3D」を無効にしてください。水平にしか回転しないことをお勧めします。

受信機タイプが内蔵GPS受信機ではない場合は、**補助**をタップして選択します。

メモ - Trimbleコントローラの使用時には、「受信機タイプ」は自動的に「内蔵GPS」に設定されます。

GPS 検索がこれで設定されました。GPS検索が行える前に、GNSS位置とローカル位置との関係を解決する必要があります。

共通GNSS受信機を使用してGPS検索を有効にするには

1. 一般測量ソフトウェアを立ち上げてから、Trimbleコントローラと、Trimble トータルステーションとのロボティック接続を確立します。
2. メインメニューから「機器 / ターゲットコントロール」を選択します。
3. 「3D」を必要に応じて設定します。
 - 「3D」を使用可能にすると、3D GPS検索位置が計算され、機器はそのポイントに向かって水平、垂直両方向に回転できます。
 - 「3D」が使用不可にすると、機器はGPS 検索位置に向かって水平方向にしか回転できません。
4. データソースの選択を **補助GPS**に設定します。受信機タイプがカスタムではない場合は、**補助**をタップし、カスタムを選択し、適宜コントローラのポートを設定します。

コントローラをカスタム補助GNSS受信機に接続するのにBluetoothワイヤレステクノロジーを使用しているとき、Trimble Access メニューから設定 / 接続 / Bluetoothをタップし、それから補助GPSに接続フィールドから受信機を選択します。さらに詳しい情報につきましては [Bluetooth](#)をご参照ください。

GNSSポジションとローカルポジション間の関係を計算する

完全に定義済みの座標系を使用している場合、その座標系定義の使用により、GNSSポジションとローカルポジションとの間に正確な関係が存在します。ソフトウェアは、定義済みの投影およびデータに基づいてトータルステーションが設定され、ステーションの設定完了と同時にGPS検索が利用可能であるものと見なします。お使いのトータルステーションが定義済みの座標系に基づいて設定されていない場合、GPS検索を使用すると、トータルステーションが正確に回転しなくなる原因となります。



定義済みの座標系が **ない** 場合、GNSSポジションとローカルポジションとの関係が解決されるまで、GPS検索は利用可能になりません。ステーションの設定が完了し次第、一般測量ソフトウェアは、GNSS受信機からのNMEAポジションと、ロボティック機器により捕捉された角度とを使用し、2つの測位系間の関係を確定します。GPS検索では、そのジョブの座標系設定とは無関係に、関係を計算します。

関係を確定するには、GNSS受信機の上空見通しがクリアであることを確認してから、プリズムに機器がロックされた状態で、GNSSポジションと、ローカルポジションとの関係が解決するまで、機器の周囲にてロッドを動かします。その際、互いに最低5メートル離れ、かつ機器から最低10メートル離れた、最低5つのポジションが必要となります。幾何学的小およびGNSS測位の精度が悪い場合は、関係を解決するため、5つよりも多い数のポジションが必要となります。GNSS測位の精度が悪いと、関係の計算結果が不正確になることがあります。

GPS検索の準備ができたなら、ステータスラインに「GPS検索準備OK」というメッセージが現れます。ターゲットアイコンとして、プリズムと衛星が重なったアイコン^①が表示されます。

メモ -



- GNSSステータスを表示するには、「ターゲットコントロール」スクリーンで「GPS」をタップします。もしくは、GNSSステータス画面から、ターゲットアイコンの上でタップアンドホールドします。

GNSS環境が悪くなり、その状態が長引くときは、新たなポジションがGPS検索解に追加されるのを防ぐため、一時停止  をタップします。GPS検索解へのポイント追加を再開するには、開始  をタップします。

- GPS検索のデータが良好なときは、悪データを見つけて計算から除外することができます。しかし、悪位置が良位置よりも多いときには、GPS検索が悪位置を見つけて除外することが難しくなります。計算の悪データが多すぎると、GPS検索の準備ができないことがあります。その場合には、より良いGNSS環境に移動してから「リセット」をタップしてGPS検索を再びスタートします。
- キャリブレーションを実行したり、座標系の設定を変更したりする場合は、GNSSポジションと、ローカルポジションとの既存の関係は失われ、再計算される必要があります。

GPS検索を使用するには

ターゲットを検索するときにはGPS検索が自動的に使われます。GPS検索の準備ができると、機器がGPS位置に回転します。良好なGNSS位置の場合、（例えば、RTKフィックス解をもつTrimbleR8受信機からのもの）で自動ロックがオンになると、直ちに機器はターゲットに自動ロックします。機器がすぐに自動ロックしない場合は、ターゲットにロックする前に検索を行います。

Trimble観測グレード受信機でGPS検索を使用している時、十字印はGNSS受信機の位置を表示します。他の受信機を使用してGNSS位置が利用できる場合は、衛星アイコンがマップに表示されます。もしGPS検索解が利用できる場合、黒い衛星  アイコンが表示されます。もしGPS検索解が利用できない場合、赤い衛星アイコン  が表示されます。一般測量でGNSS位置に向けるには、マップ内で何も選択されていないことを確認してからマップをしばらく押し続けます。表示されたメニューから、「GNSSに向ける」を選択して機器をGNSS位置に対し水平方向に回転させます。

GPS検索の準備ができているけれども、通常検索を実行するには「ジョイスティック」スクリーンで「検索」をタップします。GPS検索位置を使用せずにターゲットを検索する必要があるとき（後視ターゲットを検索時など）にこれを実行します。

「ジョイスティック」スクリーンからGPS援用検索を行うには  をタップします。

メモ - 機器がターゲットにロックすると、ただちに「ジョイスティック」スクリーンは終了します。

一般測量 ソフトウェア全体を対象に標準検索を実行するために、いつでも「GPS検索」を一時停止できます。

中断されたターゲット観測

ターゲット制御機構画面で中断されたターゲット測定の設定を行います。

観測が中断されることが予想される場合には、このオプションを選択します（例：交通量の多い場所での観測など）。機器は、プリズムに障害物があったとしても、「中断のタイムアウト」値までは継続して目標を観測します。

自動観測時に「中断のタイムアウト」時間内で観測に失敗した場合は、機器はターゲットに戻り、再度観測を試みます。

以下の場合にこのオプションを使用します：

- ステーション設置プラスの実行中
- 交合法の実行中
- 角観測の実行中

メモ -



- 中断されたターゲット観測は、機器のファームウェアバージョンがR12.3.39以降の場合にのみ使用できます。
- ターゲットの中断された観測は、DR Plus EDMを備えた機器向けに最適化されています。

ビデオ

Trimble VISION TMテクノロジーを搭載している機器には1台以上のカメラが内蔵されており、内蔵カメラを使用すると、下記を行うことができます。

- コントローラの画面で望遠鏡の視野が見えるので、望遠鏡をのぞく必要がありません。
- 動画画面から機器の動きを制御する
- 画像の取り込み
- 複数のソースから特徴を3Dでビデオ画面に重ねて見ることができます。
- DRで測定もより簡単に
- 必要な測定がすべて実行されているか確認
- サイトの状況などの重要な資格情報を文書化

カメラのついた機器に接続する際、ビデオ画面にアクセスするには以下のうちのいずれかを行います：

- メインメニューから「機器/ビデオ」をタップします。
- 機器機能アイコンをタップし、「機器機能」画面の「ビデオ」をタップします。
- タブレットコントローラ上でTrimble Accessを実行中の場合で、AccessVisionをサポートするタスク画面にいるときは、 または  をタップし、グラフィック表示が

タスク画面で見える状態にし、さらにをタップし、マップビューと動画ビューとの間で切り替えます。

メモ -

- 一般測量ソフトウェアがシリアルケーブルによって接続されている場合、ビデオを使用できません。
- 使用中のカメラがEDMと同軸でない場合、視差を考慮した補正のための距離が必要です（全機器共通）。

下記を使用する際:




- Trimble VX SeriesまたはS Series機器のうちVISIONテクノロジー搭載のもの:
 - 機器は非同軸の単一カメラを備えています。
 - 距離を取得する際、EDMを捕捉モードにする必要があります。そうすることで、動画画面の内側十字線が表示され、視差に対して正しい状態になります。
- Trimble SX10 スキャンタールステーション:
 - テレカメラは同軸なので、視差はありません。
 - プライマリおよびオーバービュー両カメラは、非同軸です。
 - 動画画面が開いているときは、EDMは自動的に距離を測定するので、EDMを捕捉モードにする必要はありません。EDMがリターンを受け取っているときは、動画画面の内側十字線が表示され、視差に対して補正を行っています。
- ビデオ画像の解像度により、ビデオ画像の十字と望遠鏡で見る十字には最大1ピクセルの違いが生じる場合があります。この差は重ねて表示したデータ全てにおいて見られます。
- 3度36分(4 gon) から天頂の間で撮影されたスナップショットは、RealWorks測定ソフトウェアのポイントデータに直接適合しません。

さらに詳しい情報は、以下のセクションをご参照ください。

- [動画ツールバー](#)
- [動画画面から機器を制御するから機器を制御する](#)
 - 「タップ&ムーブ」により機器の動きをコントロールできます。
 - 画面上の制御機構を使用し、機器を制御する (SX10のみ)
 - 動画ソフトキーを使用し、追加機能を設定する
- [画像の取り込み](#)
- [動画画面に重ねられた特徴を見る](#)
- [動画表示メニュー](#)

動画ツールバー

動画ツールバーのボタンは、次の通りです：

ボタン	機能
	<p>最大ズーム率/最大範囲まで光学的にズームインまたはズームアウトします。</p> <p>Trimble SX10 スキャンステーション使用の際、高精度の照準を行うには、をタップし、さらにをタップしてデジタルズームを使用または画面上のズームインジケータを使用します。</p>
	<p>一度に1ズーム率ずつズームインまたはズームアウトします。</p> <p>または、タブレットコントローラを使用の際、画面に2本の指を置き、動画中央でピンチアウトしてズームインし、ピンチインしてズームアウトします。1本の指で画面を横にドラッグし、パンします。</p>
	<p>スナップショットをタップし、画像をキャプチャします：</p>
	<p>フレーミング領域を塗りつぶし、ビデオ画面に対するコントラストをはっきりさせるには 領域の塗りつぶし をタップします。</p> <p>注 - このボタンが表示されるのは、スキャニングまたはパノラマ画面を使用中で、かつTrimble VX SeriesまたはS Series機器のうちVisionテクノロジー搭載のものに接続されている場合に限りです。</p>
	<p>カメラオプションを定義するには、画像設定をタップします。カメラオプションをご参照ください。</p>
	<p>「表示する」をタップしてから、さらに下記をタップします：</p> <ul style="list-style-type: none"> 設定をタップし、表示と写真のプロパティを設定します。 「スキャン」をタップし、どのスキャンを表示させるかを選びます。 フィルターをタップし、どの機能を表示させるかを選びます。 <p>をタップし、ポイントに、ポイント名、コード、説明（有効になっている場合のみ）およびメモごとに検索されるフィルターをかけます。詳しくは、ワイルドカード検索によるデータのフィルタリングを参照してください。</p>

動画画面から機器を制御する

下記の操作により、動画画面から機器の制御が可能です。

- 「タップ&ムーブ」により機器の動きをコントロールできます。
- 画面上の制御機構を使用し、機器を制御する（SX10のみ）
- 動画ソフトキーを使用し、追加機能を設定する

「タップ&ムーブ」により機器の動きをコントロールできます。

タップアンドムーブにより、機器の制御が可能です。動画画面をタップし、その位置に機器を向け直します。

メモ -

- ビデオ画面の **ジョイスティック** モードには上下、左右の矢印キーがあり、これらを使用して機器の向きを変えることができます。
- 「タップ&ムーブ」は同軸上にはないカメラからのオフセットに影響されます。

画面上の制御機構を使用し、機器を制御する (SX10のみ)

接続された機器がTrimble SX10 スキャンステーションのときは、初期設定で動画画面に下記の制御機構が表示されます。

ズームインジケータ

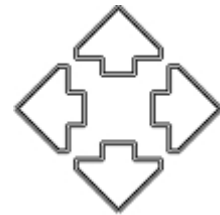
動画画面の左上角のズームインジケータに、現在のズーム率が表示されます。ズームインジケータのバーをタップすると、ズーム率を素早く変更できます。



ジョイスティック制御機構

ジョイスティック制御機構を使用し、機器を回転させます。


矢印キーをタップし、機器を1ピクセル回転させます。矢印キーをタップアンドホールドし、機器を連続回転させます。



回転ボタン

回転ボタンを使い、機器を左右90度、または180度水平に回転させます。



ヒント - 動画画面からこれら制御機構の一部または全部を隠すには、 / **設定**をタップします。

動画ソフトキーを使用し、追加機能を設定する

動画ソフトキーを使用し、次の追加機能を設定します:

ソフト キー	機能
オプ	「自動測定」を有効にすると、測定キーを押した時に自動的に測定を開始します。
+ス テー ション	新しい スキャンステーション を立ち上げます。現在のステーションがスキャンステーションの場合のみ、ソフトキーが表示されます (SX10のみ)。

画像の取り込み

動画画面に表示される画像をキャプチャ可能です。

- 取り込まれた画像は、<jobname> FilesフォルダにJPGファイルの形式で保存されます。
- 取り込んだ画像は「[ジョブのレビュー](#)」で表示することができます。
- 画像オプションは、[動画表示メニュー](#)で制御されます。

ビデオウィンドウからの測定が行われたときに、画像は自動キャプチャすることができます。

属性フィールドを使用して機器からの画像を簡単にポイントに添付することができます。詳しい情報は [メディアファイルをリンクする](#) をご参照下さい。

ヒント - 「パノラマ」機能を使用すると、定義されたフレーム領域の画像を複数、自動撮影します。詳しくは、[VX](#) または [S Series](#) トータルステーションでパノラマをキャプチャする [SX10](#) スキャニングトータルステーションを使用してパノラマをキャプチャするを参照してください。

RealWorks Surveyソフトウェアにおいて、画像がポイントデータに正しく一致するようにするには、画像を取り込む前に必ずステーションセットアップを完了してください。そうしないと、画像に方向の情報は全く保存されません。座標化されていないポイントにTrimble SX10 [スキャンステーション](#)を設置するときは、標準的なステーションセットアップを行う代わりに、[スキャンステーション](#)を作成します。

注 - 捕捉がオンになっている場合で、かつ機器がプリズムにロックされているときは、画像のキャプチャ中はプリズムを動かさないでください。動かすと、間違った画像がキャプチャされ、間違った方向情報がその画像と共に保存されます。

Trimble CUが搭載されているステーションからオフィスコンピュータへJPEGファイルを転送するには、USBからヒロセのコネクタに接続するケーブルを使用します。DB9-to-ヒロセのシリアルケーブルを使用してJPEGファイルの転送はできません。

動画画面に重ねられた特徴を見る

ジョブの特徴点をビデオ画像に重ねて、特徴を3D映像で表示することができます。重ねる特徴は複数のソースから使用します：

- 現在のジョブ・データベースのポイント、ライン、円弧
- リンクされたジョブ、リンクされたCSVファイル、及び [マップファイル](#) (例:DXFファイルやSHPファイル) のポイント
- 特徴ライブラリからコード化された特徴

メモ -

- 表示できるのは3Dで定義された特徴のみです。そのためには、完全な 3D ステーションのセットアップが完了しており、ステーション高と機械高が定義されている必要があります。
- ビデオ画面に表示される特徴を選択することはできません。

- グリッド座標のみ表示されます。投影の定義を行っていない場合、グリッド座標として保存されていたポイントだけが表示されます。
- データベースに他のポイントと同一名のポイントがあった場合は、より高い検索階層にあるポイントが表示されます。一般測量ソフトウェアによる検索階層についてのより詳しい情報は、[データベース検索ルール](#) をご参照ください。

動画表示メニュー

表示メニューは、次のカテゴリに分類されています。

設定

スキャン

フィルター

設定

設定は以下のようにグループ化されます：

表示

マップ写真

注記オプション

写真プロパティ

画面上の表示

表示

「表示」グループは、項目が動画画面に表示されるかマップ画面に表示されるかを制御します。次を選択します：

- 名称 — 選択すると、マップ内のポイントの横に名称ラベルが表示されます。
- コード — 選択すると、マップ内のポイントの横にコードラベルが表示されます。
- 「高さ」は、ビデオ画面の高さ表示のオプションを設定します。
- ラベルカラーは、ポイントや高度の表示に使用されます。

コントローラがTrimble SX10 スキャナーステーションに接続されているときは、下記も選択することができます：

- ポイント — これによってポイントを表示させます。

- スキャンポイント色およびスキャンポイントサイズ。

スキャンポイント色

選択	用途
スキャンカラー	ポイントが属するスキャンを示します
ステーションカラー	ポイントの測定に使用されるステーションを示します
グレースケール強度	グレースケールでポイントの反射照度を示します
点群カラー	ポイントをすべて同じ色で表示

スナップ写真

「スナップショットの自動的保存」を有効にすると、撮影した画像を自動的に保存します。

「スナップショットの自動的保存」が選択されていない場合、画像は保存される前に表示されますので、画像に描画することができます。

「測定のスナップショット」を有効にすると、ビデオ画面から測定が行われた後自動的にスナップショットを撮影します。

注記オプション

注釈スナップショット を有効にすると、測定済みの位置の情報パネルと十字を画像に追加することができます。

写真プロパティ

写真のプロパティグループは、インターネットを使用し、キャプチャされる画像の設定を制御します。使用できる設定は、接続された機器により異なります。

- ファイル名、画像サイズ、圧縮を設定します。
- ファイル名はスタートファイルの名前から自動的に増加します。撮影された画像のサイズは画面に表示される動画と同じ大きさです。すべてのズームレベルにおいてすべての画像サイズが使用できるわけではありません。画像の質が高いほど、取り込んだときの画像ファイルのサイズは大きくなります。
- 高ダイナミックレンジ(HDR)が選択されていると、機器は一度に1つではなく、3つの画像をそれぞれ異なる露出設定でキャプチャします。Trimble Business CenterでのHDR処理において3つの画像は組み合わせられて合成画像となり、個々の画像よりも幅広いダイナミックレンジを記録し、細部まで表示することができます。

画面上の表示

画面上の表示オプションは、接続された機器がTrimble SX10 スキャンステーションのときに表示されます。チェックボックスを選択または解除し、項目が[動画画面上の制御機構](#)に含まれるかどうかをコントロールします。

スキャンの選択

表示をタップし、さらにスキャンを選択します。マップ上に表示させるスキャンを選択します。

接続された機器がTrimble SX10 スキャンステーションの場合、[設定 / ポイントクラウドオプション](#)で色モードにスキャン色が選択されているときは、各スキャンの隣の色は、ポイントクラウドに使用されている色を示しています。

フィルタの選択

動画画面に表示されたデータを絞り込むには、表示をタップし、さらにフィルタを選択します。

どの機能を表示させるかを選ぶには、一覧から項目を選択します。

▽をタップし、ポイントに、ポイント名、コード、説明（有効になっている場合のみ）およびメモごとに検索されるフィルターをかけます。詳しくは、[ワイルドカード検索によるデータのフィルタリング](#)を参照してください。

カメラオプション

本トピックではVISIONテクノロジー搭載のTrimble機器におけるカメラのオプションについて説明します。

カメラオプションにアクセスするには、（[動画画面内](#)にあります）をタップします。

利用できるオプションは接続されている機器によって異なります。

- [Trimble SX10 Spatial Station](#)
- [Trimble S7/S9 トータルステーション](#)
- [Trimble VX Spatial Station](#) やVISIONテクノロジー搭載のS6/S8 トータルステーション

Trimble SX10 スキャンステーションのカメラオプション

Trimble SX10 スキャンステーションに設定されたカメラオプションは、「概要」、「プライマリ」「テレカメラ」に適用されます。ホワイトバランスオプションだけが**錘線カメラ**に適用されます。

明るさ

「明るさ」は、コントローラ画面上のビデオ画像やキャプチャされた画像の明るさを制御します。明るさを上げると、影を作ったり、ハイライトには影響を及ぼさずに画像内の中間トーンを明るくしたりすることができます。

鮮鋭度

鮮鋭度は、キャプチャされた画像のほか、コントローラ画面上の画像の縁部で情報が移り変わる速度を制御します。精鋭度を上げると、移り変わりがより鮮明になり、かつ縁部がより明瞭になります。

メモ - 精鋭度を上げると、画像にノイズが入るようになります。画像の精鋭度を上げ過ぎると、粒子の粗い画像になるのでご注意ください。

スポット露出

均等な光の下で画像をキャプチャする際は、**スポット露出**を**オフ**に設定してください。フレーム全体の光のレベルが測定され、露出が平均化されますので、一箇所に特に重みがかかることなく、画像の明るい場所と暗い場所のバランスが取れるようになります。

機器の照準を合わせる際や、画像内の光量に落差がある場合には、**スポット露光**を**平均**に設定するとよいでしょう。平均を選択すると、ソフトウェアは長方形を同じ大きさの4つのウィンドウに分け、平均露出を計算し、画像全体の露出の調整します。SEが中央の長方形部分に表示され、長方形の中に収まる部分だけを使用して光量が測定されます。画像をタップし、長方形を別の位置に移動させます。

ホワイトバランス

「ホワイトバランス」はコントローラ画面上のビデオ画像やキャプチャされた画像の光のレベルを制御します。初期設定値は**自動**です。ほとんどの場合、この設定を「自動」のままにしておくことで、忠実な色の画像を取得できます。

極端な、または通常とは大きく異なる光条件の下で作業を行う場合、下記のいずれかを選択すると、より忠実な色を取得できることがあります：

- 屋外の明るい場所 **日光**を選びます。
- 照明の下では **白熱電球**を選んでください。
- 屋外で作業する際、周囲が薄暗いときは、「曇り」を選択します。

マニュアルフォーカス

マニュアルフォーカスチェックボックスは、テレカメラの使用時にのみ表示されます。オートフォーカスを無効にするには、チェックボックスを選択し、矢印をタップしてカメラフォーカスを調整します。有効にすると、MFが中央の長方形の下に表示されます。手動焦点は、カメラが近くのオブジェクトにオートフォーカスしているときに、距離の異なる別のオブジェクトにフォーカスしたい場合に特に便利です。

S7/S9 トータルステーションのカメラオプション

ホワイトバランス

ほとんどの場合は、「自動」を選択してから、最適な場面モードを選択するれば、適切な色彩の画像を得ることができます。しかし、画像が暗くなっている場合には、「手動」を選択し、手動でホワイトバランスを調整し、再度画像をキャプチャし直してください。新しいホワイトバランスを設定するには「ホワイトバランスの設定」をタップします。

場面モード

現在位置の明るさの条件に適した **場面モード** を選択してください:

- 屋外の明るい場所では、**明るい太陽光** または **日光** を選びます。
- 照明の下では **ハロゲン** を選んでください。
- 蛍光灯の下では **暖色系蛍光灯** または **寒色系蛍光灯** から選んでください。

ホワイトバランスの設定

ホワイトバランスの設定 をタップし、現在のフレームのコンテンツのホワイトバランスを変更します。ホワイトバランスの設定 が再びタップされるまでこのホワイトバランスが 使用されます。

メモ - この設定は、ビデオ画面のフレームからのビューの平均色はミッドグレーと想定しています。そうでない場合は、ミッドグレーのカードをカメラの前に置き、カードにカメラのフォーカスを合わせてみてください。それから **ホワイトバランスの設定** を行ってください。

スポット露出

均等な光の下で画像をキャプチャする際は、**スポット露出** を **オフ** に設定してください。フレーム全体の光のレベルが測定され、露出が平均化されますので、一箇所に特に重みがかかることなく、画像の明るい場所と暗い場所のバランスが取れるようになります。

機器の照準を合わせる際や、画像内の光量に落差がある場合には、**スポット露光** を有効にするとよいでしょう。有効にすると、中央の長方形部分だけを使用して光量が測定されます。ソフトウェアは中央の長方形を同じ大きさの4つのウィンドウに分け、ウィンドウ同士を比較し、画像の露出の調整に使用します。

選択によって以下の通りにします:

- **平均**、ソフトウェアは中央の長方形の4つのウィンドウの平均露出を計算し、画像の露出の調整に使用します。
- **明るくする**、ソフトウェアは4つのウィンドウのうちで最も暗いウィンドウを選び、そのウィンドウが適切に露出されるように露出を調整します。

例えば、明るい空を背景にした暗い家や屋根の端などをキャプチャする際に **明るくする** を使用すると。暗い家や屋根の端が明るくされます。

- **暗くする**、ソフトウェアは4つのウィンドウのうちで最も明るいウィンドウを選び、そのウィンドウが適切に露出されるように露出を調整します。

例えば、窓越しに画像をキャプチャする場合などに **暗くする** を使用します。ガラス越しのオブジェクトが暗くされ、より見えやすくなります。

Trimble VX Spatial StationやVISIONテクノロジー搭載のS6/S8トータルステーションのカメラオプション

明るさ

「明るさ」は、コントローラ画面上のビデオ画像やキャプチャされた画像の明るさを制御します。明るさを上げると、影を作ったり、ハイライトには影響を及ぼさずに画像内の中間トーンを明るくしたりすることができます。

コントラスト

「コントラスト」は、コントローラ画面上のビデオ画像やキャプチャされた画像のコントラストを制御します。コントラストを上げると、画像が鮮明になり、下げるとぼやけます。

ホワイトバランス

「ホワイトバランス」はコントローラ画面上のビデオ画像やキャプチャされた画像の光のレベルを制御します。

セットアップ場所の明るさに適したホワイトバランス設定を選んでください:

- 屋外の明るい場所 日光を選びます。
- 照明の下では 白熱電球を選んでください。
- 蛍光灯の下では 蛍光を選んでください。

データ出力

2種類のデータ出力フォーマットに対応しています:

GDM データ出力

疑似NMEA GGA出力

NMEAのGNSS受信機からの出力についての情報につきましては[NMEA出力](#)をご参照ください。

GDM データ出力

GDMデータ出力オプションを使用して以下をストリーミング	使用するコントローラ	ストリーム先の機器
水平角、鉛直角、斜距離、鉛直距離、水平距離、北距、東距、高さ、日付、時刻	Trimble CU TSC3 Trimble タブ レット	Trimble VX Spatial Station または Trimble S Series トータルステーションまたはTrimble VX Spatial Station または Trimble S Series トータルステーションのCOMポートから直接入力

GDMデータのストリーミング 出力を可能にするには、

1. メインメニューから「機器 / データ出力」を選択します。
2. 「データのストリーミング」を「測定後」または「連続」に設定します。
3. 「ストリーミング フォーマット」として「GDM HA VA SD」または「GDMユーザ定義」を選択します。

GDMラベルの設定

4. 「ストリーミング フォーマット」が「GDMユーザー定義」に設定されている場合：
 1. GDMラベルを設定します。以下の対応しているラベル表を参照してください。
 2. 転送特性の終了を設定します。62 (">"), 4 (EOT) または 0 (なし)を選択します。
5. 必要に応じて「ポート詳細」で設定を変更します。

「ストリーミング フォーマット」が「ユーザ定義」に設定されている場合、「時刻出力」を設定します。

「データ出力」フォームが開いている限り、「GDM データ出力」はオンになっています。「データ出力」をオンにしたままで一般測量 ソフトウェアの他の機能にアクセスするには、「切替」または「メニュー」を使用します。

データ出力を停止するには、「停止」をタップするか、「データ出力」フォームを閉じます。

サポートされるラベル

ラベル	文字	説明
7	HA	水平角
8	VA	垂直角
9	SD	斜距離
10	VD	鉛直距離
11	HD	水平距離
37	N	北距
38	E	東距
39	ELE	仰角
51	Date	日付
52	Time	時刻

メモ -

- ストリーミング 出力がオンになっているけれども、使用できる距離がないとき、ユーザー定義ラベルの代わりにHAとVAラベルが送信されます。
- ストリーミング出力がオンになっていて、機器がAutoLockモードになっているにも関わらず、ターゲットにロックしない場合はGDMデータが送信されません。AutoLock

モードを使用しているときは、機器がターゲットにロックしていないとGDMデータを送信することはできません。

- 角度と距離の単位は、一般測量 のシステム設定に従います。
- 水平角および鉛直角に関する記録の小数点の位置を設定するには、ジョブ / ジョブのプロパティを選択します。単位ボタンをタップしてから、さらに角度表示フィールドで該当するオプションを選択します。
- 北距と東距、仰角には、一般測量 のシステム設定の単位が適用されます。
- システムが北距と東距、仰角値を出力するには、ステーション設置が完了している必要があります。完了していない場合システムは「0, 0, 0」を出力します。
- Trimble CU ロボティックホルダー、またはTrimble VX Spatial Station または Trimble S Series トータルステーション シリーズ機器のCOMポートからデータのストリーミングを行いたい場合、必ずデータ出力フォームを開く **前に** ケーブルを接続してください。そうしないと、COMポートを使用できません。

疑似NMEA GGA出力

この出力フォーマットは、海洋電子機器のインターフェース用のNMEA（米国海洋電子機器協会）の基準に基づいています。NMEA「文」の修正版の1つとしてGGA文が生成されます。

疑似NMEA GGAデータ出力を使用して以下をストリーミング	使用するコントローラ	ストリーミング先の機器
北距、東距、高さ（標準緯度、経度、高度の値の代わりに）	Trimble CU TSC3 Trimble タブレット	Trimble VX Spatial Station または Trimble S Series トータルステーションまたはTrimble VX Spatial Station または Trimble S Series トータルステーションのCOMポートから直接入力

疑似NMEA GGAデータのストリーミング 出力を可能にするには、

1. メインメニューから「機器 / データ出力」を選択します。
2. 「データのストリーミング」を「測定後」または「連続」に設定します。
3. 「ストリーミング フォーマット」として「疑似NMEA GGA」を選択します。
4. 必要に応じて「ポート詳細」で設定を変更します。

「データ出力」フォームが開いている限り、「疑似NMEA GGAデータ出力」はオンになっています。「データ出力」をオンにしたままで一般測量 ソフトウェアの他の機能にアクセスするには、「切替」または「メニュー」を使用します。

データ出力を停止するには、「停止」をタップするか、「データ出力」フォームを閉じます。

出力された記録の一般的な例は以下の通りです：

```
$GPGGA,023128.00,832518.67,N,452487.66,E,1,05,1.0,37.48,M,0.0,M,0.0,0001*49
```

この記録に含まれるフィールドは下表の通りです：

フィールド	説明
\$GPGGA	NMEA文のデータタイプ識別子
023128.00	時刻フィールド - フィックス測位のUTC時刻 (hhmmss.ss)
832518.67	現在設定されている小数点以下第2位までの単位で出力された北座標
N	先行する値が北座標であることを示す固定テキスト
452487.66	現在設定されている小数点以下第2位までの単位で出力された東座標
E	先行する値が東座標であることを示す固定テキスト
1	フィックス測位の質 (常に1 = GPSフィックスとして出力)
05	衛星数 (この場合は適用外。常に05として出力)
1.0	HDOP値 (この場合は適用外。常に1.0として出力)
37.48	現在設定されている小数点以下第2位までの単位で出力された仰角
M	仰角の値の単位識別子 (北と東の値の単位も示す)。MまたはFは、メートルまたはフィートを表す
0.0	ジオイド差 (仰角値が出力されているため常に0.0として出力)
M	ジオイド差の単位識別子 (常にMとして出力)
0.0	最後のDGPS更新からの時間 (秒) (この場合は適用外。常に0.0として出力)
0001	DGPS固定局ID (この場合は適用外。常に0001として出力)
49	分離子 でチェックサム値を記録する

疑似NMEA GGA文での出力に使用できる座標値がない場合、記録のコンマで区切られた北、東、仰角のフィールドは空欄になります。

無線機設定

以下の設定は一般測量機器がロボティックモードの時に使用されます。

機器の無線機設定は、コントローラで使用されている値と同じにする必要があります。

メモ 一般測量は、オンボードプログラム使用中のトータルステーションとは通信できません。オンボードプログラムを終了したら、「セットアップ」メニューから「終了」を選択して、「接続待ち」メニューに戻ります。

無線機設定の構成

Trimble ロボティックトータルステーション と通信できるようにコントローラを設定するには

1. Trimble Access メニューから、「設定 / 接続 / 無線設定」をタップします。
2. 別のユーザとの競合を避けるため、一意の無線機チャンネルとネットワークIDを入

力します。

3. 「承認」を押します。

ケーブル、BluetoothテクノロジーまたはWi-Fiを利用してコントローラが機器に接続している時、機器の無線機設定は自動的にコントローラ設定と同期されます。

ヒント -

- 一般測量なしで機器の無線チャンネルとネットワークIDを設定するには、トータルステーションで、「反」メニューの表示から「無線設定」を選択します。詳しくは、お使いの機器用のドキュメンテーションを参照してください。
- ケーブルまたはBluetoothを使用して機器に接続されている際、素早くアクセスして無線機設定を設定するには、ステータスバーの機器アイコンをタップし、さらにStart Roboticアイコンをタップアンドホールドします。
- 機器に未接続の状態で、無線機設定に素早くアクセスして設定を行いたいときは、ステータスバーの自動接続アイコンをタップし、さらに無線機をタップします。

コントローラを外部無線機と組み合わせて使用

コントローラを外部無線機に接続し、外部無線機を以下の機器に接続するのに使用することができます：

- Trimble VX Spatial Station
- Trimble S Series トータルステーション
- FOCUS 30/35 トータルステーションの調節

この接続を作成するには、以下の1つを使用します：

- Bluetoothワイヤレステクノロジーを使用して TDL2.4に接続
- シリアルケーブルを使用してコントローラに接続

外部無線機を介して シリーズ機器とロボティック接続をしたい場合には、コントローラの無線機ポート設定を変更する必要があります。

1. Trimble Access メニューから、「設定 / 接続 / 無線設定」をタップします。
2. 「オプション」をタップし、「外部無線機」をタップします。
3. 外部無線機が TDL2.4の場合は Bluetooth を コントローラポート フィールドから選択します。
4. 「承認」をタップします。
5. 「無線機チャンネル」と「ネットワーク ID」を機器で設定されているものと同じ値に設定します。
6. 「承認」を押します。

メモ -

- Trimble VX Spatial Station または Trimble S Series トータルステーションシステムの無線機とTrimble 5600システムの無線機を交換して使用することはできません。無線テクノロジーに互換性はありません。

- 現場でシステムを使用するのに無線ライセンスの取得が必要となる国もあります。使用国での法規を確認してください。

AT360 eBubbleオプション

アクティブターゲットにチルトセンサが内蔵されており、光学測量を実行しているときには、ターゲットのチルト情報を表示するeBubble（電子気泡管）を使用することができます。eBubbleを設定するには、メインメニューから機器/eBubbleオプションをタップします。以下の設定が可能です。

オプション	説明
電子気泡管 感度	気泡は、指定された感度角度に2mm動きます。感度を低下させるには大きい角度を選んで下さい。
チルト許容 範囲	ターゲットを傾けられる最大半径を定義し、それを許容範囲において考慮されるようにします。 0.001mから1.000mの範囲内で定義します。 表示されているチルト距離は、現在のターゲットの高さを使って計算されます。

ヒント -AT360 電子気泡管オプション 画面にアクセスするには、以下を行います：

- 「eBubble」ウィンドウの右上隅にある設定アイコンをタップします。
- 別のセンサを選択するには、eBubbleオプション画面からAT360ソフトキーをタップします。複数のチルトセンサが接続されている場合、1つのセンサのeBubble設定を変更すると、全ての接続済みチルトセンサのeBubble設定が変化します。

電子気泡管キャリブレーション

eBubbleをキャリブレートするには、「キャリブ」ソフトキーをタップしてから、「キャリブレート」ボタンをタップし、キャリブレーションを開始します。キャリブレーション済みの基準を使用して機器を水平にし、動かないように押さえます。「開始」をタップします。キャリブレーション情報がジョブに保存されます。

電子気泡管を適切にキャリブレートすることは非常に重要です。チルト情報の精度は、アクティブターゲット内部のチルトセンサのキャリブレーションに完全に依存しています。この情報は、eBubbleの表示に使用したり、測定したポイントとともに保存されたりします。電子気泡管が適切にキャリブレートされていないと、それを水平基準として測定された座標の精度に直接影響します。常にチルト情報を正確に保つために、電子気泡管のキャリブレーションは慎重に行ってください。

気泡管の基準:電子気泡管は、適切にキャリブレートされた気泡管を基準としてキャリブレートして下さい。電子気泡管の精度は、基準として使用した気泡管の精度に依存します。

ポールの安定性:ポールの安定性: eBubbleのキャリブレート時に、アクティブターゲットのポールは可能な限り垂直で静止した状態に保ってください。ポールをできるだけ静止した状態に保つには二脚をご使用下さい。

ポールの直立性:ポールが曲がっているとアクティブターゲットのセンサによるチルト測定に影響します。電子気泡管を曲がったポールでキャリブレートし、その後ポールを変

更すると、ポイントの精度に影響します。また、まっすぐなポールを使用してキャリブレーションした後、曲がったポールに変更すると、eBubbleが垂直と表示していても実際のターゲットはそうではないため、測定されたポイントの精度に影響します。

酷使:ポールを落下させるなど、アクティブターゲットが極端に酷使された場合にはeBubbleをキャリブレーションし直して下さい。

詳細に関しては、アクティブターゲットの説明書をご参照ください。

電子気泡管の表示

電子気泡管を表示するには、電子気泡管ソフトキーをタップします。

気泡の色	意味
緑	定義されたチルト許容範囲内です
赤	定義されたチルト許容範囲外です

ヒント

- 電子気泡管を画面上の新しい位置に動かすには、電子気泡管をタップ&ホールドし、新しい位置へドラッグします。
- CTRL + L** を押すと、電子気泡管をどの画面からでも表示・または非表示にできます。

接続

Trimble SX10 スキャット-ルステーションに接続されている場合、接続画面を使用して、接続方法の変更、測定の終了、または機器の取り外しを行います。

ステータスバーの機器アイコンをタップしてから、**機器機能**画面の「接続」をタップします。または、メインメニューから「機器 / 機器機能 / 接続」を選択します。

現在の接続方法から異なる接続方法に切り替えるには、**LR無線**に切り替えるまたは**Wi-Fi**に切り替えるをタップしてください。USBに自動的に切り替えるには、機器とコントローラをケーブルで接続します。

測量を終了するには、**測定の終了**をタップします。

機器を取り外すには、**切断**をタップします。「切断」を使用すると、**自動接続**は一時的に無効になります。


接続設定の方法に関する情報は以下を参照してください。

[無線機設定](#)

[Wi-Fi](#)

バッテリーステータス

バッテリーステータス スクリーンを表示するには、以下のうちのいずれかを行います：

- 機器 メニューから **バッテリーステータス** をタップします。
- ステータスバー上のスタックされた（積み重ねられた）バッテリーのアイコン  35% をタップします。

バッテリーステータス 画面には、接続されているすべてのデバイス（コントローラを含む）に入っているバッテリーのステータスが表示されます。積み重なっているバッテリーアイコンのパーセンテージ表示は、「バッテリーステータス」画面に表示される最も残量が低いバッテリーの残量レベルと一致します。

メモ -TDL2.4 バッテリーのステータスは、TDL2.4 が *Trimble VX Spatial Station* または *Trimble S Series* トータルステーションに接続されているときにのみ表示されます。

さらに詳しい情報は以下をタップします：

- オペレーティングシステムのバッテリー画面を表示するにはコントローラバッテリーアイコン
- **受信機ステータス** 画面を表示するにはGNSSバッテリーアイコン
- **V10設定** 画面を表示するにはV10バッテリーアイコン

機器

機器メニュー

機器メニューは、Trimble Accessソフトウェアを実行中のTrimbleコントローラに接続される機器に関する情報を提供するもので、機器の設定を構成するのに使用されます。

詳しくは、以下を参照してください：

[従来型機器メニュー](#)

[GNSS機器メニュー](#)

サポート対象のGNSS受信機

Trimble Accessを実行中のコントローラに接続可能なGNSS受信機は、以下の通りです：

- Trimble統合GNSS測量システム：R10、R8s、R8、R6、R4、R2
- TrimbleモジュラーGNSS測量システム：R9s、NetR9地理空間、R7、R5
- Trimble GeoExplorer Geo7Xハンドヘルド
- Trimble GeoExplorer GeoXRハンドヘルド
- Trimble SPSシリーズGNSS受信機；； SPS585、SPS585、SPS77x、SPS78x、SPS88x、SPS75x、SPS85x、SPS985、SPS985L、 Spectra Precision® receivers:
- Spectra Precision®受信機：SP60、SP80

注 - SP60およびSP80受信機は、他のサポート対象受信機とは異なるGNSSファームウェアを使用することから、SP60やSP80受信機を使用の際は、一般測量ソフトウェア内の全ての機能が使用できるわけではありません。より詳しい情報は、サポート資料[Trimble AccessでのSP60 と SP80 受信機のサポート](#)をご参照ください。

GNSS機器メニュー

GNSS受信機にコントローラが接続されている場合、GNSS機器メニューが表示されます。利用可能なオプションは、接続されている受信機の種類によって異なります。

メモ - 対応受信機のリストは[サポート対象のGNSS受信機](#)をご参照ください。

メモ - 一般測量機器も接続された状態で、統合測量を実施する場合、「機器」メニュー内に追加項目が表示されることがあります。詳しくは、[一般測量機メニュー](#)を参照してください。

GNSS機器設定に関する詳しい情報は、以下のトピックを参照してください：

[GNSS機能](#)

[衛星](#)

[受信機ファイル](#)

[受信機ファイル](#)

[受信機ステータス](#)

[GSM ステータス](#)

[受信機設定](#)

[GNSS eBubbleオプション](#)

[磁力計のキャリブレーション](#)

[ポイントへナビゲート](#)

[RTKネットワークステータス](#)

[V10パノラマ](#)

[カメラ](#)

[バッテリーステータス](#)

GNSS 機器機能

「GNSS機能」画面にアクセスするには、以下の1つを行います。

- コントローラのスクリーンで機器アイコンを押します。
- 一般測量 のメインメニューから、「機器 / GNSS機能」を選択します。
- Trimbleキーをしばらく押し続けます。

「GNSS機能」画面は、GNSS受信機でも利用できます。これを使って、頻繁に使用されるGNSS受信機機能をコントロールします。「Bluetooth設定」では、基準局と移動局を別々に設定してから、GNSS機能を使って基準局と移動局を切替えることができます。これで基準局と移動局の接続とコントロールがとても簡単になります。

GNSS 機能では以下のボタンが利用できます：

- [移動局モード](#)
- [移動局モード](#)
- [Bluetooth](#)
- [データリンク](#)

- 測量開始
- 測量終了
- 受信機の電源を切る
- 衛星
- 位置
- ポイントまでナビゲートする
- ファイルのインポート
- 受信機のステータス

選択するときボタンが使えなかったら、その機能は現在のモードでは使用できません。または受信機が現在選択されているモードに接続されていません。

GNSS機能にある基準局または移動局モードのボタンには複数の状態があります。ボタンが黄色になっている場合、その機能が有効となっています。

移動局モード

「基準局モード」がオンになっている時、自動接続機能は、「Bluetooth」設定画面にある「GNSS基準局に接続」フィールドで設定されているTrimble GNSS受信機に接続を試みます。

ここに受信機が設定されていない場合は、コントローラのシリアルポートにあるTrimble GNSS受信機に接続を試みます。シリアルポート上で見つかった受信機は、ソフトウェアが基準局モードになっている際、基準局受信機として扱われます。

「基準局」モードでは、GNSS機能にある「測量開始」と「測量終了」ボタンで、いずれかのボタンをタップして選択された測量スタイルを使って、基準局測定の開始と終了を行います。

自動接続アイコンは、ソフトウェアが「基準局」モードであるかどうかを表示します。

移動局モード

「移動局モード」がオンになっている時、自動接続機能は、「Bluetooth」設定画面にある「GNSS移動局に接続」フィールドで設定されているTrimble GNSS受信機に接続を試みます。

ここに受信機が設定されていない場合は、コントローラのシリアルポートにあるTrimble GNSS受信機に接続を試みます。シリアルポート上で見つかった受信機は、ソフトウェアが移動局モードになっている際、移動局受信機として扱われます。

「移動局」モードでは、GNSS機能にある「測量開始」と「測量終了」ボタンで、いずれかのボタンをタップして選択された測量スタイルを使って、基準局測定の開始と終了を行います。

自動接続アイコンは、ソフトウェアが「移動局」モードであるかどうかを表示します。

データリンク

このボタンを使用して使用している無線機をRTKデータリンク用に接続・設定することができます。

機器が「移動局」モードのとき、「データリンク」ボタンをタップすると、「移動局データリンク」設定画面に移動します。

機器が「基準局」モードのとき、「データリンク」ボタンをタップすると、「基準局データリンク」設定画面に移動します。

ソフトキーが「>移動局」または「>基準局」を表示していたら、適切なモードに切り替え、「接続」をタップします。

この画面内で、測量が実行中でないときに、使用しているRTK無線機の種類を選択してから、「接続」（利用可能な場合）をタップすると、無線機に設定し、無線機の通信設定を行うことができます。次に、無線機の周波数、ボーレート、その他設定が、機器の接続先の無線機器内で変更可能な場合、それらをレビューおよび設定することができます。

この画面内で測量スタイル設定を変更できません。測量スタイル内で設定された別の無線機タイプで測量を開始する場合、システムは、「GNSS機能」内で設定した無線機ではなく、その無線機を使用します。

実行中のRTK測量が存在する場合、無線機画面は、現在使用中の無線機を表示し、外付け無線機に接続できないことがあります。

詳しくは、[無線データリンクの設定](#) を参照してください。

衛星

受信機が現在捕捉している衛星の詳細を表示するには、ステータスバーの衛星アイコンをタップするか、またはメインメニューから「機器 / 衛星」を選択します。

衛星は、衛星(SV)番号で識別されます。

- GPS衛星の番号は「G」で始まります。
- GLONASS衛星の番号は「R」で始まります。
- Galileo衛星の番号は「E」で始まります。
- QZSS衛星番号にはプレフィックス（接頭辞）として「J」が着いています。
- 北斗衛星の番号は「C」で始まります。
- OmniSTAR衛星には、「OS」がつけられています。
- RTX衛星には、「RTX」がつけられています。

衛星の位置は、スカイプロットにグラフィック表示することも、リストに文字表示することもできます。

スカイプロット

スカイプロットを表示するには、「プロット」をタップします。

- 「太陽」をタップすると、太陽方向を向く図面が表示されます。
- 「北」をタップすると、北向きの図面が表示されます。
- 外側の輪は、「水平線」または「標高0°」を示します。
- 内側の緑色の円は、仰角マスクを示します。
- 図の衛星番号は、その特定の衛星の位置に置かれます。

- 青色で示される衛星は、捕捉されていますがポジション解には使用されていません。
- 天頂(仰角90°)は輪の中心です。

メモ -

- 特定の衛星に関する詳細を知りたい場合、その衛星番号をタップします。
- 受信状態の悪い衛星は、赤色で表示されます。

衛星リスト

衛星のリストを見るには、「リスト」をタップします。

- 衛星リストでは、横一列のデータは1つの衛星に関するものです。
- 「方位角」と「仰角」が空における衛星の位置を定義します。
- 仰角の横に表示される矢印は、仰角が増加しているか減少しているかを示します。
- 信号対雑音比(SNR)は、該当衛星信号の強度を示します。数字が大きいほど信号が強いことを意味します。
- 信号が捕捉されていないとき、該当欄に破線(----)が表示されます。
- スクリーンの左のチェックマークは、下の表に示されるように、衛星が現在の解の中にあるかどうかを示します。

状況	チェックマークが意味すること
測量は行われていない。	衛星は現在位置の解に使用されている。
RTK測量がアクティブである。	衛星は基準局と移動局受信機に共通。
後処理測量が行われている。	衛星に対してデータのエポックが1つ以上収集された。

- 特定の衛星に関する詳細を表示するには、該当するラインを押します。

以下のオプションも選択できます。

- 受信機が衛星を捕捉するのを停止するには、衛星をタップして衛星情報を表示してから、「無効」をタップします。
注 - 衛星を無効にすると、それを再び有効するまでは無効のままです。受信機をオフにしても、その衛星が無効であることは保存されます。
- 現在の測量に対する 仰角 マスクと PDOP マスクを変更するには、「オプション」をタップします。
- 測量の範囲外でSBASを有効にするには、「オプション」をタップして、「SBASを有効にする」を選択します。
- リアルタイム測量では、「基準局」をタップすると、基準局受信機が捕捉中の衛星を表示できます。この情報は基準局が放送する補正メッセージには含まれないので、「方位」と「標高」列には何の値も表示されません。
- 後処理測量では、「衛星」ダイアログに「L1」ソフトキーが表示されます。「L1」を

タップすると、それぞれの衛星に対して、L1周波数で捕捉したサイクルのリストを見ることができます。

「L1連続」コラム内の値は、その衛星に対して連続して捕捉されたL1周波数上のサイクルの数です。「L1総数」コラム内の値は、測定の開始以来衛星のために捕捉されたサイクルの総数です。

- 2周波受信機では、「衛星」ダイアログに「L2」ソフトキーが表示されます。「L2」をタップすると、それぞれの衛星に対して、L2周波数で捕捉したサイクルのリストを見ることができます。

「SNR」ソフトキーが表示されます。「SNR」をタップすると、元のスクリーンに戻って、それぞれの衛星に対するSNR(信号対雑音比)に関する情報を見ることができます。

SBAS衛星の有効・無効化

SBASとTrimble Accessを使用するように設定した測量を開始する場合、適切な衛星が受信機において有効になり、補足できるようになります。SBASの代替衛星を使用するには、使用しない衛星を無効にし、補足したい衛星を有効にします。これを実行するには:

1. SBASが有効な状態で測量を開始します。
2. 衛星アイコンをタップします。
3. 「情報」をタップしてから、有効化(または無効化)したい衛星のPRN番号をキー入力します。
4. 「有効」(または「無効」)をタップします。

有効または無効にされたSBAS衛星は、次回新しい測量を開始するまで、有効または無効のままです。

受信機ファイル

コントローラがこの機能をサポートする受信機に接続されている場合、Trimbleコントローラと受信機間でファイルを送受信できます。

この「受信機からインポート」オプションは、使用している受信機がTrimble GNSS受信機である場合に利用することができます。接続された受信機内のファイルを削除したり、受信機からコントローラにファイルをコピーしたりするのに使用します。

メモ -

- 内蔵メモリと外付けメモリの両方に対応している受信機の、外付けメモリにアクセスするには、内部ディレクトリから「親」フォルダをタップし、「外部」をタップします。
- 消去された受信機内のファイルを呼び戻すことはできません。

「受信機へエクスポート」オプションは、Trimble GNSS受信機にコンパクト・フラッシュカードが挿入されている場合に使用することができます。このオプションを使用すると、コントローラから接続された受信機へファイルをコピーすることができます。

ファイルの転送は、コントローラにある **現在のプロジェクトフォルダ** との間でのみ可能です。他のプロジェクトフォルダとの間でファイルを転送するには、必要なプロジェクトフォルダ(それが **現在の** プロジェクトフォルダに変更される)内のジョブを開

き、ファイルを転送します。または、ウィンドウズ・エクスプローラを使用してファイルを別のフォルダにコピーします。

受信機からコントローラにファイルを転送するには、

1. メインメニューから、「機器 / 受信機ファイル / 受信機からインポート」を選択します。
そこで表示されるリストは、受信機内に保存されるすべてのファイルを含みます。
2. 転送したいファイルをタップします。選択されたファイルの脇にチェックマークが表示されます。
注 - ファイルに関するさらに詳しい情報を表示するには、ファイル名を反転表示して「情報」をタップします。ファイルを削除するには、ファイル名を反転表示して「削除」をタップします。現在のディレクトリ内のファイルをすべて選択するには「全て」をタップします。
3. 「インポート」をタップします。「ファイルをTrimbleコントローラにコピー」スクリーンが表示されます。
4. 「開始」をタップします。

コントローラから受信機にファイルを転送するには、

1. メインメニューから、「機器 / 受信機ファイル / 受信機へエクスポート」を選択します。
そこで表示されるリストには、コントローラの現在のプロジェクトフォルダに保存されているファイルがすべて含まれています。
2. 転送したいファイルをタップします。選択したファイルの脇にチェックマークが表示されます。
3. 「エクスポート」をタップします。
4. 「開始」をタップします。

位置

コントローラがGNSS / GPS受信機に接続されている時、またはGPSを内蔵したコントローラをご使用の場合は現在位置を確認することができます。

「保存」をタップして、ジョブデータベースに現在位置を保存することができます。

メモ - GPS内蔵のコントローラをご使用の場合、接続されたGNSS受信機が常に内蔵GPSに優先して使用されます。

投影と測地変換は、グリッド座標を表示できるように定義されていなければなりません。

アンテナ高が定義されている場合、ソフトウェアはポール先端の位置を計算します。基準局アンテナの位置も表示したい場合には、[基準局]をタップします。

[オプション]をタップすると、その位置がWGS-84、ローカル、グリッド、グリッド（ローカル）、ECEF (WGS84)、ステーションおよびオフセット、あるいはUSNG/MGRSのどれで表示されているのかを知ることができます。

チルトセンサが内蔵されているGNSS 受信機を使用している場合は、現在のチルト距離も表示されます。

位置画面では、位置の傾斜を補正しませんので、表示される位置は未補正の位置です。

受信機ステータス

接続されているGNSS受信機の電源とメモリステータスや、GPS時刻、GPS週を表示するには、メインメニューから「機器 / 受信機ステータス」を選択します。

GSM ステータス

GSMステータスは受信機内蔵モデムからのみ使用できます。

メモ - 受信機内蔵モデムがインターネットに接続されている場合、GSMステータスは使用できません。

Trimble Internal GSM モジュールの使用して、GSM 信号の強さや使用可能なネットワークオペレータを表示するには、機器メニューから「機器 / GSMステータス」を選択します。

「GSM ステータス」画面は、「GSM ステータス」を選択、または「更新」をタップしたとき、モデムから報告されたステータスを表示します。

SIMカードにPIN番号を設定してあり、モデムがロックされている場合、モデムに送信するSIM PINをキー入力する必要があります。PINは保存されませんが、受信機のロックは電源を切断し再投入するまで正しいPINで解除されたままとなります。

メモ - 誤ったPIN番号を3回入力してしまうと、緊急連絡以外の場合SIMカードがブロックされてしまいます。PUK(パーソナル・アンブロッキング・キー)コードの入力を求めるプロンプトが表示されます。モデムのPUKコードをご存じでない場合、モデムのSIMカードの提供会社にご連絡ください。誤ったPUKコードを10回入力してしまうと、SIMカードは無効になり使用不可能になってしまいます。この場合、カードを変更する必要があります。

「ネットワーク オペレーター」では現在のネットワーク・オペレーターを表示します。ホーム・ネットワークのアイコン🏠は現在のネットワーク・オペレーターは使用されているSIMカードのホーム・ネットワークであることを示しています。ローミング・ネットワークのアイコン📶は現在のネットワーク・オペレーターがホーム・ネットワークではないことを示しています。

ネットワーク選択 では、モバイル・ネットワークから入手したネットワーク・オペレーターのリストを表示します。

GSMステータス・メニューに移った場合、または 更新 をタップした場合、モデムはモバイル・ネットワークからネットワーク・オペレーターのリストを入手します。電波が弱い場合、返信されるネットワークが少なくなる可能性があります。

中には、ある特定のネットワークにロックされているSIMカードもあります。ホスト・ネットワークによって禁止されているネットワーク・オペレーターを選択した場合、システムは次のどれかのメッセージを表示します: **ネットワーク・オペレーターの選択に失敗** または **ネットワーク使用不可 - 緊急連絡のみ使用可能**

ネットワーク選択モードを自動にするには「自動」を選択します。モデムは全てのネットワーク・オペレーターを検索し、最も適したオペレーターへの接続を試みます。なお、この場合選択されるネットワーク・オペレーターはホーム・ネットワークでないこともあります。

「ネットワーク選択」で他のネットワーク・オペレーターを選択した場合、モデムは手動モードに切り替わり、選択されたネットワーク・オペレーターへの接続を試みます。

手動モードで、「GSMステータス」を選択した場合、または「更新」をタップした場合、モデムは前回に手動で選択されたネットワーク・オペレーターのみを検索します。

接続できるネットワーク・オペレーターのリストについては購読しているネットワーク・オペレーターに連絡してください。

「電波強度」 GSM 電波の強度を表示します。

「ファームウェア・バージョン」はモデムのファームウェア・バージョンを表示します。

受信機設定

接続しているGNSS受信機の設定を表示するには、メインメニューから「受信機設定」を選択します。または、ステータスバーの受信機アイコンをタップアンドホールドし、「受信機設定」を表示します。

電子気泡管オプション

受信機にチルトセンサが内蔵されている場合は、電子気泡管を使用できます。

- 電子気泡管を設定するには、 **電子気泡管** をタップします。
- 電子気泡管をキャリブレートするには、「電子気泡管」、そして「 **キャリブ** 」をタップします。
- 電子気泡管を表示するには、「電子気泡管」、そして「 **電子気泡管** 」をタップします。

Wi-Fi

Trimble Accessソフトウェアを使用してWi-Fiが使用できる受信機のWi-Fi設定を行うことができます。これを行うには:

1. 受信機に接続しますが、この時点では測を開始しないでください。
2. 「機器 / 受信機設定」を選択し、「Wi-Fi」をタップします。Wi-Fiソフトキーが表示されない場合、測を始めてしまっていないかどうか確認してください。
3. 「モード」を選択します。3つのモードに対応しています:
 - オフ
 - アクセスポイント: このモードを使用して受信機をアクセスポイントとして有効にし、クライアントが接続できるようにします。
 - クライアント: このモードを使用して受信機を既存のネットワークに接続することができます。

注 - アクセスポイントまたはクライアントモードを有効にすると、受信機バッテリーの稼働時間が短くなります。

4. 必要に応じて設定を行います。さらに詳しい内容につきましては、受信機の説明書

をご参照下さい。

ヒント - 受信機がアクセスポイントとして稼働中、受信機をモバイルWi-Fiホットスポットとして使用するには、モバイルホットスポットのチェックボックスを選択します。このオプションは、受信機が内蔵モデムを使用してインターネットに接続され、かつコントローラ経由でルートがGNSSコンタクトで無効になっている場合のみ、サポート対象となります。

- 新規設定で受信機を更新するには、受信機を再起動します。

GNSS eBubbleオプション

受信機にチルトセンサが内蔵されている場合、GNSS測量の実行中には、eBubble（電子気泡管）が受信機のチルト情報を表示します。eBubbleを設定するには、メインメニューから機器/eBubbleオプションをタップします。以下の設定が可能です：

オプション	説明
電子気泡管感度	気泡は、指定された感度角度に2mm動きます。感度を低下させるには大きい角度を選んで下さい。
チルト許容範囲	受信機を傾けられる最大半径を定義し、それを許容範囲において考慮されるようにします。 0.001mから1.000mの範囲内で定義します。 表示されているチルト距離は、現在のアンテナの高さを使用して計算されます。
チルトキャリブレーション・ステータス	現在のチルトセンサキャリブレーションの状況。
キャリブレーションの日付	現在のキャリブレーションの失効日。以降、電子気泡の再キャリブレーションが必要です。
キャリブレーションの有効期限	キャリブレーションから次のキャリブレーションまでの期間を表します。この期間が終わりに近づくと、電子気泡管を再度キャリブレーションすることを促すメッセージが表示されます。初期設定値から変更するには、ポップアップ表示される矢印をタップします。
電子気泡管反応	電子気泡管の動きに対する反応を制御します。

ヒント - GNSS eBubbleオプション画面にアクセスするには、以下を行います：

- 「電子気泡管」ウィンドウの右上隅にある設定アイコンをタップします。
- ステータスバーの受信機アイコンをタップアンドホールドして受信機設定画面を表示させてから、eBubbleをタップします。

- 別のセンサを選択するには、eBubbleオプション画面からR10ソフトキーをタップします。複数のチルトセンサが接続されている場合、1つのセンサのeBubble設定を変更すると、全ての接続済みチルトセンサのeBubble設定が変化します。

電子気泡管キャリブレーション

電子気泡管をキャリブレートするには、「キャリブ」ソフトキーをタップしてから、「キャリブレート」ボタンをタップし、キャリブレーションを開始します。キャリブレーション済みの基準を使用して機器を水平にし、動かないように押さえます。「OK」をタップします。

警告 - キャリブレーションが終わる前に「キャンセル」すると、前のキャリブレーションは失われ、電子気泡管はキャリブレートされません。

メモ -

- 受信機が衛星を捕捉していなくても、eBubbleをキャリブレーションすることができます。しかし、キャリブレーション時間が受信機に保存されているため、コントローラの時間とタイムゾーンが正しく設定されていることを確認して下さい。
- 「チルトキャリブレーションステータス」を含めたキャリブレーション情報は、ジョブに保存され、「ジョブ/ジョブのレビュー」から見直すことができます。

電子気泡管を適切にキャリブレートすることは非常に重要です。チルト情報の精度は、GNSS受信機内部のチルトセンサのキャリブレーションに完全に依存しています。この情報は、電子気泡管の表示に使用したり、測定したポイントとともに保存されたりします。電子気泡管が適切にキャリブレートされていないと、それを水平基準として測定された座標の精度に直接影響します。常にチルト情報を正確に保つために、電子気泡管のキャリブレーションは慎重に行ってください。

気泡管の基準: 電子気泡管は、適切にキャリブレートされた気泡管を基準としてキャリブレートして下さい。電子気泡管の精度は、基準として使用した気泡管の精度に依存します。

ポールの安定性: 電子気泡管のキャリブレート時に、GNSS受信機のポールは可能な限り垂直で静止した状態に保ってください。ポールをできるだけ静止した状態に保つには二脚をご使用下さい。

ポールの直立性: ポールが曲がっているとGNSS受信機センサによるチルト測定に影響します。電子気泡管を曲がったポールでキャリブレートし、その後ポールを変更すると、ポイントの精度に影響します。また、まっすぐなポールを使用してキャリブレーションした後、曲がったポールに変更すると、電子気泡管が垂直と表示していても実際のGNSSはそうではないため、測定されたポイントの精度に影響します。

温度: チルトセンサは機器の温度に左右されます。GNSS受信機では、現在のキャリブレーションの実行時の機器内部の温度と現在の温度が30度以上異なる場合にはキャリブレーションが無効になります。必ず電子気泡管をキャリブレートし直して下さい。

酷使: ポールを落下させるなど、GNSS受信機が極端に酷使された場合にはeBubbleをキャリブレートし直して下さい。

さらに詳しい情報につきましては受信機のマニュアルをご参照下さい。

電子気泡管の表示

電子気泡管を表示するには、電子気泡管ソフトキーをタップします。

気泡の色	意味
緑	定義されたチルト許容範囲内です
赤	定義されたチルト許容範囲外です

ヒント

- 電子気泡管を画面上の新しい位置に動かすには、電子気泡管をタップ&ホールドし、新しい位置へドラッグします。
- **CTRL + L** を押すと、電子気泡管をどの画面からでも表示・または非表示にできます。

チルト自動測定 と チルト自動警告 もご参照下さい。

磁力計のキャリブレーション

メモ - このトピックでは、R10受信機内の磁気計のキャリブレーションについて説明します。V10内の磁気計のキャリブレーションに関する情報は、[V10磁気計のキャリブレーション](#) をご参照ください。

正しくキャリブレートされた磁力計は、**補正されたポイント** の測量時に非常に重要です。磁力計は、アンテナの傾きの方向を計算します。磁力計からの情報はポイントの推定精度に反映されます。適切にキャリブレートされていない磁力計を使用すると、補正されたポイントの測量時に座標の精度が直ちに低下させます。

警告 - 磁力計の性能は、近くの金属製の物体（車や重機など）や、磁場を発生する物体（高圧架空電力線や地中電力線）によって影響されます。磁力計をキャリブレートする際は、かならず磁場障害の発生源から離れたところで行って下さい。一般的には屋外で行います。

メモ - 磁場障害発生源の近くでキャリブレートしても、こうした物体による干渉は **解消されません**。

磁力計のキャリブレーション

1. 「機器」画面から「eBubbleオプション」をタップし、「キャリブ」をタップします。
2. 受信機をポールから取り外します。
3. 磁力計をキャリブレートするには「キャリブレーション」をタップします。
4. 「開始」をタップし、受信機を画面に表示される通り、12通り以上の方向に回転させます。キャリブレーションが完了するまで行ないます。
5. 受信機をポールに再び取り付けます。
6. 磁力計の位置合わせを行うにはeBubbleを使用し、ポストが可能な限り鉛直になるようにしてから「キャリブレート」をタップします。

- 「開始」をタップし、受信機をゆっくり一定の速度で鉛直軸を中心に回転させます。キャリブレーションが完了するまで行います。

メモ -

- 水平精度を最も高めるには、バッテリーを交換するたびに受信機のチルトセンサと磁力計をキャリブレートして下さい。
- チルトセンサをキャリブレートすると磁力計の位置が無効になります。チルトセンサをキャリブレートした後は、必ず磁力計の位置合わせを行って下さい。
- 磁力計はチルトセンサと比較すると温度に対して過敏ではありません。しかし、チルトセンサがキャリブレートされたときと比べて、受信機内部の温度が30度以上変わりますと、チルトセンサのキャリブレーションは無効になります。従いまして、磁力計の位置合わせも無効となります。
- GNSS受信機がポールから落ちるなどして衝撃を受けた場合は、必ずチルトセンサと磁力計を再度キャリブレートして下さい。
- キャリブレーションが完了する前に「キャンセル」をタップした場合は、既存の磁力計キャリブレーションが使用されます。
- 磁力計をキャリブレートするのに、受信機が衛星を捕捉している必要はありません。しかしキャリブレーション時間が受信機に保存されているため、コントローラの時刻とタイムゾーンが正しく設定されていることが大切です。
- キャリブレーションの詳細はジョブ内に保存され、「ジョブ / ジョブのレビュー」から閲覧することができます。

ポイントヘナビゲート

GNSS受信機にコントローラが接続されている場合や、GPS内蔵のコントローラを使用する際には、ポイントへのナビゲートが可能です。GNSS/GPSを使用し、測量を実行せずにポイントへのナビゲートが可能です。

従来型測量を実行中の場合も、ポイントへのナビゲートが可能です。従来型測量の最中に、GNSS受信機にコントローラが接続されているときや、GPS内蔵コントローラを使用しているときは、ロックを失った場合でも、ポイントへのナビゲートを継続できます。

「GNSS」ボタンをタップすると、ポイントまでナビゲートします。

「ポイントへのナビゲート」機能を開始する際、前回に使用されたGNSS測量スタイルの設定が使用されます。

注意 - TSC3またはTrimble Slate コントローラ上で内蔵GPSを利用可能にするには、GPSフォーマットが「NMEA」（初期設定フォーマットです）に設定されている必要があります。GPSフォーマットが「SiRF Binary」に設定されている場合、内蔵GPSは使用できません。フォーマットを設定するには、Windowsボタンを押して「スタート」メニューにアクセスしてから、「SatViewer」をタップします。「GPS」タブ内で、「NMEA」オプションが選択されていることを確認します。

メモ

- Geo7X/GeoXRコントローラまたはTrimble tabletには設定は必要ありません。
- GPS内蔵のコントローラをご使用の場合でも、接続されたGNSS受信機が常に内蔵GPSに優先して使用されます。
- SBAS信号を捕捉可能なGNSS受信機を使用している場合、無線リンクが故障停止しても、単独測位の位置の代わりにSBASの位置を使用できます。SBASの位置を使用するには、測量スタイルの「衛星ディファレンシャル」フィールドを「SBAS」に設定します。

ポイントまでナビゲート

1. 以下のうち一つを実行します：
 - 地図から、ナビゲート先となるポイントを選択します。次に、地図上でタップアンドホールドし、ショートカットメニューから「ポイントへのナビゲート」を選択します。
 - メインメニューから「機器 / ポイントへのナビゲート」を選択します。
2. 必要に応じてその他のフィールドに記入して、「開始」をタップします。グラフィック表示スクリーンに切り替わります。
3. 矢印を使用して、十字で示されているポイントへとナビゲートします。ポイントに近づくと、矢印は消えて、「同心円の的」記号が現れます。格子も表示され、標的に近づくとつれ、縮尺が変化します。
4. ポイント上では、「同心円の的」記号が十字を覆います。
5. 必要に応じてそのポイントにマークを付けします。

ヒント

- 「位置」そして「保存」をタップしてポイントを保存します。
- コンパスを内蔵したTrimbleコントローラでナビゲートする場合、内蔵コンパスの補助を利用できます。詳しくは、[コンパス](#) を参照してください。

RTKネットワークステータス


リアルタイム測量を行う場合、固定局データを発信してくる基準局やネットワークサーバーがステータスメッセージをサポートするときには、「RTKネットワークステータス」メニューオプションが表示されます。このメニューオプションのスクリーンは報告された基準局サーバーのステータスや基準局がサポートするオプション（「オンデマンドRTK」など）を表示し、かつ現在のジョブのステータスメッセージの通告や保存に関する設定を行うことができるようにしてくれます。

「新しい基準局メッセージのポップアップ」チェックボックスにチェックマークを入れた場合には、基準局やネットワークサーバーからメッセージを受けるとすぐにそれがスクリーンに表示されます。

「基準局メッセージの保存」チェックボックスにチェックマークを入れた場合には基準局やネットワークサーバーからのメッセージが現在のジョブのデータベースに保存されません。

バッテリーステータス

バッテリーステータス スクリーンを表示するには、以下のうちのいずれかを行います：

- 機器 メニューから **バッテリーステータス** をタップします。
- ステータスバー上のスタックされた（積み重ねられた）バッテリーのアイコン  35% をタップします。

バッテリーステータス 画面には、接続されているすべてのデバイス（コントローラを含む）に入っているバッテリーのステータスが表示されます。積み重なっているバッテリーアイコンのパーセンテージ表示は、「バッテリーステータス」画面に表示される最も残量が低いバッテリーの残量レベルと一致します。

メモ -TDL2.4 バッテリーのステータスは、TDL2.4 が *Trimble VX Spatial Station* または *Trimble S Series* トータルステーションに接続されているときにのみ表示されます。

さらに詳しい情報は以下をタップします：

- オペレーティングシステムのバッテリー画面を表示するにはコントローラバッテリーアイコン
- **受信機ステータス** 画面を表示するにはGNSSバッテリーアイコン
- **V10設定** 画面を表示するにはV10バッテリーアイコン

座標系

座標系

座標系は、投影と測地変換、時によってはそれに加えて水平と垂直調整から成ります。ジョブを作成する時、以下の方法の1つを使用して座標系を選択します。

- 縮尺係数のみ
- ライブラリからの選択
- パラメータのキー入力
- 投影なし / 測地なし
- RTCMの送信
- SnakeGrid (高度な測地 オプションが有効な場合にのみ使用可能)

GNSSサイト キャリブレーションを実行する必要がある場合、または座標系の選択後にパラメータをマニュアルで変更する必要がある場合、「ジョブ / ジョブのプロパティ / 座標系」を選択します。

ライブラリから選択された座標系を使用するジョブに関する座標系の詳細を編集する際、Trimble Accessは、座標系の名前を修正し、ユーザ優先設定が定義されたことが分かるようにします。座標系が下記に該当する場合:

- ライブラリから選択されたものである:
 - 「座標系」フィールドに、「ゾーン名 (システム名)」と表示されます。
 - ジオイドモデルやプロジェクト標高を変更しても、座標系の名前は変わりません。
 - 投影や測地のパラメータを編集すると、座標系の名前が「ローカルサイト」に変わります。これらの変更を削除し、座標系の元の名前に戻すには、ライブラリからその座標を再選択する必要があります。この「ローカルサイト」上にGNSSサイトのキャリブレーションを重ね合わせるときは、座標系の名前は「ローカルサイト」のまま変わりません。
 - GNSSサイトのキャリブレーションを完了すると、座標系の名前が「ゾーン名 (現場)」に変わります。サイトキャリブレーションを無効に切り替える (パラメータをキー入力した場合) と、座標系の名前は元の名前に戻ります。

- 水平調節や鉛直調節のパラメータを編集すると、座標系の名前が「ゾーン名（現場）」に変化します。これらの変更を削除すると、座標系の名前は元の名前に戻ります。
- 「投影なし／測地なし」を使用して定義した場合、GNSSサイトキャリブレーションを完了すると、座標系の名前が「ローカルサイト」に変化します。
- 「パラメータのキー入力」を使用して定義された場合、座標系の名前は「ローカルサイト」となります。

キャリブレーションで、またはマニュアルでパラメータを変更することで座標系を修正する場合、ローカル座標系でオフセットや交差点、杭打ちしたポイントを算出する前にそれを実行する必要があります。

ジョブに対して **地表座標系** を設定するには、「ライブラリから選択」または「パラメータのキー入力」を選択します。

一般測量ソフトウェアにて利用できる座標系をカスタマイズする場合は、Coordinate System Managerソフトウェアを使用してください。詳しい情報は **座標系データベースのカスタマイズ** を参照して下さい。

座標系データベースのカスタマイズ

一般測量ソフトウェアで使用されている座標系データベースをカスタマイズすることができます。カスタマイズを行うと以下のような事ができます：

- 一般測量ソフトに存在する座標系を減らし、必要な座標系のみを残すことができます。
- 既に存在する座標系を編集したり、新規の座標系定義を加えることができます。
- 座標系ライブラリにGPSサイト較正を含めることができます。

座標系データベース（CSD）は、座標系マネージャーを使用して編集します。そして、編集したデータベースをトリムブル・コントローラの「System files」フォルダに転送します。「System files」フォルダに「custom.csd」ファイルが存在する場合、一般測量ソフトは内蔵された座標系データベースを使用せず、custom.csdのデータベースを使用します。

注記 - 座標系マネージャーソフトウェアは、Trimble Business Center等のTrimble Office系のソフトウェアをインストールした際に同時にインストールされています。

座標系システムマネージャー・ソフトウェアの使用のヒント

- 複数選択する場合、**CTRL** か **SHIFT** を押します。
- 記録を隠すには、任意のものを右クリックして「隠す」を選択します。
- 隠された記録を表示するには、「見る / 隠れている記録」を選択します。隠された記録は濃い赤色のアイコンで表示されます。
- 隠された記録を再度表示するには、任意の記録を右クリックし、「隠す」のチェックボックスを外します。

その他の詳細は、座標系システムマネージャーヘルプを参照してください。

座標系マネージャーを使用して座標系をカスタマイズする方法はいくつか存在します。下記の方法から使用に最も適したものを選んでください。

座標系ライブラリを少数の座標系、ゾーン、サイトに縮小する場合

1. オフィス・コンピューターにて、座標系マネージャーソフトウェアを起動してください。
2. 次の中から必要な用途を行い、必要な要素を隠してください：
 - 座標系：「座標系」タブの左枠から、必要ではない座標系（複数可）を選択し、右クリックを押し、「隠す」を選択します。
 - ゾーン：「座標系」タブの左枠から座標系を選択し、右枠から必要ではないゾーン（複数可）を選択し、右クリックを押し、「隠す」を選択します。
 - サイト：「サイト」タブより、必要ではないサイトを右クリックし、「隠す」を選択します。
3. 「ファイル / 名前をつけて保存」を選択します。
4. ファイル名を「custom.csd」にし、**保存** をクリックします。

デフォルトでは、ファイルは「Program Files¥Common Files¥Trimble¥GeoData」に*.csdのエクステンションで保存されます。

ユーザ定義の座標系のみをエクスポートするには

1. オフィス・コンピューターにて座標系マネージャーを起動してください。
2. 「ファイル / エクスポート」を選択します。
3. 「ユーザー定義記録のみ」を選択し、**OK** をクリックします。
4. ファイルの名前を「カスタム」にして、**保存** をクリックします。

初期設定では、このファイルは「Program Files¥Common Files¥Trimble¥GeoData」に保存されており、エクステンション *.cswがついています。

メモ - もしGNSSサイト較正が、Trimbleオフィスソフトウェアにより保存されている場合、名前の指定されたサイトは「サイト」タブに加えられ、サイトグループは、必要な場合、「座標系システム」タブに保存されます。Trimble オフィスソフトウェアにより保存されたサイトを含むカスタマイズされた座標系システムを新規作成する時は、「サイト」タブで作成されたサイトを含む必要があります。「座標系システム」タブにあるサイト・グループには、「サイト」タブに保存されたサイトに **参照** された座標系システムが含まれていますが、カリブレーションの情報は「サイト」タブに**保存されたサイトのみ** に保存されています。

カスタマイズされた座標系の転送

ファイルはTrimbleデータ転送ユーティリティまたはWindows Mobile Device Centerを使用してコントローラに転送することができます。一般測量が正しくアクセスするためにはファイル名は「custom.csd」である必要があります。

データ転送ユーティリティを使用して転送されたファイルは自動的に名前が変更され、[System files]フォルダに保存されます。Windows Mobile Device Centerを使用してファイルを転送する場合は、手動でファイルを[System files]フォルダにコピーし、ファイル名を「custom.csd」に変更する必要があります。

ファイルをコントローラからコンピューターへの転送に関する詳しい情報は Trimble Accessヘルプ。

開く のダイアログが表示された場合、「ファイルのタイプ」リストから「CSD ファイル (*.csd)」または「CSD ファイル (*.csw)」を選択してください。

一般測量ソフトでカスタム・サイトを選択するには：

1. メインメニューから、「ジョブ / 新しいジョブ」を選択します。
2. 「ジョブ名」を入力します。
3. 「プロパティ」グループで「座標系」ボタンをタップします。
4. 必要であれば「ライブラリから選択」を選択して、「次へ」をタップします。
5. このファイルが新規の.csdファイルの場合、警告のメッセージが表示されます。
OK をタップし、確認をします。
6. 「システム」フィールドのから「ユーザー・サイト」を選択します。
7. 「サイト」フィールドで、必要なサイトを選択します。
8. 必要に応じて、ジオイド・モデルを選択します。
9. 「新規」に戻る場合、「保存」を選択します。
10. 「新しいジョブ」ダイアログで「承認」を押して新しいジョブを保存します。

縮尺係数のみ

ローカル縮尺係数を使用して、一般測量機器のみの測量を行う時には、この投影タイプを使用します。このオプションは、ローカル座標系までの距離を小さくするためにローカル縮尺係数を使用する区域に便利です。

縮尺係数のみの投影を選ぶには、

1. 新しいジョブを作成します。
2. 「座標系選択」メニューから「縮尺係数のみ」を選択します。
3. 「縮尺」フィールドに値を入力して「保存」をタップします。

投影

投影は、ローカル測地座標をローカルグリッド座標に変換するために使用されます。

メモ - 一般測量 の適切な高さの標準値を入力して、海面補正を正しく計算してから、それをグリッド座標に適用します。

GNSS 座標は、WGS-84 楕円体に相対的です。ローカルグリッド座標で作業するには、投影と測地変換を特定しなければなりません。

以下の状況で投影を特定できます。

- ジョブが作成され、座標系を選ばねばならない時(リストからの選択か、キー入力)
- 測量中(キャリブレーションを実行することで値を計算します。)
- Trimble Business Centerソフトウェアで、データが転送される時

ポイントの杭打ち後または、オフセットや交差点の算出後に座標系やキャリブレーションの変更はできません。

投影と測地変換が特定されている場合、サイトキャリブレーションを行うことでWGS-84座標とローカルグリッド座標間の相違を減らすことができます。

地表座標系

座標が投影レベルでなく地表レベルにあることが要求される場合には、地表座標系を使用します。地表座標系を選択する場合、グリッド距離は地表距離に等しくなります。

ジョブを作成する時に地表座標系を設定するには、

1. 「ライブラリから選択」または「パラメータのキー入力」オプションを利用して、座標系を指定します。
2. 選択した座標系と一緒に地表座標を使用するには、「ページ↓」ボタンを押してから、「座標」フィールドで以下の1つを行います。
 - 縮尺係数をキー入力するには、「地表(キー入力縮尺係数)」を選択します。
 - 一般測量 ソフトウェアに縮尺係数を計算させるには、「地表(計算した縮尺係数)」を選択します。「プロジェクトの位置」グループに値を入力して、縮尺係数を算出します。

計算された縮尺係数は、「プロジェクトの位置」における投影縮尺係数によって、「プロジェクトの位置」における合同係数(ポイント縮尺係数に標高係数をかけたもの)が1になるようにします。

一般測量 は地表縮尺係数を投影に適用します。

3. 座標にオフセットを追加するには、必要に応じて「偽北距オフセット」と「偽東距オフセット」フィールドに値を入力します。

メモ

- 地表座標系を使用して作業しているとき、報告される地表距離と報告されるグリッド距離が異なることがあります。メ報告される地表距離は楕円体上の平均標高を補正しただけの楕円体距離です。しかし、グリッド距離はポイントの地表座標間で計算されたので、「プロジェクトの位置」で合同係数1を提供する座標系を基礎としています。
- オフセットを使用して、地表座標を未修正のグリッド座標と区別します。

プロジェクト高度

新しいジョブの作成時にプロジェクト高度を座標系定義の一部として定義できます。「ジョブ/ジョブのプロパティ」に進み、「ライブラリ」または「投影のキー入力」ダイアログのどちらかでその座標系を見つけることができます。

ポイントが標高を持たない場合には、一般測量ソフトウェアは座標計算のプロジェクト高度を使用します。GNSS と 2D一般測量観測を組み合わせる場合には、「プロジェクト高度」フィールドを設定して、サイトの高さを概算します。この高度は、測定された地表距離からグリッド距離と楕円体距離を算出するために、2Dポイントと一緒に使用されます。

ポイントが標高を持たない場合、一般測量ソフトウェアは座標計算のプロジェクト高度を使用します。

投影が定義されている2D 測量では、プロジェクト高度に対する値を入力して、サイトの高度を概算します。測定された地表距離を楕円体距離に縮小して、座標を算出するには、この値が必要です。

キャリブレーションの後でプロジェクト高度（またはその他のローカルサイトパラメータすべて）を編集すると、キャリブレーションは無効になるので、それを再適用する必要があります。

投影なし / 測地なし

未定義の投影と測地を持つ座標系を選択するには、ジョブを作成する時に以下を行います。

1. 「座標系」ボタンを押して「投影なし・測地なし」を選択します。
2. サイトキャリブレーションの後に地表座標を使用するために、「座標」フィールドを「地表」に設定して、「プロジェクト高度」フィールドに値(サイトの平均高度)を入力します。または「座標」フィールドを「グリッド」に設定します。
3. 「ジオイドモデルの使用」チェックボックスにチェックを入れて、サイトキャリブレーションの後に「ジオイド/斜面」の垂直調整を計算するためのジオイドモデルを選択します。

ヒント プロジェクト高 フィールドを自動入力されるようにするには、[ここへ](#) をタップするとGNSS受信機による現在の単独測位高を使用し、[ポイント](#) をタップするとジョブまたはリンクファイル内のポイントの高さを使用します。

GNSSを使用して測定されたすべてのポイントは、WGS84座標としてしか表示されません。一般測量機を使用して測定されたすべてのポイントは、ヌル(?)座標と表示されます。

一般測量 ソフトウェアは、提供された基準点を使用して、横メルカトル投影やモロデンスキー3パラメータ測地変換を計算するキャリブレーションを実行します。プロジェクト高度が投影に対する縮尺係数を算出するのに使用されるので、地表座標を高度で算出できます。

RTCMの送信

ネットワークRTKプロバイダーは、座標系定義パラメータを含むRTCMメッセージを送信するためのVRSネットワークを設定することができます。「フォーマットの送信」がRTCM RTKに設定されている時、測地系定義メッセージの送信はVRSネットワークにより送信されます。一般測量はこれを使用し、このジョブの測地系と楕円体を定義します。

RTCMの送信を使用するためにジョブの新規作成をする時、座標系の選択スクリーンから、適切な投影パラメータと共に「RTCMの送信」を選択します。

一般測量は、以下のようにRTCM変換パラメータのサブセットに対応しています：

変換メッセージ	詳細	対応
1021	ヘルマート/要約Molodenski (コントロール)	はい
1022	Molodenski-Badekas変換 (コントロール)	はい
1023	楕円体測地系シフトグリッド残差	はい
1024	平面グリッド残差	いいえ
1025	投影	いいえ
1026	ランベルト等角円錐投影法	いいえ
1027	オベリークメルカトル投影図法	いいえ
1028	ローカル変換	いいえ

RTCM送信メッセージには1021または1022コントロールメッセージが含まれていなければなりません。これにより、他のメッセージが表示されるかが決定されます。その他全てのメッセージはオプションとなります。

測地系シフトグリッド値は、作業中の面を囲むグリッドへ一定時間間隔で送信されます。送信されるグリッドのサイズは、ソースグリッドデータの密度によります。座標システム変換を実行するために、一般測量によって作成されたグリッドファイルには、変換されるポイントの場所を含むシフトグリッドが含まれていなければなりません。新しいロケーションへ移動する際、新規作成された測地系グリッド値セットは送信されます。VRSネットワークサーバから適切な値を受信するまでにわずかに遅延することがあります。

送信変換メッセージは、送信パラメータに使う特有の識別子が含まれています。もし送信パラメータが変更されると、識別子も変更され、一般測量は、新しい測地系グリッドシフト値を保存するために新しいグリッドファイルを作成します。

RTCM送信変換が変更された場合、一般測量は次のメッセージを表示します：座標システムの送信が変更されました。続行しますか？

- 「はい」を選択すると、システムはグリッドファイルを新規作成します。または、新しい送信変換に一致する他のグリッドファイルある場合はそれを使用します。グリッドファイルを変更すると、新しいグリッドファイルは、古いファイルと同じ範囲をカバーしていないことがあるため、一般測量はグリッドファイルに「穴」ができた場合、ポイントを変換できないことがあります。
- 「いいえ」を選ぶと測量を続けることはできません。新規ジョブを作成して再度測量を始めてください。前に使用したジョブのデータにアクセスしたい場合は、そのジョブをリンクさせてください。

測地系RTCM送信の使用を定義したジョブを異なるコントローラへコピーし、グリッドファイルをコピーしないまたはコントローラにあるグリッドファイルを削除した場合は、一般測量は変換するのに適当なグリッドファイルがないため、グリッド座標は利用不可となります。もしコピーされたジョブのあるコントローラにすでにグリッドファイルがあり、そのグリッドファイルがコピーされたジョブの範囲をカバーしていない場合は、座標変換は実行できません。

メモ -

- RTCM送信データのある一般測量ジョブがDCファイルとしてエクスポートされた場合、GNSS観測は、グリッド位置として出力されます。

- RTCM送信データのある一般測量ジョブを、バージョン2.0またはそれ以前の TrimbleBusiness Centerソフトウェアにインポートすることはできません。

SnakeGrid

「SnakeGrid」は、プロジェクトが数百キロメートルに及ぶような場合にも、縮尺要素と高度の歪みを最低限に抑えることのできる座標系です。

SnakeGrid座標系を使用するジョブは、カスタムSnakeGridパラメータファイルを必ず使用します。これらのファイルはUCL Department of Civil, Environmental and Geomatic Engineeringからライセンス契約によって取得することができます。SnakeGridパラメータファイルは特定のプロジェクト線形枠に対してカスタマイズされています。詳しくは、www.SnakeGrid.orgをご参照下さい。

メモ - SnakeGridパラメータファイル名は、必ず「SnakeXXXXX.dat」という書式で、「XXXXX」の部分ユーザが定義できます。

SnakeGridの投影を選ぶには、

1. 新しいジョブを作成します。
2. 座標設定メニューから、**高度な測地**オプションが有効になっていることを確認します。
3. 「座標系選択」メニューからパラメータのキー入力を選択します。
4. 投影メニューから、タイプフィールドでSnakeGridを選択します。
5. 適切な「SnakeGrid」パラメータファイルを選択します。

SnakeGridパラメータファイルは、デバイスの Trimble Data¥System Filesフォルダに必ず保存してください。

水平調整

水平調整とは、変換済グリッド座標とローカル基準局間の相違を最小限に抑えるために適用される最小二乗法です。

投影と測地変換が定義されている時にキャリブレーションが実行されると、水平・垂直調整が計算されます。

水平・垂直調整を算出するためには最低4つの基準局を使用することをお勧めします。

または、新しいジョブを開始する時に水平調整パラメータをキー入力できます。

垂直調整

これは、高度(楕円体)を標高に転換するのに適用される最小二乗法です。それは、キャリブレーションを行う時に算出されます。調整を算出するには最低1つのポイントが必要です。複数のポイントが使用される場合には、斜面調整も計算可能です。

ジオイドモデルが選択されている場合には、ジオイドモデルのみを使用するのか、ジオイドモデルを使用して斜面調整を行うのかを選択できます。GNSS測定値からより正確な海拔高度を得るためにジオイドモデルを使用することをお勧めします。

ジョブの作成時に垂直調整のタイプを指定できます。座標系を選択した時にこのパラメータを設定してください。ジョブを作成した時にも、パラメータをキー入力できます。

現在のジョブに合わせてパラメータを変更するには、メインメニューから「ジョブ / ジョブのプロパティ」を選択して、「座標系」をタップし、「パラメータのキー入力 / 垂直調整」を選択します。

メモ - 投影が「縮尺係数のみ」に設定されているとき、「測地系変換」や「水平調整」、「垂直調整」オプションは利用できません。「縮尺係数のみ」でない投影を選択することでその他のパラメータにアクセスできます。

座標系

GNSS 測量を始める前に、どの座標系を使用するかを決める必要があります。この項では、この決定を行う時に考慮すべき事柄について取り上げます。

[一般測量に使用する座標系の選択](#)

[GNSS測量に使用する座標系の選択](#)

[RTCM送信測量に使用する座標系の選択](#)

[GNSS座標系](#)

[ローカル座標系](#)

[キャリブレーション](#)

[測地グリッドファイルの使用](#)

[ジオイドモデルの使用](#)

[Trimbleジオイドモデル - WGS-84ジオイドモデル対ローカル楕円体に基づくジオイドモデル](#)

[地表座標を使った作業](#)

GNSS測定と一般観測を組み合わせようとしている場合には、上記の全項目に目を通してください。一般観測のみを行う場合には、[一般測量に使用する座標系の選択](#) を参照してください。

一般測量に使用する座標系の選択

一般測量機を使用して測量を行う場合には、適切な座標系を選ぶことが大切です。

例えば、GNSS測定値を一般観測と組み合わせることが仕事である場合、GNSS観測をグリッドポイントとして表示することのできる座標系を選択します。これは、投影と測地系変換を定義する必要があることを意味します。詳細については、[ジョブの作成](#) をご参照ください。

メモ - 投影と測地系変換を定義しなくても、結合測量のフィールドワークを完成できますが、GNSS観測をグリッド座標として表示することはできません。

GNSS測定を2Dの一般観測と組み合わせる場合には、ジョブに対するプロジェクト高を指定します。詳細については、[プロジェクト高](#) をご参照ください。

ジョブが一般観測のみを含む場合には、ジョブの作成時に以下の1つを選択します。

- マッピング平面座標を提供する典型的な座標系とゾーン。例えば、State Plane座標。
- 縮尺係数のみ

一般測量では、測定は地表レベルで行われます。こういった測定に対する座標を算出するには、観測はグリッドレベルに縮小されます。指定した縮尺係数が、それを地表からグリッドへと縮小するために、測定距離に適用されます。

「縮尺係数のみ」オプションは、距離をグリッドに縮小するのにローカル縮尺係数を使用する区域に便利です。

ヒント — どの座標系を使用すべきか確かでない場合には、「縮尺係数のみ」投影を選択して、縮尺係数を1.000と入力します。

GNSS測量に使用する座標系の選択

新しいジョブを作成すると、一般測量ソフトウェアは使用している座標系を定義するようにユーザーに求めます。座標系をライブラリから選択したり、パラメータをキー入力したり、「縮尺係数のみ」を選択したり、「投影なし・測地系変換なし」を選択したりできます。詳細については、[ジョブの作成](#) をご参照ください。

最も厳密な座標系は、4つの部分から構成されます。

- 測地系変換
- 地図投影
- 水平調整
- 垂直調整

メモ — ローカルグリッド座標で示されるリアルタイム測量を行う場合には、その測量を開始する前に、測地系変換と地図投影を定義します。

ヒント — **座標表示** フィールドで、ローカル測地座標を表示するにはローカルを選択します。ローカルグリッド座標を表示するにはグリッドを選択します。

WGS84座標が、測地系変換を使用してローカル楕円体に変換されると、ローカル測地座標になります。ローカル測地座標は地図投影を使用してローカルグリッド座標に変換されません。結果は、ローカルグリッド上の北距と東距座標です。水平調整が定義される場合には、垂直調整の後に適用されます。

RTCM送信測量に使用する座標系の選択

ジョブを新規作成する時、一般測量ソフトウェアは、使用する座標系を定義するよう促します。座標系パラメータを含むVRSと **RTCM送信** で測量している時、「RTCM送信」にセットされた測地系のジョブを作成します。これを行なうためには、「座標系の選択」スクリーンより「RTCM送信」を選択して、使用する任意の座標系を利用可能なライブラリ定義から選択します。

任意の投影定義を入力するために「キーインパラメータ」を使用することもできます。投影定義のパラメータをキー入力する時は、測地系変換がRTCM送信に設定されていること確認してください。これを行なうためには、座標系を保存する前に「測地系変換」ボタンをタップして「RTCM送信」を選択します。

座標系タイプ

GNSS座標系

GNSS測定は、WGS84として知られる、1984 World Geodetic System(世界測地システム)の基準楕円体を参照します。しかし、ほとんどの測量にとって、WGS84で示される結果はほとんど意味を持ちません。ローカル座標系で示される結果を表示・保存する方が有益です。測量を始める前に、座標系を決定します。測量の必要性に従って、国内座標系またはローカル座標グリッドシステム、ローカル測地座標として結果が示されるように選択できます。

座標系を選択した後、測量しようとしている区域内に該当する座標系の水平・垂直基準点が測量アーカイブに存在するかを検索します。これらを使用してGNSS 測量をキャリブレーションできます。詳細については、[キャリブレーション](#) を参照してください。

ローカル座標系

ローカル座標系は、曲面(地球)からの測定を簡単に平面(地図や平面図)に変換します。4つの重要な要素がローカル座標系を構成します。

- ローカル測地
- 測地系変換
- 地図投影
- キャリブレーション(水平・垂直調整)

GNSSを使用して測量を行う場合には、上記を別々に考慮する必要があります。

ローカル測地系

地球の表面は数学的に作成することはできないので、特定の地域を最適に象徴するために局所的楕円体(数学的面)が導出されました。こういった楕円体は時にはローカル測地と参照されることもあります。NAD83やGRS80、AGD66はローカル測地の例です。

測地系変換

GNSSはWGS84楕円体に基づいています。WGS84楕円体は、地球全体を最良に象徴するためにサイズや位置が定められています。

ローカル座標系で測量するには、WGS84 GNSSポジションはまず 測地系変換を使用してローカル楕円体に転換されなければなりません。測地系変換には通常3つのタイプが使用されます。または、変換を全く使用しないこともできます。

測地系変換には以下のタイプがあります。

- 3パラメータ - これは、ローカル測地の回転軸がWGS84の回転軸と平行であることを仮定します。3パラメータ変換は、Xと Y,Zの3つの単純な変換に関与します。一般測量ソフトウェアが使用する3パラメータ変換は、モロデンスキー(Molodensky)変換なので、楕円体の半径や扁平率に変更が生じることもあります。

注 -ローカル測地上のポジションは通常「ローカル測地座標」と呼ばれます。一般測量ソフトウェアはこれを短縮して「ローカル」と呼びます。一般測量ソフトウェアは、以下を実行することも可能にします。

- 7パラメータ - これは、一番複雑な変換です。それには、縮尺係数だけでなく、Xと Y、Zの変換 **かつ** 回転が適用されます。
- 測地系グリッド - これは、標準測地系移動のグリッドされたデータセットを使用します。補間によって、それはそのグリッド上のあらゆるポイントの測地系変換に対する推定値を提供します。測地グリッドの精度は、それが使用するグリッドされたデータセットの精度に左右されます。詳細については、[測地グリッドファイルの使用](#) をご参照ください。

地図投影

ローカル測地座標は、地図投影(数学的模型)を使用してローカルグリッド座標へと変換されます。横メルカトルとランバートは頻繁に使用される地図投影方法です。

メモ - 地図投影上のポジションは通常「ローカルグリッド座標」と呼ばれます。一般測量ソフトウェアはこれを短縮して「グリッド」と呼びます。

水平・垂直調整

公表された測地系変換パラメータが使用される場合には、ローカル基準座標とGNSSから派生した座標の間にわずかな不一致が存在することがあります。こういった不一致は、簡単な調整によって小さくできます。一般測量ソフトウェアは、**サイトキャリブレーション**機能を使用する時に、こういった調整を計算します。これは水平・垂直調整と呼ばれます。

キャリブレーション

キャリブレーションは、ローカル基準に適合するように投影(グリッド)座標を調整する作業です。キャリブレーションをキー入力したり、一般測量ソフトウェアにそれを計算させたりできます。以下を行う前に、キャリブレーションを計算し適用する必要があります。

- ポイントの杭打ち
- オフセットや交差点を算出

このセクションの残りの部分では、一般測量ソフトウェアを使用してキャリブレーションを行う方法を説明します。キャリブレーションをキー入力するには [ジョブの作成](#) を参照してください。

キャリブレーションが必要な理由

プロジェクトを、そして測量をリアルタイムでキャリブレートする場合には、一般測量ソフトウェアはローカル座標系と基準点に基づいたリアルタイム解を提供します。

キャリブレーションが必要とされる作業

メモ - キャリブレーションはいつでも実行できますが、ポイントや杭打ちしたり、オフセットや交差点を算出したりする **前に** 必ずキャリブレーションを終了してください。

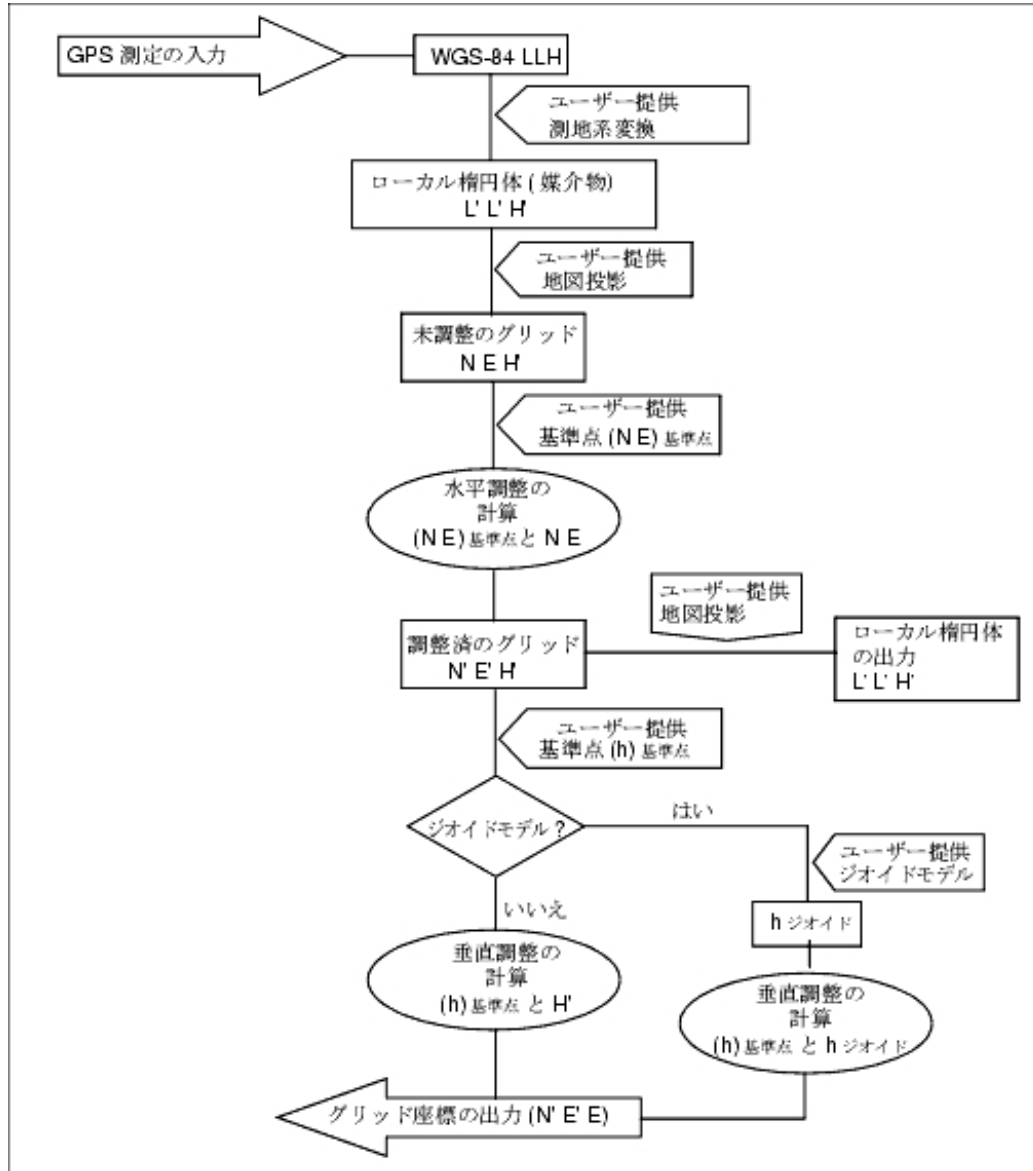
測地系と投影が定義されていない場合には、WGS84座標を持つラインとポイントだけを杭打ちできます。表示される方角と距離はWGS84に基づいています。

曲線や道路、DTMを杭打ちする前に投影を特定してください。一般測量ソフトウェアはWGS84をローカル楕円体と仮定することはないので、測地系も定義する必要があります。

測地系変換なしでは、WGS84ポイントを使用するリアルタイム基準局測量しか開始できません。

キャリブレーションの実行方法に関しては [キャリブレーション](#) を参照してください。

以下の図は、キャリブレーションが計算される時に実行される計算の順序を示します。



キャリブレーション計算の実行

一般測量 ソフトウェアシステムを使用して、2つの方法のどちらかでキャリブレーションを実行します。それぞれの方法は、異なる構成要素を計算しますが、信頼できる基準点（ローカルシステムの座標）が必要数以上使用される限り、最終的結果は同じです。その2つの方法とは、

- ジョブの作成時に発行された測地系変換パラメータと地図投影詳細を使用する場合で、かつ必要数以上の基準点が提供される場合には、一般測量 ソフトウェアは水平・垂直調整を算出するキャリブレーションを算出します。水平基準点は、地図投影内の縮尺エラー偏差が除去されるようにします。垂直基準点は、ローカル楕円体高が便利な標高に変換されるようにします。

ヒント -発行されたパラメータを(それが存在する限り)常に使用するようになります。

- ジョブを作成し、ローカル座標系を定義する時に、地図投影と測地系変換パラメータがわからない場合には、「投影なし・測地系なし」を指定します。

その後、サイトキャリブレーションの後にグリッドまたは地表座標が要求されるかどうかを指定します。地表座標が要求される場合には、プロジェクト高を特定する必要があります。この場合には、一般測量 ソフトウェアが、提供された基準点を使用する横メルカトール投影とモロデンスキー3パラメータ測地系変換を計算するキャリブレーションを実行します。プロジェクト高は投影に対する地表縮尺係数を算出するのに使用されるので、地表座標はその高度で算出されます。

下の表は、様々なデータが提供された時のキャリブレーションの出力を示します。

投影	測地系変換	キャリブレーション出力
あり	あり	水平・垂直調整
あり	なし	測地系変換と水平・垂直調整
なし	あり	横メルカトール投影と水平・垂直調整
なし	なし	横メルカトール投影とゼロ測地系変換、水平・垂直調整

キャリブレーションのためのローカル基準

キャリブレーション計算には、少なくとも4つのローカル基準点を観測・使用することをお勧めします。最良の結果を得るには、ローカル基準点がジョブエリア上空だけでなくサイトの周囲を超えて広がる部分にも均一して配置されている必要があります。(基準点は誤差なしと仮定します。)

ヒント -写真測量ジョブに対して基準を設定する時に適用するのと同じ、実地に基づく規則を適用します。ローカル基準点がジョブエリアの範囲内で均一に配置されていることを確認してください。

キャリブレーションのコピー

新しいジョブが過去のジョブの当初のキャリブレーションに完全に包囲されている場合には、そのキャリブレーションをコピーできます。新しいジョブの一部が当初のプロジェクトエリア外に位置する場合には、未知のエリアを含めるために追加の基準点を導入します。こういった新しいポイントを測量して、新しいキャリブレーションを算出します。これをジョブに対するキャリブレーションとして使用します。

ヒント -現存するジョブから新しいジョブにキャリブレーションをコピーするには、コピーしたい **現在の** ジョブが新しいジョブに必要なキャリブレーションを持つことを確認します。そこで新しいジョブを作成します。新しいジョブは、過去のジョブからの既定値を使用します。既定値を変更するには、ジョブプロパティ画面のソフトキーを使用します。

測地グリッドファイルの使用

測地グリッド変換は、測地グリッドファイルが含むエリア内のあらゆるポイントにおける測地系変換の値を予測する補間方法を使用します。この補間を行うのに2つのグリッドされた測地系ファイル(緯度測地グリッドファイルと経度測地グリッドファイル)が必要です。Trimble Geomatics Office ソフトウェアを使用して測地グリッドをエクスポートする場合には、現在のプロジェクトに関係する2つの測地グリッドファイルは、一般測量ソフトウェアでの使用のために1つのファイルに結合されます。

メモ - Canadian NTV2 測地系グリッドを使用する場合、データは受信された状態のままとなりますのでご注意ください。カナダ天然資源省 (NRCan)は、提供するデータに関する保証、説明などは一切行いません。

測地グリッドファイルの選択

ジョブの作成時に測地グリッドファイルを選択するには、以下の1つを行います。

- 一般測量ソフトウェアが提供するライブラリから座標系を選択します。「測地グリッドの使用」チェックボックスにチェックを入れます。「測地グリッド」フィールドで、使用したいファイルを選択します。
- 座標系パラメータをキー入力します。「測地系変換」を選択して、「タイプ」フィールドを測地グリッドに設定します。「測地グリッド」フィールドで、使用したいファイルを選択します。

メモ 一般測量ソフトウェア内のU.S. State Plane 1927 と U.S. State Plane 1983 座標系は3パラメータ変換を使用します。

現在のジョブで使用する測地グリッドファイルを選択するには、

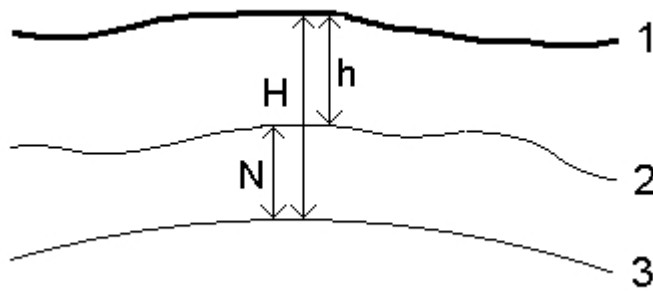
1. メインメニューから「ジョブ / ジョブのプロパティ - 座標系」を選択します。
2. 以下のどちらかを行います。
 - 「パラメータのキー入力」が選択されている場合、「次へ」を選択します。「測地系変換」を選択して、「タイプ」フィールドを「測地グリッド」に設定します。「測地グリッド」フィールドで使用したいファイルを選択します。
 - 「座標系選択」が選択されている場合、「次へ」を選択します。「測地グリッドの使用」チェックボックスにチェックを入れます。「測地グリッド」フィールドで、使用したいファイルを選択します。

選択された測地グリッドファイルに対する長半径と扁平度の値が表示されます。これらの詳細は、特定の投影によって既に提供された詳細を上書きします。

ジオイドモデルの使用

ジオイドとは、平均海面高に近づけた不変重力ポテンシャルの面です。ジオイドモデルまたはジオイドグリッドファイル(.ggfファイル)は、標高の予測値を提供するためにGNSS楕円体高観測と一緒に使用されるジオイド・楕円体分割の表です。

ジオイド・楕円体分割値(N)はジオイドモデルから得ることができ、特定のポイントの楕円体高(H)から引き算します。そのポイントの平均海面高(ジオイド)上の標高(h)が結果です。これは下の図に示されています。



1 -	地表
2 -	ジオイド
3 -	楕円体

メモ -正しい結果を得るためには、楕円体高(H)はWGS-84 楕円体を基礎とする必要があります。

ジオイドモデルを垂直調整タイプとして選択すると、一般測量 ソフトウェアは、スクリーン上で標高を表示するために、選択したジオイドファイルからのジオイド・楕円体分割を使用します。

この機能の利点は、標高ベンチマークでキャリブレーションをする必要なく標高を表示できることです。これは、ローカル基準点やベンチマークが有効でない時に便利です。それは楕円体上でなく「地表で」作業できるようにしてくれます。

メモ -Trimble Business Centerプロジェクトでジオイドモデルを使用している場合には、ジョブをTrimbleコントローラに転送する時に、そのジオイドファイル(またはそれに関連する一部)も転送されたことを確認してください。

ジオイドファイルの選択

ジョブの作成時にジオイドファイルを選択するには、以下の1つを行います。

- 一般測量 ソフトウェアが提供するライブラリから座標系を選択します。「ジオイドモデルの使用」チェックボックスにチェックを入れます。「ジオイドモデル」フィールドで使用したいファイルを選択します。
- 座標系パラメータをキー入力します。「垂直調整」を選択して、「タイプ」フィールドを状況に応じて「ジオイドモデル」または「ジオイド/斜面」に設定します。(斜面調整パラメータをキー入力するつもりの場合には「ジオイド/斜面」を選択します。)

現在のジョブに対してジオイドファイルを選択するには、

1. メインメニューから「ジョブ / ジョブのプロパティ - 座標系」を選択します。
2. 以下のどちらかを行います。
 - 「パラメータのキー入力」が選択されている場合、「次へ」を選択します。「垂直調整」を選択して、「タイプ」フィールドを状況に応じて「ジオイドモデル」または「ジオイド/斜面」に設定します。(斜面調整パラメータをキー入力したい

場合は「ジオイド/斜面」を選択します。)

- 「座標系選択」画面が選択されている場合、「次へ」を選択します。「測地グリッドの使用」チェックボックスにチェックを入れます。「ジオイドモデルの使用」チェックボックスにチェックを入れます。「ジオイドモデル」フィールドで使用したいファイルを選択します。

注意 - 従来、ジオイドモデルはグローバルWGS-84にもとづいており、Trimble Access 系バージョン2011.00以前は、ローカル楕円体ジオイドモデルに基づく場合でも常にグローバルWGS-84にもとづくジオイドモデルとして扱われていました。しかし、Trimbleジオイドモデルに、ジオイドファイルで設定されている補間法が適用されるようになり、グローバルWGS-84に基づくジオイドモデルとローカル楕円体に基づくジオイドモデルの両方に対応することが可能になりました。さらに詳しい情報は [Trimbleジオイドモデル - WGS-84対ローカル楕円体対に基づくジオイドモデル](#)をご参照ください。

地表座標を使った作業

座標が投影レベルでなく地表レベルにある必要がある場合、地表座標系を使用します。標高の高いエリアで作業をする時に通常これを行います。

地表座標系を選択すると、グリッド距離は地表距離と等しくなります。

地表座標系の設定

一般測量のジョブで地表座標系を設定する場合、ソフトウェアは地表縮尺係数を座標系投影定義に適用します。

ジョブの作成時に地表座標系を設定するには、

1. ジョブに対して座標系を定義します。以下の1つを行います。
 - 「ライブラリから選択」オプションを選択して、一般測量 ソフトウェアが提供するライブラリから座標系を選択します。「次へ」をタップします。
 - 「パラメータのキー入力」オプションを選択して、座標系パラメータをキー入力します。「次へ」を押してから「投影」を選択します。
2. 「座標」フィールドで、地表縮尺係数を定義するオプションを選択します。
その他のフィールドは「座標」フィールドの下に現れます。
3. 「地表」(キー入力された縮尺係数)オプションを選択する場合、「地表縮尺係数」フィールドに値を入力します。
4. プロジェクトの位置 グループでは、必要に応じてフィールドに値を入力してください。または以下のうちのいずれかを行ってください:
 - **ここ** をタップし、GNSS受信機から得られた現在の単独測位位置を入力します。単独測位位置はWGS-84に基づいて表示されます。
 - **ポイント** をタップし、ジョブまたはリンクされたファイルからポイントを選択してその位置の座標を使用します。

メモ - ポイントソフトキーはジョブ内に位置情報が保存されるまでは使用できません。新しいジョブの作成時には、必ずジョブを作成してからジョブにファイルをリンクさせるか、または新しいポイントを測定してからジョブのプロパ

ティーンに戻り、座標系設定を編集してください。ポイントソフトキーが使用できるようになります。

プロジェクト高は、座標計算で地表距離を減らすために2Dポイントと一緒に使用されます。詳細については、プロジェクト高をご参照ください。地表(計算した縮尺係数)オプションを選択する場合、フィールドは地表縮尺係数を計算するために使用されます。フィールドへの記入が終了すると、計算された地表縮尺係数が地表縮尺係数フィールドに表示されます。

5. 座標にオフセットを追加するには、「偽北距オフセット」と「偽東距オフセット」フィールドに必要な応じて値を入力します。

メモ - オフセットを使用して、地表座標を未修正のグリッド座標と区別します。

現在のジョブに対して地表座標系を設定するには、

1. メインメニューから「ジョブ / ジョブのプロパティ - 座標系」を選択します。
2. 以下の1つを行います。
 - 「パラメータのキー入力」が選択されている場合、「次へ」をタップしてから「投影」を選択します。「座標」フィールドからオプションを選択して、必要場合はその下のフィールドに記入して完成させます。
 - 「座標系選択」画面が選択されている場合、「次へ」を選択します。「測地グリッドの使用」チェックボックスにチェックを入れます。「座標」フィールドからオプションを選択して、必要場合はその下のフィールドに記入して完成させます。

Trimbleジオイドモデル - WGS-84ジオイドモデル 対ローカル楕円体に基づくジオイドモデル

注意 - ジオイドモデルは、従来、グローバルWGS-84が基になっており、これまで常に（ローカル楕円体ジオイドモデルに基づく場合でも）、グローバルWGS-84ベースのジオイドモデルとして取り扱われていました。しかし、Trimbleジオイドモデルに、ジオイドファイルで設定されている補間法が適用されるようになり、グローバルWGS-84に基づくジオイドモデルとローカル楕円体に基づくジオイドモデルの両方に対応することが可能になりました。

この変更によって問題が発生するのを防ぐには、以下の項目について考慮して下さい：

メモ - 多数のジョブは、世界とローカルの楕円体が同じ、識別(0, 0, 0)転換の座標系を使用して作成されており、その場合、世界とローカルの両方に基づいた補間モデルに対応するためのジオイドモデルの強化は影響しません。

- すべての北米ジオイドモデルは、以前世界WGS-84ベースとして扱われていたにも関わらず、ローカル楕円体ベースのモデルとして認識されるように補間法が設定されています。従って測地系転換定義が、識別(0, 0, 0)転換ではない場合、北米ジオイドモデルから導き出された高度は変更されます。この差は、通常キャリブレーションによって補正されていました。今はジオイドモデルが異なる方法で補間されているため、以下に説明される通り、このカテゴリに分類されるジョブを再キャリブレートすることが大切です。

- 以下の 3つ の属性を持つキャリブレーションはすべて再計算して同じ結果になる必要があります:
 - 鉛直調整 および
 - 識別 (0, 0, 0) 転換に基づいて構築されていないジオイドモデル および
 - ローカル楕円体に基づく補間法
- 既存の EGM96 (世界) ジオイドモデル (*ww15mgh.ggf*) は更新されて補間法が変わり、ローカル楕円体よりも世界WGS-84に基づくモデルであることが示されています。ジオイドモデルを更新し、正しく補間されるようにして下さい。
- 既存の OSU91A (世界) ジオイドモデル (*OSU91A.ggf*) は更新されて補間法が変わり、ローカル楕円体よりも世界WGS-84に基づくモデルであることが示されています。ジオイドモデルを更新し、正しく補間されるようにして下さい。
- ミネソタおよびウィスコンシン群座標系の定義はカスタマイズされたローカル楕円体を使用するため、北米ジオイドモデルを基にした通常のローカル楕円体は使用できません。そのため、システムの更新された定義の中で、既定のジオイドモデルとして、ジオイド09のサブグリッドである *G09-MN.ggf* および *G09-WI.ggf* が作成されました。サブグリッドジオイドモデルを基にしたグローバルWGS-84をそれらの座標系定義を使用するコントローラにアップロードします。
- コントローラにアップロードされたサブグリッドジオイドモデルファイルは、作成されたジオイドモデルと同じ補間法を受け継ぎます。世界WGS-84に基づくモデルとして設定された新しい EGM96 (世界) ジオイドモデルから作成されたサブグリッドモデルによって既存の EGM96 (Global) ジオイドモデルから作成されたサブグリッドモデルを更新して下さい。

Geoid Model Configurationユーティリティを使用すると、Trimbleジオイドモデルファイル内の補間法を確認し、必要ならば変更することができます。このユーティリティをダウンロードするには、www.trimble.com/tbc_ts.asp?Nav=Collection-71を開いてから、左側のナビゲーションパネルのダウンロードをクリックします。

メモ - Trimble Accessインストールマネージャが、Trimbleオフィス向け製品 (例: Business Center、Trimble Geomatics Office、GPS Pathfinder Office) を更新する場合、ジオイドコンポーネントも合わせて更新されます。フィールドソフトウェアとオフィスソフトウェアの両方が、同じジオイドコンポーネントを使用できるようにするために、Trimble Accessインストールマネージャを全てのオフィス・コンピュータで実行して下さい。

「オプション」ソフトキー

このソフトキーは、限られたスクリーンにしか現れません。実行中のタスクに対する設定を変更できるようにしてくれます。

「オプション」ソフトキーを使用して変更を行った場合、それは現在の測量・計算にしか適用されません。変更は現在の測量スタイルやジョブ設定に影響を与えることはありません。

距離設定 オプション

計算される面積は「距離」表示設定によって変わります。下の表は、計算された面積に対する距離設定の影響を示しています。

距離設定	計算される面積
地表	平均地表標高で
楕円体	楕円体表面で
グリッド	グリッド座標のすぐ外

トラバース オプション

以下のオプションを使用することで、トラバース計算が調整される方法を指定します。

フィールド	オプション	何をするか
調整方法	コンパス	トラバースポイント間の距離に比例してエラーを分布することによってトラバースを調整します。
	トランシット	トラバースポイントの北距と東距座標に比例してエラーを分布することによってトラバースを調整します。

エラーの分布

角度	距離に比例	トラバースポイント間の距離の逆算の合計を基にするトラバースで、角度に角度エラーを分布します。
	等分配	トラバースで角度に角度エラーを平均分布します。
	なし	角度エラーを分布しません。
標高	距離に比例	トラバースポイント間の距離に比例して標高エラーを分布します。
	等分配	トラバースポイント内で標高エラーを平均分布します。
	なし	標高エラーを分布しません。

メモ — 「コンパス」オプションは、ボーディッチ調整方法と同じです。
トラバースの計算と調整に関しては、[トラバース](#) を参照してください。

観測表示

「観測表示」フィールドで、コントローラにおける観測の表示形式を定義できます。

観測表示オプションと適用される補正に関しては、[一般測量機器 — 補正](#) を参照してください。

ポイントコード分割

ラインや円弧を分割する時、多くのポイントが作成されます。「ポイントコード分割」フィールドを使用して、新しいポイントが配置されるべきコードを指定します。分割したいラインや円弧の名前またはコードを選択します。

投影グリッド

投影グリッドを使用して、Trimble 座標系ルーチンに直接サポートされていない投影タイプを扱います。投影グリッドファイルは、通常の北距・東距位置に相当する現地の緯度値と経度値を保存します。変換の行われる向きによって、投影または現地の緯度・経度位置のどちらかがグリッド範囲内のポイントに対するグリッドデータから捕捉されます。

座標系マネージャを使用すると、定義済みの投影グリッド(*.pjt)ファイルを生成できます。

詳細については、「座標系マネージャ」のヘルプを参照してください。

データ転送ユーティリティ または Windows Mobile Device Centerソフトウェア を使用すると、*.pjt ファイルを コントローラ に転送できます。詳細に関しては、一般測量の ファイル転送のヘルプ またはデータ転送のヘルプ、Windows Mobile Device Centerのヘルプ を参照してください。

一般測量で投影グリッドを使用するには、

1. メインメニューから、「ジョブ / 新しいジョブ」を選択します。
2. 「ジョブ名」を入力します。
3. 「プロパティ」グループで「座標系」ボタンをタップします。
4. 必要であれば「パラメータのキー入力」を選択して、「次へ」をタップします。
5. 「パラメータのキー入力」ダイアログで「投影」を選択します。
6. 「タイプ」フィールドのドロップダウンリストから「投影グリッド」を選択します。
7. 「投影グリッドファイル」フィールドで、必要なグリッドファイル を選択します。
8. 必要に応じて、「シフトグリッドを使用」チェックボックスにチェックマークを入れます。
9. 「承認」を2度タップして「新しいジョブ」ダイアログに戻ります。
10. 「新しいジョブ」ダイアログで「承認」を押して新しいジョブを保存します。

シフトグリッド

当初の投影座標は、指定された投影ルーチンを使用して計算された投影です。こういった座標に補正を適用するのにシフトグリッドを使用する国もあります。補正は測量の骨組みの中の局地的歪みに当初の座標を当てはめるのに通常使用されます。そのために単純な変換をモデルにすることはできません。シフトグリッドをあらゆるタイプの投影定義に適用できます。シフトグリッドを使用する座標系には、オランダ(Netherlands) RD ゾーンや英国(United Kingdom) OS National Grid ゾーンなどがあります。

メモ - OS National Grid ゾーンは現在特別な投影タイプとして使用されますが、横メルカトル投影とシフトグリッドとして使用することも可能です。詳細については、お近くのTrimble製品取扱店にお問い合わせください。

シフトグリッドファイルはCoordinate System Managerユーティリティを実行するデスクトップパソコンにインストールされ、Trimble Business Centerと合わせてインストール

されます。シフトグリッドファイルは自分の好みに合わせたファイル転送方法を使用して、デスクトップパソコンに転送することができます。

シフトグリッドを[投影定義](#)に適用するには、

1. 「投影」ダイアログで、「シフトグリッドの使用」チェックボックスにチェックを入れます。
2. そこで表示される「シフトグリッドファイル」フィールドのドロップダウンリストから必要なファイルを選択します。

データベース検索ルール

このセクションは、一般測量データベースに関するデータベース検索ルールを説明します。

ダイナミックデータベース

検索ルール

検索ルールの例外

リンクファイルとその検索ルール

データベースで最適ポイントを見つける

重複ポイントと上書き

基準点クラスをポイントに割り当てる

メモ – ジョブに同じ名前を持つポイントが含まれない場合、検索ルールは使用されません。

ダイナミックデータベース

一般測量ソフトウェアは、ダイナミックデータベースを含みます。これは、RTKと一般測量中に連結したベクトルのネットワークを保存します。それによって、いくつかのポイントのポジションは他のポジションに依存するようになります。依存ベクトルを持つポイント（例えば、機器ステーションや後視ポイント、GPS基準局）の座標を変更する場合、それに依存するすべてのポイントの座標に影響を与えます。

メモ – 依存ベクトルをもつポイント名の編集は、それが依存するポイントの座標にも影響します。ポイント名を変更すると以下のことが起きる場合があります：

- 他のポイントの位置がヌルにあることがあります
- 一致する名前のポイントが他にもある場合、それが依存ベクトルの座標に使用されることがあります

一般測量ソフトウェアは、データベース検索ルールを使用して、依存ポイントが依存するポイントの新しい座標を基に、依存ポイントの座標を求めます。依存ポイントを持つポイントの座標が移動する場合には、依存ポイントも同じ量だけ移動します。

同じ名前を持つポイントが2つ存在するとき、一般測量ソフトウェアは検索ルールを使用して最適なポイントを求めます。

検索ルール

一般測量ソフトウェアでは、1つのジョブ内に、同じポイント名(ポイントID)を持つ複数のポイントが存在できます。

同じ名前を持つポイントを区別したり、こういったポイントをどのように使用するかを決定したりするために、一般測量ソフトウェアは検索ルールを適用します。機能や計算を実行するためにポイントの座標を求める時、この検索ルールは以下に従ってデータベースを検索します。

- ポイントレコードがデータベースに書き込まれた順序
- それぞれのポイントに与えられたクラス(検索クラス)

データベースでの検索順

データベース検索は、ジョブ データベースの始まりから最後に向かって、指定された名前を持つポイントを探します。

一般測量ソフトウェアは、最初の該当ポイントを見つけた後も、データベースの残りの部分に同じ名前を持つポイントが他に存在するかを検索します。

ソフトウェアが一般的に従うルールとは、

- 2つのポイントが同じ名前と同じクラスを持つ場合、最初のポイントを使用します。
- 2つ以上のポイントが同じ名前を持つけれども、異なるクラスを持つ場合には、一番高いクラスを持つポイントを使用します。(それが最初に出てくるポイントでなくても)
- 2つ以上のポイント(ジョブ データベースからのものと、添付されたリンクファイルからのもの)が同じ名前を持つ場合、ソフトウェアは、リンクファイルのポイントのクラスに関係なく、ジョブ データベースのポイントを使用します。詳細については、[リンクファイルとその検索ルール](#) を参照してください。

このルールには1つ例外があります。リンクファイルから「ファイルから選択」オプションを使用して杭打ちリストにポイントを追加できるようになりました。リンクファイルからのポイントは現在のジョブにすでにある場合でも使用されます。

検索クラス

一般測量ソフトウェアは、ほとんどのポイントと観測をクラス分けします。このクラス分けは、ジョブ データベースに保存されたポイントや観測の重要度を識別するのに使用されます。

「座標」は「観測」よりも高い優先度を持ちます。同じ名前の「座標」と「観測」が同じクラスを持つ場合、データベース内の順序に関わらず、常に「座標」が使用されます。

座標クラス は、下に行くほど低い階層であるように配置されます。

- 基準点 – (最高のクラス) ポイントがキー入力されたとき、または転送されたときのみ設定できます。
- 平均化 – 平均ポジション算出の結果として保存されるグリッドポジションに与えられるクラスです。

- 調整済 — トラバース計算で調整されるポイントに与えられるクラスです。
- 普通 — キー入力されたポイントとコピーされたポイントに与えられるクラスです。
- 工事 — FastFixを使用して測定したポイント（一般的に他のポイントの計算に使用）すべてに与えられるクラスです。
- 削除済 — 元来のポイントが新しいポイントと同じ（または、低い）検索クラスを持つために上書きされたポイントに与えられるクラスです。

削除されたポイントはポイントリストに表示されず、計算に使用されることもありません。しかし、それはデータベース内に残ります。

基準点クラス

基準点クラスは、他のクラスに優先して使用されます。ユーザーだけがそれを設定できます。1つのジョブデータベースにある同じ名前を持つポイントの中から、優先して使用したいポイントを選んで基準点クラスを割り当てます。詳細に関しては、[基準点クラスをポイントに割り当てる](#)を参照してください。

メモ — 基準点クラスのポイントを、測定したポイントで上書きしたり、平均ポジション算出に使用したりすることはできません。

一般的には、同じ名前の観測が複数ある場合、最適なポイントは最も高いクラスのポイントによって決定されます。

下記の通り **観測クラス** は、高い階層から低い階層の順に配置されます。

- MTA (平均回転角)*、普通、後視、杭打ちはすべて同じクラスに分類されるようになりました。
- 工事
- チェック
- 削除

削除された観測はポイントリストに表示されず、計算にも使用されません。しかしデータベース内には残ります。

同じ名前でもしも同等の分類の観測が複数ある場合（通常と後視は同等です）、最も良いものはデータベースの中の一番始めにあります。

* 単独ステーション設置内では、平均回転角観測はほかのクラスより優れています。異なるステーション設置に観測が現れたときに限り、リストのほかの分類と同等として扱われます。

例：

基線からのオフセットを計算する時に開始ポイントとして「1000」という名前のポイントが入力される場合、一般測量ソフトウェアは、最初に出てくるポイント「1000」を見つけます。その後、以下のルールに従いながら、データベースの残りの部分に「1000」という名前を持つ別のポイントがあるかを検索します。

- この名前を持つポイントが他に見つからない場合には、それを使用してオフセットを計算します。

- 「1000」という名前を持つ別のポイントが見つかった場合、ソフトウェアは2つのポイントのクラスを比較します。高いクラスを持つポイント「1000」が使用されます。座標クラスポイント(例、キー入力)は観測クラスポイントよりも高いクラスを持つことを覚えておいてください。

例えば、両方のポイントがキー入力されたもので、1つが普通クラスを持ち、他方が基準点クラスを持つ場合、一般測量ソフトウェアは、検索がどちらのレコードを最初に見つけたかに関係なく、基準点クラスを使用してオフセットを計算します。キー入力されたポイントと観測されたポイントがある場合、一般測量ソフトウェアはキー入力されたポイントを使用します。

- 例えば、「1000」という名前のポイント両方がキー入力されたもので、かつ両方が普通クラスを持つ場合には、一般測量では最初のポイントが使用されます。

検索ルールの例外

以下の状況下では普通の検索ルールは適用されません。

GPS測量における検索ルールの例外

- GPS キャリブレーション

キャリブレーションは、グリッド座標として保存されているポイントから一番高いクラスを持つポイントを検索します。このグリッドポイントは、キャリブレーションポイントとペアを組んで使用されます。一般測量ソフトウェアは、その後、WGS84座標として、またはWGS84ベクトルとして保存されているポイントの中から一番高いクラスを持つGPSポイントを検索します。このポイントは、ペアのポイントのGPS部分として使用されます。

- RTK移動局の開始時

移動局測量を開始する時、例えば「BASE001」という名前の放送基準点を求める場合、「測量開始」を選択すると一般測量ソフトウェアはその名前を持つ最高クラスのGPS (WGS-84)ポイントを検索します。「BASE001」という名前のGPSポイントは存在しないけれども、「BASE001」という名前のグリッドまたはローカル座標が存在する場合には、一般測量ソフトウェアはそのポイントのグリッドまたはローカル座標をGPS (WGS-84)ポイントに転換します。ポイントの計算には、投影と測地系変換、現在のキャリブレーションが使用されます。その後それはWGS-84座標と一緒に「BASE001」として保存され、チェッククラスが与えられます。そのため、元来のグリッドまたはローカル座標をその後も計算に使用できます。

メモ — 一般測量データベースの基準点のWGS-84座標は、GPSベクトルを分析した座標です。

データベースに基準点がない場合には、基準局受信機によって放送されるポジションは普通クラスのポイントとして保存され、基準座標として使用されます。

一般測量における検索ルールの例外

- あるステーション設置からの正・反と、別のステーション設置からのMTA

ポイントを正と反の両方の面で観測すると、正の観測と反の観測は結合され、MTA記録が作成されます。この場合、MTAはポイントを調整するのに使用されます。しかし、それ以前のステーション設置に正・反どちらかでしか観測されていないポイントがあり、後に同じポイントへのステーション設置（最初のと同一ステーションでもよい）が新しいMTAを作成する場合、MTAは古い正・反どちらかの面での観測と同じクラスとして扱われます。この場合、データベース内の順序が適用されるようになり、データベースの最初のポイントが最適ポイントとして扱われます。

- **ポイントを調整する観測は、調整しない観測よりも優れている**

ポイントを調整する角度と距離の観測は、ポイントを調整しない角度のみの観測よりも優れています。角度のみの観測がデータベースにそれ以前に存在していて、MTAのようにそれより高いクラスを持っているとしても、このルールが適用されます。

リンクファイルとその検索ルール

カンマ区切り (*.csv または *.txt) ファイルや一般測量 (job) ファイルは、現在の一般測量 ジョブのリンクファイルとなることで外部データにアクセスできるようになります。詳細については、[リンクファイル](#) を参照してください。

一般測量の検索ルールは、リンクファイルには適用されません。現在のジョブのポイントは常にリンクファイル内の同じ名前のポイントより優先(クラスに関係なく)されます。例えば、現在のジョブでポイント「1000」が「杭打ち通り」クラスを持ち、リンクファイルのポイント「1000」が「普通」クラスを持つ場合、検索ルールは「普通」クラスポイントより「杭打ち通り」クラスポイントを優先して選択します。ポイントが両方とも現在のジョブにある場合には、検索ルールは「普通」クラスポイントを選択します。

メモ - リンクファイルのポイントが現在のジョブに存在する場合でも、「ファイルから選択」オプションを使用して杭打ちリストにポイントを追加することができます。現在のジョブに同じ名前のポイントがある場合に、リンクファイルからポイントを追加するにはこの方法しかありません。

一つのCSVファイルに同じ名前のポイントが複数存在した場合、一般測量ソフトウェアは最初のポイントを使用します。

複数のCSVファイルに同じ名前のポイントが複数存在した場合、一般測量ソフトウェアは1番目のCSVファイルのポイントを使用します。1番目のCSVファイルはファイル選択リストの最初にあるファイルです。CSVファイルの順番を変更する場合は、ファイル選択画面のタブをタップします。CSVファイルの順番を変更すると、選択されるファイルの順番が変更される場合があります。

CSVファイルの選択を承認し、さらに他のCSVファイルを選択すると、後に選択されたファイルは全てルールを使用し、初期に選択されたファイルに追加されます。これで最初の選択に変更がないこととみなします。

同じ名前のポイントが複数存在するCSVファイルを複数使用しないことをお勧めします。

データベースで最適ポイントを見つける

最高のクラスを割り当てられているポイントを見つけるには、「[ポイントマネージャ](#)」を使用します。「ポイントマネージャ」では、最高クラスのポイントはツリー構造の最初のレベルに表示されます。同じ名前のポイントが複数存在する場合には、ツリー構造は第二のレベルを持つようになり、そこに同じ名前のポイントすべてが表示されます。最高の

クラスを持つポイントが一番上に表示され、それに続いて、同じ名前のその他のポイントが観測された順で表示されます。

重複ポイントと上書き

「重複ポイントの許容値」機能は、保存しようとしているポイントの座標を、データベースに既に存在する同じ名前のポイントと比較します。座標が、測量スタイルで定義されている重複ポイントの許容値を超える場合には、「重複ポイント：許容値を超えています。」ダイアログが表示されます。「上書き」を選択すると、新しいポイントを保存して、現存する同じまたはそれより低いクラスのポイントすべてを削除します。

そこで表示されるオプションのうち、「上書き」と「平均する」の2つのオプションだけが、ポイントクラスの昇格と、最適ポイントの座標変更という結果をもたらします。

メモ — この警告は、新しいポイントが元来のポイントの許容値外にある時にだけ現れます。許容値を変更すると、このメッセージは現れないかもしれません。詳細については、[重複ポイントの許容値](#) をご参照ください。

一般測量では、同じポイントへのステーション設置の観測は、結合されてMTA記録を作成します。「重複ポイント：許容値を超えています。」警告は表示されません。

正観測を持つポイントに反観測を保存する場合には、その反観測が正観測の許容値内にあるかどうかをチェックしてから保存します。正・反観測に関する詳細は、[正・反でポイントの測定](#) を参照してください。

警告 — 重複ポイントを警告されたのは、依存ベクトルを持つポイントを上書きしようとしているからかもしれません。継続すると、依存ベクトルの座標が変更する可能性があります。

上書きルール

上書きはポイントを削除するので、最適ポイントの座標を変更します。

メモ — 削除されたポイントはデータベースに留まり、検索クラスが削除済になります。詳細に関しては、[検索クラス](#) を参照してください。

「上書き」オプションが一般測量 ソフトウェアで表示されない場合、それは、上書きをしても最適ポイントの座標が変更されないことを意味します。

観測と座標に対する一般上書きルール

- 観測は、他の観測を上書き（つまりは削除）できます。
- 座標は、他の座標を上書き（つまりは削除）できます。
- 観測は、座標を上書きできません。
- 座標は、観測を上書きできません。

このルールの唯一の例外は、「回転」や「縮尺」、「変換」を実行するときです。そのどれかを実行するとき、元の観測は削除され、変換したポイントに置き換えられます。

これは、どの観測もが同じ名前を持つその他の観測すべてを上書きできるということではありません。同じく、どの座標もが同じ名前を持つその他の座標すべてを上書きできるということではありません。それは、[検索クラス](#) のルールに従って行われます。

具体例

- データベースに既に存在する名前を持つポイントを測定する場合、新しいポイントを保存するときにそれを上書きするように選択できます。同じ名前で、かつ同じまたは低い検索クラスを持つ、それ以前の観測はすべて削除されます。
「座標」として保存されたポイントが存在する場合、観測を上書きしても最適ポイントは変わらないので、「上書き」オプションは利用できません。
- データベースに既に存在する名前を持つポイントをキー入力する場合、新しいポイントを保存するときにそれを上書きするように選択できます。同じ名前で、かつ同じまたは低い検索クラスを持つ、「座標」として保存されている以前のポイントすべては削除されます。同じ名前を持つけれども「観測」として保存されているポイントは削除されません。

別のポイントを保存しても最適ポイントは変わらない

データベースに既に存在する名前を持つポイントを測定したりキー入力する場合、データベースに両方のポイントを保存するように選択でき、両方ともジョブと一緒に転送できます。一般測量の検索ルールは、高いクラスを持つポイントを常に計算に使用します。同じクラスに2つのポイントがある場合には、**最初**のポイントが使用されます。

平均値が別の平均値を上書き

ポイントを測定して、現在のジョブに既に存在する名前を使用する場合、その名前を持つポイントすべてを平均するかを選択できます。観測と平均グリッド座標を保存するには、「平均する」を選択します。その名前の平均ポジションがすでに存在する場合には、新しい平均ポジションは現存する平均ポジションを上書きします。平均したポイントには「座標」クラスが与えられます。「座標」は「観測」よりも重要度の高いクラスを持つので、保存された平均ポジションがあらゆる観測に優先して使用されるようになります。ポイントが許容値内にあるときには、「自動平均化」を選択することもできます。詳細については、[平均化方法](#) をご参照ください。

基準点クラスをポイントに割り当てる

基準点クラスは、ポイントのクラスとしては一番高いものです。ジョブ内で固定された基準として使用される高精度のポイントは、基準点になり得ます。

ポイントに対して座標をキー入力し、「基準点」検索クラスを指定する場合、同じ名前と同じ検索クラス(基準点)を持つ別のポイントをキー入力して、最初のポイントを上書きするように選択しない限りは、その座標が変更されることはありません。

一般測量ソフトウェアは、測定したポイントを基準点クラスに昇格させることは決してありません。これは、測定ポイントは測定誤差を持ち、ジョブの過程で変更されたり、再び測定したりする可能性があるからです。キー入力されたポイント「CONTROL29」が基準点クラスである場合、一般的にそのポイントの座標を変更することはありません。基準点クラスはそのジョブに対しては固定されたままです。

一般測量ソフトウェアは基準点(観測された基準点)を測定できますが、それに基準点クラスを与えることはありません。これは、キャリブレーションでは、測定されたポイントがキー入力された基準点と同じ名前を持つことが多いからです。これは、キャリブレーションの設定を簡単にします。例えば、地上のポイント「CONTROL29」に関連するものすべて

はデータベースのポイント「CONTROL29」にも関連するので、データ管理も簡単になります。

一般測量 ソフトウェアが実行する計算

この付録は、一般測量 ソフトウェアが実行する計算のいくつかを説明します。

- GNSSポジションに適用する変換
- 楕円体計算
- 一般測量機の計算
- 面積計算

GNSSポジションに適用する変換

RTK測量では、ある座標セット(GNSSポジション)を他のセット(グリッドポジション)として(またはその逆もあり)提示するために座標変換が必要となります。

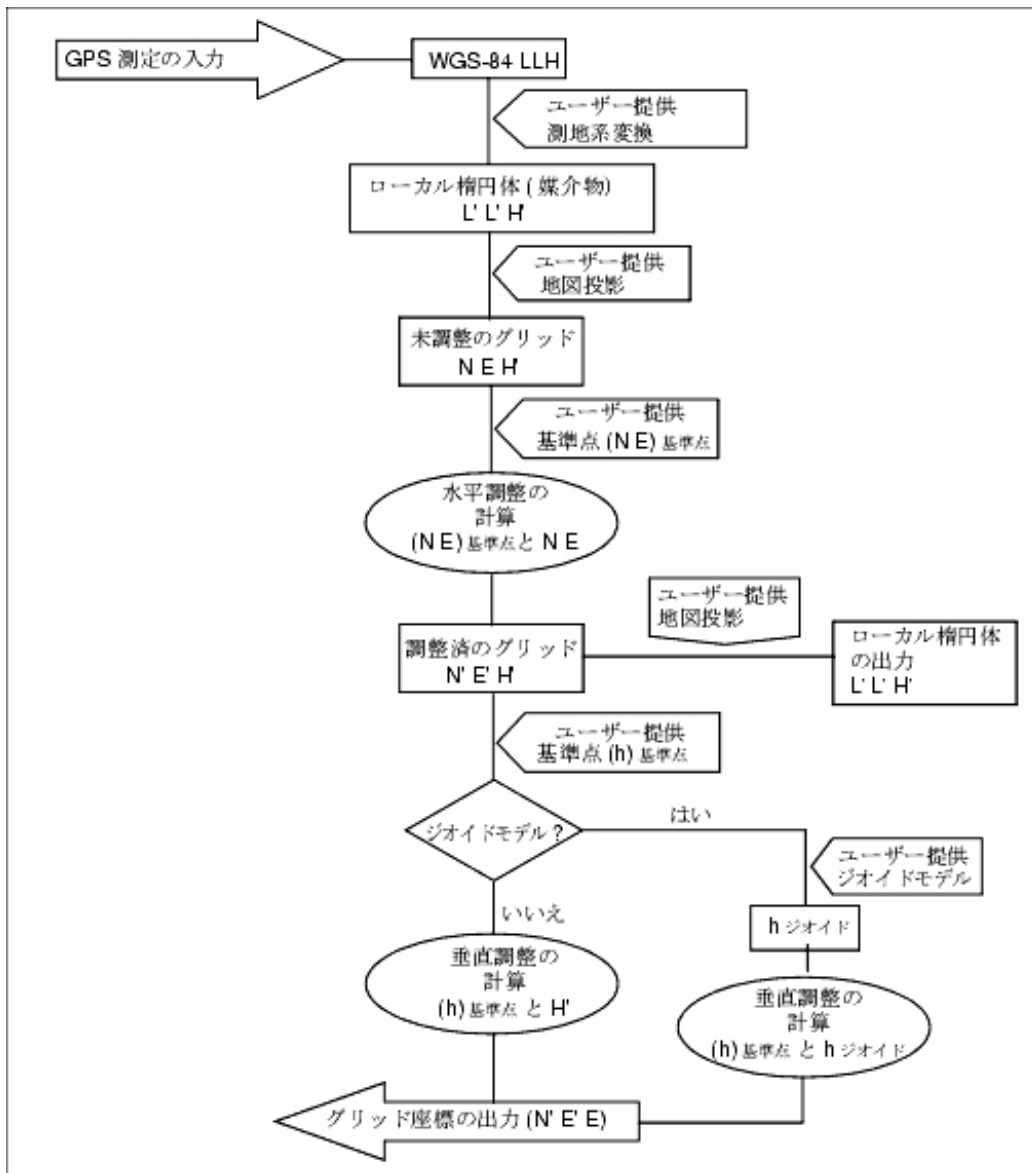
ヒント – 一般測量 ソフトウェアを使用して測定値をグリッド座標に変換する例を見るには、[ここ](#) をクリックして、「キャリブレーション」セクションを選択してください。

このセクションは、一般測量ソフトウェアを使用して行う座標変換の管理と適用に関して簡単に説明しています。測地系変換や地図投影、水平・垂直調整の適用方法を説明します。

一般測量ソフトウェアでは、サイト・キャリブレーション過程がポイントセットから導き出した変換パラメータを定義します。このポイントセットは、2つのシステムによって調整されています。

- WGS-84 緯度・経度・高度(LLH)測地座標
- プロジェクト別北距・東距・標高(NEE)グリッド座標を持つローカルシステム

下の図は、キャリブレーション計算時に実行される計算の順序を示します。



図内に記される計算に関しては下記を参照してください。

WGS-84 地心をWGS-84 LLHに変換

GNSS信号が受信機で処理されると、地心座標 (X, Y, Z) が求められます。その後それらを使用価値がより高い測地座標 (ϕ , λ , H) へと変換する必要があります。

ここでは、 ϕ は測地緯度を、 λ は経度を、HはWGS-84 楕円体からの直角高度を意味します。

最初にこれを定義します。

$$e^2 = 2\phi - \phi^2$$

$$N = \frac{r}{\sqrt{1 - e^2 \sin^2(\phi)}}$$

上記の方程式で、「 ϕ 」は基礎の楕円体の扁平率で、「 r 」は長半径です。

地心座標の値は以下の通りです。

- $X = (N + H) \cdot \cos(\phi) \cdot \cos(\lambda)$
- $Y = (N + H) \cdot \cos(\phi) \cdot \sin(\lambda)$
- $Z = [N(1 - e^2) + H] \cdot \sin(\phi)$

インバース問題（地心座標を ϕ と λ 、 H に変換時の）は、反復手順を使用して解決できません。 e^2 と N の値は現在、変換先の楕円体扁平率と長半径値を使用しています。

$$\phi = \tan^{-1} \left(\frac{Z}{\sqrt{X^2 + Y^2}} (1 - e^2) \right)$$

次に下記を繰り返します。

$$\phi = \tan^{-1} \left(\frac{Z + e^2 N \sin(\phi)}{\sqrt{X^2 + Y^2}} \right)$$

$$\lambda = \tan^{-1} \left(\frac{Y}{X} \right)$$

次の場合 $45^\circ S < \phi < 45^\circ N$

$$H = \frac{\sqrt{X^2 - Y^2}}{\cos(\phi)} - N$$

または、 $\phi > 45^\circ N$ または $\phi < 45^\circ S$ である場合、

$$H = \frac{Z}{\sin(\phi)} - N(1 + e^2)$$

測地系変換

測地系変換は、ある測地座標系を別の測地座標系に変換するために必要なパラメータを提供します。

一般測量 ソフトウェアは、予め定義されている3パラメータまたは7パラメータ測地系変換を適用できます。WGS-84やローカルL'L'H'に調整されている3パラメータ測地系変換からのポイントを計算することもできます。

$$X = T + kRX'$$

上記の方程式で、「 X' 」は3Dデカルト地心座標またはデカルトローカル座標のマトリックスで、「 T 」は変換パラメータのマトリックス、「 k 」はスカラー、「 R 」は回転マトリックスです。ほとんどの場合、「 X' 」は測定値で、「 T 」と「 k 」、「 R 」はユーザーに指定されます。

3パラメータ測地系変換を計算するには、WGS-84 LLHとローカルL'L'H'の対の座標が必要です。

平凡な1つのポイントの場合、3つの変換パラメータは、WGS-84 LLHとローカルL'L'H'から派生した地心ペアを接続する地心ベクトルのベクトル成分です。

自明でない場合、変換パラメータは平均ベクトルのベクトル成分です。これは以下のよう示されます。

$$AX + W = 0$$

解答は以下の通りです。

$$X = \begin{bmatrix} \Delta X \\ \Delta Y \\ \Delta Z \end{bmatrix}$$

と

$$W = \begin{bmatrix} X_1 - X'_1 \\ Y_1 - Y'_1 \\ Z_1 - Z'_1 \\ X_2 - X'_2 \\ Y_2 - Y'_2 \\ Z_2 - Z'_2 \\ \vdots \end{bmatrix}$$

上記の方程式で、「 X_n 」はリストの「 n 」番目の3DポイントのローカルL'L'H'から派生した地心座標の値です。「 X'_n 」は「 n 」番目の3DポイントのWGS-84 LLHから派生した地心座標のX値です。そして

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ \vdots \end{bmatrix}$$

は、モロデンスキーマトリックスと呼ばれます。

詳細については、「GPS Satellite Surveying」A. Leick著 (John Wiley & Sons, 1995)を参照してください。

地図投影

地図投影は、局所的楕円体面(L'L'H')とある平面との関係を定義します。一般的に地図投影パラメータは、その土地の等角写像モデルを基礎とします。

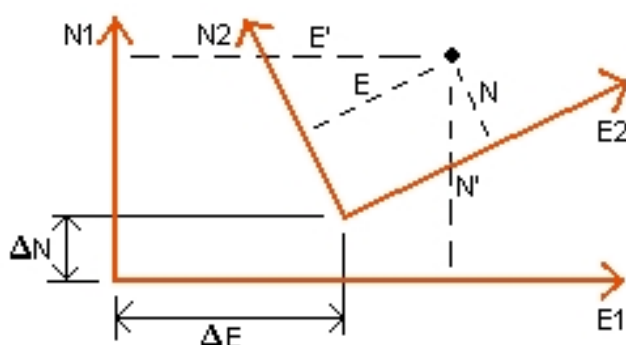
地図投影に関する詳細は、「Map Projections--A Working Manual」J.P. Snyder著 (U.S. Geological Survey Professional Paper 1295, U.S. Government Printing Office, Washington, 1987)を参照してください。

一般測量 ソフトウェアが使用するほとんどの投影タイプにおいて、投影された座標の高さ成分は基準面の上または下にあるポイントまでの距離です。しかし、平面投影においては、定義には楕円体高と原点における投影面の標高が含まれます。

水平調整

ローカル固定基準座標 (NE基準) と投影したグリッド座標 (N' E') の間の相違を最小限に抑える必要があるかもしれません。水平調整は、2つの異なる平面座標セット (1つは現場での測定値から変換、もう1つは基準表から) を使用して、北と東 (ΔN , ΔE)、回転 ϕ 、縮尺係数 k に対するパラメータ変換を解決します。一般測量 ソフトウェアは独自の3パラメータ測地系変換を生成しますが、縮尺と回転を提供する必要があります。それを水平調整で実行できます。

以下は、2つの座標系間での変換を図示しています。



水平調整のための座標系

一般測量 ソフトウェアは、GNSS観測と測地系変換、地図投影を使用して派生したNE値と、ローカルNE基準との相違を最小限に抑えます。それは、平面水平最小二乗調整を加重なしで実行することで行われます。

平凡な1つのポイントの場合、変換パラメータは2つの調整値間のベクトルの北距・東距成分です。縮尺係数は「1」、回転値は「0」です。

2-3つのポイントに対しては、水平調整の計算は、単純な4パラメータ変換を使用します。これは、座標ペア間の2つの変換 (ΔN , ΔE) と回転 (ϕ)、縮尺係数 (k) に解答します。

2つの座標系間の幾何は、2つの変換方程式で示されます。

- $N' = aN + bE + \Delta N$
- $E' = -bN + aE + \Delta E$

上記の方程式では、マトリックスを解りやすく示す目的で「 $a = k \cos \phi$ 」と「 $b = k \sin \phi$ 」を使用しました。 ΔN と ΔE は $N \cdot E$ 座標系における N' 軸と E' 軸のずれを示します。

両方の座標系の共通点は、4つの未知のパラメータ (a と b , ΔE , ΔN) を解くための最小二乗調整に使用されます。

a と b の予測値が割り出されたら、2つの座標系間の回転と縮尺が下記を使用して計算されます。

$$\phi = \tan^{-1}\left(\frac{a}{b}\right) \quad \text{and} \quad k = \sqrt{a^2 + b^2}$$

水平調整に関する詳細は、「Observations and Least Squares」E. Mikhail著 (John Wiley & Sons, 1982)をご参照ください。

鉛直調整

一般測量 ソフトウェアは、加重なしで最小二乗法を使用して鉛直調整を行います。この調整は、測定したWGS-84高と基準標高を必要とします。

平凡な1つのポイントの場合、調整は一定の高さ変化しか含みません。ポイントが複数になると、北と東への傾きも計算されます。

斜面パラメータは、行列方程式を解くことで求められます。

$$AX = B$$

解答は以下の通りです。

$$X = \begin{bmatrix} \Delta H \\ \Delta E \\ \Delta N \end{bmatrix}$$

成分は、高さの一定変化と東と北への傾き（東または北へのユニット距離に対する高さの変化という意味）です。下記は計画行列です。

$$A = \begin{bmatrix} 1 & E_1 - E_1 & N_1 - N_1 \\ 1 & E_2 - E_1 & N_2 - N_1 \\ \vdots & \vdots & \vdots \\ 1 & E_n - E_1 & N_n - N_1 \end{bmatrix}$$

上記の方程式で、「 E_n N_n 」はWGS-84 データセットから派生した「 n 」番目のポイントの座標です。

「 E_1 N_1 」は、調整の原点の座標です。（「 n 」個のポイントのどれも原点にすることができます。）

$$B = \begin{bmatrix} H'_1 - H_1 \\ H'_2 - H_2 \\ \vdots \\ H'_n - H_n \end{bmatrix}$$

上記の方程式で、「 $H'_n - H_n$ 」はWGS-84 データセットから派生した値と「 n 」番目のポイントに対してキー入力した値の標高差です。

地表縮尺係数

一般測量 ソフトウェアでは、「投影なし/測地なし」ジョブの作成時に「プロジェクト高」を定義できます。投影用の縮尺係数を算出するためにサイトキャリブレーションを実行した後に、プロジェクト高を使用します。そのために地表座標は標高を基に算出されます。

投影縮尺係数は以下のように計算されます。

$$SF = \frac{R + h}{R}$$

と

$$R = \frac{a}{\sqrt{1 - e^2 \sin^2(\varphi)}}$$

上記の方程式の文字の意味は以下の通りです。

SF	投影の縮尺係数
R	楕円体の半径
h	平均標高（基準標高）
a	長半径
e ²	偏心率 ²
φ	投影の原点緯度

ジオイドモデル

一般測量 ソフトウェアは、ジオイドモデルを使用して、（GNSSで）測定したWGS-84高度から正メートル法の高度を求めることができます。

ジオイドモデルは、「垂直調整」フィールドのオプションの1つです。（その他のオプションには、「調整なし」や「斜面」、「ジオイド/斜面」があります。）

ジオイドモデルを選択したけれどもフィールド内キャリブレーションを実行しない場合、一般測量 ソフトウェアが表示する標高値は、以下の関係を持つ、指定ジオイド上の未調整の標高です。

$$h_{\text{geoid}} = H - N$$

以下の場合：

h_{geoid}	ジオイド上の未調整の標高
H	測定した、楕円体上のGNSS高
N	ジオイドモデルから派生した、ジオイド楕円体分割

「ジオイドモデル」を選択してからフィールド内キャリブレーションを実行すると、一般測量 ソフトウェアは「hcontrol」と「hgeoid」を入力値として使用してキャリブレーションパラメータを算出するので、ジオイドモデルは現地の基準標高と一致するように傾斜します。垂直調整の方法は「ジオイド/斜面」になります。

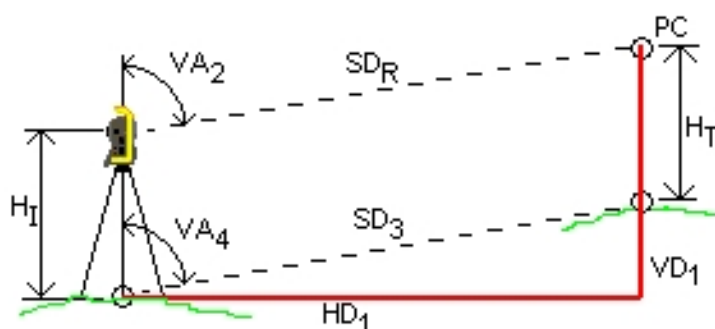
楕円体計算

一般測量ソフトウェアにおける地表と楕円体距離は、楕円体に平行に計算されます。計算に使用する方程式は、ロビンス楕円体幾何方程式です。ロビンス博士 (Dr A. R. Robbins) によるこの方程式は、「Empire Survey Review誌 No. 125, 1962」に説明されています。その方程式は、1,500kmの距離において20mmの誤差しか出さないほど正確です。4,500kmの距離になると誤差は16mになり、9,000kmでは2,000mを超えます。

一般測量機の計算

下の図は、一般測量ソフトウェアと一般測量機を組み合わせ使用したときに適用される観測と補正を図示しています。

注 - 暫定的な補正は図に含まれません。それらはその下の表に角括弧で囲まれて示されています。



一般測量機の計算に使用する補正変数

上記の方程式の文字の意味は以下の通りです。

VA_2	一般測量機からの垂直角 一般測量ソフトウェアは、一般測量機が視準と傾きに補正を適用すると仮定します。
$[VA_3]$	曲率と屈性に対して補正された垂直角
VA_4	曲率と屈性、機器高、ターゲット高に対して補正された垂直角
SD_R	EDMからの斜距離
$[SD_1]$	プリズム定数(PC)に対して補正された斜距離
$[SD_2]$	プリズム定数とPPMに対して補正された斜距離
SD_3	プリズム定数とPPM、機器高、ターゲット高に対して補正された斜距離
HD_1	機器ポイントとターゲットポイント間の水平距離

VD_1	機器ポイントとターゲットポイント間の垂直距離
H_1	機器の高さ
H_T	ターゲットの高さ
PC	プリズム定数

プリズム定数補正

プリズム定数はすべての斜距離に適用されます。それは通常負数ですが、正数でもあり得ます。

$$\bar{h} = \frac{\sum h_i}{N}$$

上記の方程式の文字の意味は以下の通りです。

SD_R	測定した（未補正の）斜距離
SD_1	残差斜距離
PC	プリズム定数

PPM補正

百万分率 (PPM) 補正は、プリズム定数で補正（上記参照）された斜距離に適用されます。PPMは気圧と気温の影響を受けます。

$$D_2(P, T) = SD_1 \left[J - \frac{N \cdot P}{273.16 + T} \right] \cdot 10^{-6}$$

上記の方程式の文字の意味は以下の通りです。

P	気圧（単位：ミリバール）
T	気温（単位：° C）
J & N	「EDM製造者が提供する」定数

下の表は、一般測量機の製造者と、そういった機器で一般測量ソフトウェアがPPM補正を計算するのに使用するJ (RefractiveIndex) 定数とN (CarrierWavelength) 定数を列記しています。

一般測量機の製造者	J 定数	N 定数
Trimble VX/S/M Series	機器から	機器から
Trimble 5600	274.41	79.39
Trimble 3300/3600	278.77	80.653
Trimble TTS300/500	270.0	79.167

一般測量機の製造者	J 定数	N 定数
Sokkia SET	279.0	79.400
Topcon	279.7	79.600
Geotronics 400/600	275.0	79.550
Leica	282.0	79.400
Zeiss Elta2/Elta3/Elta4	255.0	79.100
Zeiss Elta C	281.8	79.391
Pentax	279.0	79.400
Nikon	275.0	79.5065

メモ -

- Trimble VX/S/M シリーズ機器では、J定数とN定数はエクスポートするJobXMLファイルに含まれます。
- J定数値は、機器の屈折率です。N定数値は、気圧測定値（単位：ミリバール）と一緒に使用されます。.dcファイルでは、その値はmmHg単位の気圧測定値と一緒に使用できるように変換されます。

曲率・屈折補正

曲率・屈折補正は、ユーザーが設定した屈折係数に従って垂直角に適用されます。

$$VA_3 = VA_2 - \left[\frac{(COnOff - k \times ROnOff) \times SD_1}{2R} \right] \times \frac{180}{\pi}$$

上記の方程式の文字の意味は以下の通りです。

- COnOff** 「曲率補正」オプションが選択されている場合はこの値が1になり、その他の場合には0になります
- ROnOff** 「屈折補正」オプションが選択されている場合はこの値が1になり、その他の場合には0になります
- k** 大気屈折係数、「補正」画面の[屈折定数]フィールドで特定します
- R** おおよその回転楕円体の半径 = 6378137m. (WGS-84 長半径)
- SD₁** 方程式からの斜距離 - プリズム定数補正
- VA₂** 機器からの垂直角
- VA₃** 補正した垂直角

機器高とターゲット高の修正

補正された、機器からターゲットまでの垂直角 (VA_4) は、

$$VA_4 = \tan^{-1} \left[\frac{SD_2 \sin VA_3}{SD_2 \cos VA_3 + H_I - H_T} \right]$$

上記の方程式の文字の意味は以下の通りです。

H_I	機器高
H_T	ターゲット高
SD_2	斜距離
VA_3	方程式からの垂直角 - 曲率・屈折補正
VA_4	補正した垂直角

原点からターゲットポイント (SD_3) 斜距離は以下のように求められます。

$$SD_3 = \frac{SD_2 \sin VA_3}{\sin VA_4}$$

正・反判別

このセクションは、一般測量ソフトウェアが計算のために反の面での測定値を正面測定値に換算する方法を説明します。それは自動的に実行されます。

測定した未補正の垂直角が、観測が正であるか反であるかを判別するのに使用されません。

- 垂直角が存在しない場合、観測は「正」と見なされます。
- 垂直角が $0^\circ \sim 180^\circ$ の範囲に含まれる場合、観測は「正」です。
- 垂直角が $180^\circ \sim 360^\circ$ の範囲に含まれる場合、観測は「反」です。

方向補正

目盛環の測定値が方位角になるように修正するのに、方向修正を適用します。方向補正は、後視での目盛環の測定値と後視方位角の差です。これは、ステーションにおけるそれ以外の観測すべて（目盛環の測定値）に適用されます。

方程式は、

$$Az_x = HA_x + (Az_B - HA_B) \text{ (方向補正)}$$

上記の方程式の文字の意味は以下の通りです。

Az_x	あるポイント X までの方位角
HA_x	あるポイント X への水平観測
Az_B	実際の後視方位角（「基準方位角」）
HA_B	観測した後視での目盛環の測定値

傾斜の修正

観測の水平成分と垂直成分 (HD_1 と VD_1) は、垂直角と斜距離を使用して以下の方程式から算出されます。

$$HD_1 = SD_3 \sin VA_4$$

$$VD_1 = SD_3 \cos VA_4$$

上記の方程式の文字の意味は以下の通りです。

HD_1	水平距離
VD_1	垂直距離
VA_4	天頂角
SD_3	斜距離

座標計算

ターゲットポイントの座標は、以下の方程式で、機器ポイントからの観測と座標を使用して算出されます。

$$N_2 = N_1 + HD_1 \cos Az_1$$

$$E_2 = E_1 + HD_1 \sin Az_1$$

$$Z_2 = Z_1 + VD_1$$

上記の方程式の文字の意味は以下の通りです。

N_1, E_1, Z_1	機器ポイントの北距・東距・標高
N_2, E_2, Z_2	ターゲットポイントの北距・東距・標高
HD_1	水平距離
VD_1	垂直距離
Az_1	方程式から - 方向補正

平均回転角の計算

ソフトウェアがポイントに対する平均回転角と平均距離を計算するとき、標準誤差も計算します。

角度に対しては、一組の測定値方程式の平均値の標準誤差を使用します。

$$\sigma = \sqrt{\frac{\sum v^2}{n(n-1)}}$$

距離に対しては、一組の測定値方程式の標準誤差を使用します。

$$\sigma = \sqrt{\frac{\sum v^2}{(n-1)}}$$

交会法計算

交会法計算は、使用可能なデータすべてを使用する最小二乗計算です。

正と反の面で行った同じポイントへの観測は、別々の観測として扱われます。しかし、結果は、平均化した観測を使用した結果と同じです。

残差は、各観測に対してではなく、各「ポイント」に対して提示されます。

標準誤差に使用する方程式は以下の通りです。

$$\sigma = \frac{(\sqrt{\sum v^2})}{(n-1)}$$

トラバース計算

このセクションは、ソフトウェアがトラバースを計算するのに使用する方程式に関して説明します。

コンパス修正

コンパス修正は、トラバースラインの長さに均等に誤差を分配します。方程式は以下の通りです。

$$\text{北距調整値} = \frac{D}{\sum D} \times \text{北距測定値差異}$$

上記の方程式の文字の意味は以下の通りです。

水平距離

D

$\sum D$ トラバースにおける水平距離の合計

$$\text{東距調整値} = \frac{D}{\sum D} \times \text{東距測定値差異}$$

上記の方程式の文字の意味は以下の通りです。

D 水平距離

$\sum D$ トラバースにおける水平距離の合計

トランシット調整

トランシット調整は、それぞれのトラバースポイントの北距と東距に均等に誤差を分配します。

$$\text{北距調整値} = \frac{\Delta N}{\sum \Delta N} \times \text{北距測定値差異}$$

上記の方程式の文字の意味は以下の通りです。

- ΔN トラバースラインに対する北距の変化
 $\Sigma \Delta N$ トラバースラインすべての北距の変化の合計

$$\text{東距調整値} = \frac{\Delta E}{\Sigma \Delta E} \times \text{東距測定値差異}$$

上記の方程式の文字の意味は以下の通りです。

- ΔE トラバースラインに対する東距の変化
 $\Sigma \Delta E$ トラバースラインすべての東距の変化の合計

角度調整

トラバースで角度誤差を分配するには3つのオプションがあります。

- 距離に比例 — それぞれのポイントに対する前・後トラバース距離の逆数の合計を基に、誤差を角度に分配します。下の方程式が使用されます。

$$A_a = \frac{\frac{1}{\text{to dist}} + \frac{1}{\text{from dist}}}{\Sigma \left(\frac{1}{\text{to dist}} + \frac{1}{\text{from dist}} \right)} \times A_m$$

上記の方程式の文字の意味は以下の通りです。

- A_a 角度調整
 A_m 角度測定値差異

- 均等 — 誤差はトラバースの角度に均等に分配されます。
- なし — 誤差は分配されません。

標高調整

トラバースで標高誤差を分配するには3つのオプションがあります。

- 距離に比例 — ポイントまでのトラバースラインの長さに均等に誤差が分配されます。
- 均等 — 誤差はトラバースラインに均等に分配されます。
- なし — 誤差は分配されません。

通常の見測で記録される標準エラー

各ジョブ・ファイルに記録される通常見測には標準エラーが付随します。見測と共に記録された標準エラーは下記の方法で決定することができます。

- 1つのポイントでの単一見測では（例:Measure topo）、その見測に特定される標準エラーの値は計器の標準エラー値(a-priori値)となります。これは、他に標準エラーを決定できるものが存在しないためです。

ある距離が計器の許容精度に到達しなかった場合（通常はターゲットが不安定な場合など）、一般測量は、達成された標準偏差測定値を保存します。このようなことが発生した場合は、この見測では計器の距離標準偏差値を達成することができなかったというメッセージが表示されます。

- 例えばデュアルプリズムオフセット、距離オフセット、円形オブジェクト、遠隔オブジェクト測定法などの計算された「見測」では、標準エラーはヌル値として記録されます。

面積の計算

グリッド面積

「距離」フィールドがグリッドにセットされている場合、算出された面は、海拔高度でグリッド座標を使用して計算されています。高さは計算に使用されません。

楕円体面積

「距離」フィールドが楕円体にセットされている場合、地上面はグリッド面積を投影縮尺比要素（面の中心部）で掛けて方眼状に表しています

地表面積

「距離」フィールドが地表にセットされている場合、地表面はグリッド面積を合成縮尺比要素（面の中心部）で掛けて方眼状に表しています。

合成縮尺比要素（面の中心部）はポイント縮尺比要素に海拔高要素を掛けた値になります、

ポイント縮尺比要素は、その面の中心部を表すために現在の投影定義より計算されています。よって海拔高要素は：

$$\left(\frac{\bar{h} + R}{R} \right)$$

よって地表面積は：

$$GA \times \left(PSF \times \left(\frac{\bar{h} + R}{R} \right) \right)^2$$

各記号は以下を意味します。

$$\bar{h} = \frac{\sum h_i}{N}$$

	グリッド面積
GA	
	ポイント縮尺比要素
PSF	
N	高度を伴う要素の数
\bar{h}	平均標高
R	楕円体半径

用語集

このヘルプで使用される用語についてここで説明します。

正確度	対象値（真値）または許容値に対する座標の測定値の近さ。
衛星暦	すべての衛星の軌道情報や時刻補正、大気遅延パラメータを含む、GNSS衛星によって送信されるデータです。衛星暦により衛星を迅速に捕捉できます。軌道情報は、軌道歴データの一部ですが精度は低くなっています。
角度と距離	水平角と鉛直角、斜距離の測定値。
角度のみ	水平角と鉛直角の測定値。
注釈	画像に説明のために添付されるマーキング
アンチ・スプーフィング (AS)	米国国防総省がPコードの代わりに暗号化されたYコードを送信する機能。Yコードは許可された（主に軍）ユーザーのみが使用できます。アンチ・スプーフィングは民間の利用者にGNSSの完全な精度を与えないセレクトティブ・アベイラビリティと共に使用されます。
属性	データベース内の特徴の特性やプロパティ。すべての特徴には地理的位置情報が属性として備わっています。他の属性は特徴の種類によります。例えば、道路には名前、指定番号、地表面タイプ、幅、車線数などがあります。各属性には一定の範囲内の可能な値があり、ドメインと呼ばれます。特定の特徴を説明するのに選ばれた値は、特徴値と呼ばれます。
Autolock	ターゲットにロックして、それを捕捉することができる機能。
自動角観測	観測されたポイントに対する複数観測を自動的にこなす方法です。
単独測位	GNSS受信機が実行する最も精度の低い測位です。衛星のデータのみから1つの受信機によって計算されます。
方位角	定義した座標系に相対的な水平方向。
後視	ステーション設置中に機器を向けるのに使用される機器ポイントからの既知方位角または既知の座標を持つポイント。
基準局	GNSS測量では、基線（別の受信機に対するある受信機の相対的位置）を観測して計算します。基準局は、未知の座標を導き出すための基点となります。移動局ファイルをディファレンシャル補正するために特別にデータを収集する時に、ある既知点に設置されたアンテナと受信機が基準局となります。
ボー	シリアル通信を表現する時に使用されるデータ転送（ある二進法のデジタル装置から別へ）スピードの単位。一般的に、1ビット/秒。
C/A(粗捕捉)コード	L1信号に変調されている擬似雑音 (PRN) コード。このコードにより受信機は衛星からの距離を計算できます。
面の変更	正観測から反観測にサーボ機器を回転します。
CMR	C ompact M easurement R ecord衛星観測のメッセージ。基準局から移動局ま

	での正確な基線を計算するために、基準局受信機によって放送され、リアルタイムキネマティック (RTK) に使用されます。
衛星群	位置を計算するために使用される特定の衛星群。(2Dフィックスの場合は3つの衛星、3Dフィックスの場合は4つの衛星) GNSS受信機から同時に見ることができるすべての衛星。最適な衛星群とは、最も低いPDOPを持つ衛星群です。 PDOP も参照のこと。
工事オフセット	工事杭打ちを妨害することなく機器を操作できるように指定した水平・垂直オフセット距離。
工事ポイント	座標計算の「クイックフィックス」オプションを使用して測定されたポイント。
基準点	地球上のポイントで、地理的な位置が正確に知られているもの。
従来式の測量	従来式の測量においては、トータルステーションなど、従来式の測量機器にコントローラを接続します。
曲率と屈折	地球の曲率と、地球の大気によって生じた屈折に対する、測定された鉛直角への補正。
データメッセージ	GNSS信号に含まれ、時計補正だけでなく衛星の位置と健康状態をも報告するメッセージ。それには、その他の衛星のおおよその位置だけでなくその健康状態に関する情報も含まれます。
測地系	測地座標系 参照
設計コード	設計ポイントに与えられたコード名。
設計名	設計ポイントに与えられる名前。
ディファレンシャル測位	同じ衛星を同時に捕捉している2つの受信機の相対的な位置の正確な観測。
Direct Reflex (DR)	非反射ターゲットまで測定できるEDMのタイプ。
DOP(精度劣化)	GNSS位置の質の指標。DOPは、衛星群の他の衛星に対する各衛星の相対位置だけでなく、GNSS受信機に対する幾何学配置も考慮します。DOP値が低いことは、高い精度を得られる可能性を示唆します。GNSSアプリケーションに対する標準DOPは以下の通りです： PDOP - 位置 (3つの座標) GDOP - ジオメトリック (3つの座標と時間) RDOP - 相対 (位置、一定時間内で平均化) HDOP - 水平 (2つの水平座標) VDOP - 垂直 (高度のみ) TDOP - 時刻 (時計オフセットのみ)
ドップラーシフト	衛星と受信機の相対的な動きによって起きる信号周波数の明らかな変化。
DTM	デジタル地勢モデル (Digital Terrain Model)。地形の3次元デジタル表

	現。
2周波	GNSS衛星からのL1とL2両方の信号を使用するGNSS受信機。2周波受信機は、電離層遅延の補正を行うので、長い距離、またはより悪化した状況でもより正確な位置を計算できます。
2重プリズムオフセット	遮断されたポイントを位置付ける目的で1つのプリズムポールの上に置かれた2つのプリズムまでの水平角と鉛直角、斜距離の測定値。
地心座標 (ECEF)	WGS-84の基準に使用される地心座標系。この座標系では、システムの中心は地球の重心です。z軸は地球の平均回転軸に一致し、x軸は北緯0度と東経0度を通過します。y軸は、x軸とz軸の平面と直角を成します。
偏心オブジェクト	放射状オブジェクト (例、電柱) の面への水平角と鉛直角、斜距離の測定値。オブジェクトの脇まで追加の水平角を観測し、半径を計算します。それによって、オブジェクトの中心を位置付けます。
EGNOS	European Geostationary Navigation Overlay Serviceの略語。衛星を使用した補強システム (SBAS) で、GNSS向けに無料のディファレンシャル補正サービスを提供します。
標高	平均海面上の高度。ジオイド上の鉛直距離
仰角マスク	建物や木だけでなく地表マルチパス誤差からの干渉を防ぐために、これは通常10度に設定されています。この角度以下での衛星の捕捉はお勧めできません。
楕円体	地球の数学的モデルで、短軸の周りに楕円を回転させることにより形成されます。
軌道歴	現在の衛星の位置予想。データメッセージ内で放送されます。
エポック	GNSS受信機の測定間隔。エポックは測量タイプによって異なります: - リアルタイム測量では、1秒に設定されています。 - 後処理測量では、1秒から1分の間で設定できます。
正 (F1)	一般的に垂直円が望遠鏡の左側に来る、機器の観測位置。
反 (F2)	一般的に垂直円が望遠鏡の右側に来る、機器の観測位置。
FastStatic 測量	GNSS測量の一種。FastStatic測量は、生GNSSデータを収集するため、最高20分の作業を使用して行われる、後処理式の測量です。データの後処理により、誤差1センチメートル以下の精度を実現します。
特徴	実世界のオブジェクトをマップ上で表したもの。特徴は、ポイント、ライン、ポリゴンとして表示されます。マルチポイントの特徴は複数のポイントからなりますが、データベースの一セットの属性にのみを参照します。
特徴コード	ポイントの特徴を説明する簡単な説明や略語。詳細については、ヘルプを参照してください。
フィックス解	整数アンビグイティが解決され、測量が初期化されたことを意味します。これは最も正確なタイプの解です。
フロート解	整数アンビグイティが解決されず、測量が初期化されていないことを意味します。
FSTD (高	ポイントを調整するために距離と角度を1つずつ測定する方法。

速標準)	
GAGAN	GPS Aided Geo Augmented Navigationの略語。インドで現在開発中の地域衛星を使用した補強システム (SBAS)。
Galileo	欧州連合 (EU) と欧州宇宙機関 (ESA)によって開発された全地球航法衛星システム (GNSS)。米国の全地球測位システム (GPS)、ロシアのGLONASS、日本の準天頂衛星 (QZSS) の代替補助GNSS。
GENIO	幾何学的精度劣化度。ユーザの位置と時間の誤差および衛星距離の誤差の関係。DOP も参照のこと。
GDOP	幾何学的な精度劣化。ユーザー位置と時刻における誤差と、衛星の距離における誤差の間関係。ストリングもご参照ください。
測地座標系	ジオイド (物理的な地球の表面) の一部または全体に合わせて設計された数学的模型。
ジオイド	平均海面に非常に近い重力の等位面。
GLONASS	ロシア政府とロシア宇宙軍によって管理されている全地球航行衛星システム (GNSS)。合衆国の全地球測位システム (GPS) と欧州連合のGalileo測位システム、および日本の準天頂衛星システム (QZSS) の代替補助GNSS。
GNSS	(Global Navigation Satellite System)。全世界で地理空間測位を提供する衛星ナビゲーションシステムの総称。
GNSS測量	GNSS測量においては、GNSS受信機にコントローラを接続します。
GPS	合衆国政府によって運行されている全地球航行衛星システム (GNSS)。全地球航行衛星システム (GLONASS) と欧州連合のGalileo測位システム、および日本の準天頂衛星システム (QZSS) の代替補助GNSS。
GPS時刻	NAVSTAR GPSシステムで使用されている基準時刻。
水平角オフセット	鉛直角と斜距離の測定値。その後水平角は、通常は妨害されたポイントまで別に測定されます。
水平角のみ	水平角の測定。
HDOP	水平精度劣化度。DOP も参照のこと。
ヘルマート調整	ヘルマート調整は、交会法セットアップを計算する方法の選択肢の一つです。GNSSキャリブレーションで水平調整を計算するのに使用するのと基本的に同じ調整方法です。
HDR (ハイダイナミックレンジ)	<p>オンになっていると、シャッターボタンが押されるたびに、複数の画像が異なる露出設定で連続撮影されます。このプロセスによって画像は1枚の画像に合成され、トーンの幅を調整することによって1枚の画像よりも細部まで表示することができます。以下に、画像のキャプチャ方法別に説明します。</p> <ul style="list-style-type: none"> • V10イメージングローバを使用する場合、画像のキャプチャ直後に、カメラヘッド内でHDR処理が行われます。 • VISION技術搭載のTrimbleトータルステーションの場合、HDR処理は、データのインポート後にTrimble Business Center内で実行することができます。

水平円	そこから水平角が測定された累進的またはデジタルディスク。
イメージングローバ	カメラを搭載した移動体デバイスで、イメージをキャプチャするのに使用します。GNSS受信機を搭載したり、GNSS受信機に接続されたり、プリズムに取り付けられたりし、イメージがキャプチャされるたびにその位置情報を記録します。
機器高	機器ポイント上の機器の高さ。
機器ポイント	機器が占有しているポイント。
整数アンビギュイティ	GNSS衛星とGNSS受信機間の搬送波位相の擬似距離に存在するサイクルの整数部。
統合測量	統合測量においては、従来式測量機器とGNSS受信機とに同時にコントローラを接続します。General Surveyソフトウェアを使用し、同一ジョブ内で、素早く、両機器の間の切り替えが可能です。
電離層	地球の表面から80-120マイル上空にある荷電粒子の帯域。電離層は、1周波受信機を使用して長い基線を測定する時に、GNSS測定の精度に影響を与えます。
K 要素	K 要素は、道路定義で縦断曲線を定義する定数です。 $K = L/A$ L - 曲線の長さ A - 入傾斜と出傾斜の代数の差 (%)
L1	GNSS衛星が衛星データを送信するために使用される第1L帯周波数。
L2	GNSS衛星が衛星データを送信するために使用される第2L帯周波数。ブロックIIR-M衛星と最新のGPS衛星はL2Cと呼ばれるL2信号も追加送信します。
L5	GNSS衛星が衛星データを送信するために使用する第3L帯周波数。ブロックIIFと最新GPS衛星に追加されています。
計測モード: 標準 (STD)、高速標準 (FSTD)、捕捉 (TRK)	距離の1つが測定される時に角度が測定・平均されます。STDモードの時は、ステータスバーの機器アイコンの脇に「S」が現れます。距離と角度が1つずつ測定されます。FSTDモードの時は、ステータスバーの機器アイコンの脇に「F」が現れます。距離と角度は連続して測定されます。アイコンの脇に「T」が現れます。TRKモードの時は、ステータスバーの機器
MGRS	Military Grid Reference System (軍で使用されるグリッド参照システム)
MSAS	MTSAT Satellite-Based Augmentation Systemの。衛星を使用した補強システム (SBAS) で、対象地域 (日本) 上にて、GNSS向けに無料のディファレンシャル補正サービスを提供します。
マルチパス	テレビの画面に起こる2重像のような干渉。マルチパスは、GNSS信号が異なる経路を通過してアンテナに到着する時に発生します。
近隣調整	GNSSサイトキャリブレーションを使用するジョブや、複数の後視を持つ一般測量に適用される座標調整です。ステーション設置プラスまたは角観測、GNSSサイトキャリブレーションの実行中、観測した基準点それぞれに対する残差が計算されます。それぞれの新しいポイントから、ステーション設置または

	キャリブレーションで使用された基準点までの距離が計算され、新しいポイントに座標調整を適用すべきかを決定するのに使用されます。
NMEA	NMEA (<i>N</i> ational <i>M</i> arine <i>E</i> lectronics <i>A</i> ssociation)によって設定された標準。これは、海洋航法装置間で航法データを送受信するための、電子信号やデータ通信プロトコル、タイミング、文列フォーマットを定義します。
NTRIP	インターネットプロトコル経由のRTCMネットワーク移送
観測	基準点上または基準点間でGNSS受信機やトータルステーションなどの測量機器を使用して行われた測定。
OmniSTAR	衛星を利用してGPS補正情報を放送するシステム
Pコード	GPS衛星によって送信された精密なコード。それぞれの衛星は、L1とL2両方の搬送波位相に変調された独自のコードを持っています。
パリティ	二進デジタルデータの保存と通信に使用されるエラー検査の方式。パリティチェックのオプションには奇数、偶数、なしがあります。
PDOP	位置の精度劣化。単位を持たない数値で、ユーザーの位置の誤差と衛星の位置の誤差の関係を表します。
PDOPマスク	受信機が位置の計算を行う、最高のPDOP値。
写真ステーション	イメージングローバを利用して1枚の写真または一連の写真がキャプチャされるたびに、写真ステーションが作成されます。写真ステーションは、ポイントを定義するもので、座標データ、画像のほか、該当する未加工センサー数値があればそのすべてを含んでいます。
点群	3Dスペースにあるデータポイントの集まり。
測位システム	地理的な位置を決定する機器・計算コンポーネントのシステム。
後処理	衛星データを収集した後、コンピューターで処理すること。
後処理式キネマティック測量	GNSS測量の一種。後処理 キネマティック - 後処理キネマティック測量は、生のストップアンドゴー（少し進んでは止まる）の、および継続的な観測を保存します。データは、センチメートル単位の精度を実現するため後処理されます。
PPM	百万分率。地球の大気の影響を補正するために測定された斜距離に適用される補正です。PPMは、指定した機器の係数と一緒に、観測された気圧や気温を使用して決定されます。
精度	ランダムな変数が、計算値のどれだけ近くに集まる傾向があるかの尺度。測定の一つまたは一式の測定の再現性を示します。
プリズム定数	プリズムの中心と測定されているポイント間の距離のオフセット。
投影	地球の面やその一部を表す平面地図を作成するのに使用されます。
QZSS	準天頂衛星 (QZSS) は、日本に拠点を置く衛星システムで、宇宙航空研究開発機構 (JAXA) によって構築されました。QZSSは、合衆国の全地球測位システム (GPS) とロシアのGLONASS、および欧州連合のGalileo測位システムの代替補助GNSSです。衛星ベースの補強システム (SBAS) の一つです。

RDOP	相対的精度劣化度。DOP も参照のこと。
リアルタイムのディファレンシャル測量	GNSS測量の一種。リアルタイム・ディファレンシャル測量 - 陸地に拠点を置いた受信機からや、SBASまたはOmniSTAR衛星から送信された差分修正情報を使用し、移動局における1メートル以下の位置確認を実現します。
リアルタイムキネマティックおよびデータロギング測量	GNSS測量の一種。リアルタイムキネマティックおよびデータロギング測量では、RTK測量の最中に生GNSSデータが記録されます。生データは、必要に応じ、後になってからの後処理が可能です。
リアルタイムキネマティックおよびインフィル測量	GNSS測量の一種。リアルタイム・キネマティック&インフィル - 基準局ステーションとの無線コンタクトが失われた場合に、キネマティック測量の継続を可能にします。インフィル（充填）データは、後処理される必要があります。
基地局	基準局 参照。
参照ライン	2つの既知または未知のポイントまでの測定を行うことで、ポイントの位置を基線に相対的に求める方法です。
交会法	複数の既知ポイントの測定を行なうことによって、占有ポイントの位置を確立する方法です。
RMS	自乗平均の平方根 (Root Mean Square)。これはポイント測定の正確さを表します。それは、約70%の位置フィックスが含まれる誤差円の半径です。
RMT	リモートターゲット
角観測	複数のポイントへの複数観測の一般測量方法です。
移動局	フィールドでデータを収集する、移動GNSS受信機とフィールドコンピューター。移動する受信機の位置は静止した基準局GNSS受信機に対してディファレンシャル補正されます。
RTCM	海事サービス用無線技術委員会。移動するGNSS受信機のリアルタイムディファレンシャル補正のディファレンシャルデータリンクを定義するために設定された委員会。RTCMディファレンシャル補正メッセージは2種類ありますが、トリンプルのGNSS受信機は新しいType 2またはType 3のRTCMプロトコルを使用します。
RTK	リアルタイムキネマティック。GNSS測量のタイプ。
SBAS	Satellite Based Augmentation Systemの略語です。SBASは、ディファレンシャルGNSSに基づいていますが、例えばWAASやEGNOS、MSASなど、基準ステーションの広域ネットワークに適用されます。補正や追加情報は、静止衛星を利用して送信されます。
1つの距離オフセット	L1 GNSS 信号のみを使用する受信機のタイプ。遮断されたポイントを位置付けるために追加のオフセット距離を含むこともできます。

ト	
1周波	水平角と鉛直角、斜距離の測定値。電離層の影響に対する補正はありません。
SNR	信号対雑音比 (Signal-to-Noise Ratio)。衛星信号の強度の基準。SNRは、0 (信号なし) から99までの範囲です。99は信号が完全で、0は信号が受信できないことを表します。通常の良い受信状態を表す値は40です。GNSSシステムは通常SNRが25以上のときに衛星信号を使用し始めます。
ステーション設置	機器の占有ポイントを定義し、機器の向きを後視ポイントに設定する方法です。
ステーションニング	ラインや円弧、線分、道路に沿った距離または間隔。
ストリング	ストリングとは、一連の3Dポイントを連結したものです。1つのストリングは1つの特徴(道路のカーブ曲線やセンターラインなど)に対応します。
SV	衛星ビークル (Satellite Vehicle) または宇宙ビークル (Space Vehicle)
ターゲット高	測定されるポイント上のプリズムの高さ。
TDOP	時間の精度劣化度。DOP も参照のこと。
TOW	週の時刻 (Time of Week)。土曜日から日曜日へ移る0時から秒単位で数えたGPS時刻。
捕捉	衛星から信号を受信し認識する過程。
Tracklight	プリズムオペレータを正しい方位に導く可視光。
TRK	捕捉モード。移動するターゲットに向けて測定するのに使用されます。
USNG	米国ナショナルグリッド (United States National Grid)
UTC	協定世界時 (Universal Time Coordinated)。グリニッジ子午線における太陽平均時を基礎にした標準時。GPSも参照のこと。
VBS	仮想基地局 (Virtual Base Station)
VDOP	鉛直精度劣化度。DOP も参照のこと。
垂直円	そこから垂直角が測定された累進的またはデジタルディスク。
VIP	垂直公会点 (Vertical Intersection Point)
WAAS	Wide Area Augmentation Systemの略語。衛星による補強システム (SBAS) で、対象地域の上で、基本的なGNSS信号の精度や可用性を改善させます。対象地域には、アメリカ本土のほか、カナダの外郭部およびメキシコが含まれます。
重量指数	重量指数は近隣調整の計算に使用されます。新しいポイントに適用されるべき座標調整が計算されるとき、それぞれの新しいポイントから基準点までの計算された距離は重量指数に従って加重されます。
WGS84	World Geodetic System (世界測地系) (1984)。1987年1月以降GPSが使用する

数学的楕円体。楕円体 も参照のこと。

Yコード Pコードに含まれる暗号化された情報。衛星は、アンチ・スプーフィングが有効である時に、Pコードの代わりにYコードを送信します。
