

AP20 放射観測 簡易マニュアル

はじめに

現行のバージョンでの使用に際し、いくつかの注意点があります。

ご理解いただけますよう、よろしくお願いします。

 ・AP20放射観測の中では、基本的に他のプリズム、ノンプリズムなどに 変更して観測する事ができません。後視点の切替えは問題ありません。
 前視点の変更について、お気を付けください。

AP20 放射観測 簡易マニュアル

① 作業ジョブを作成したらプログラム名、放射(AP20)を選択します。



② 器械点設定画面:必要な項目を入力してください。 F1 確定 を選択して次へ。

∽ 器械点設定	⊕ 1 ◎ ↓ □ Hz 359°59'58" @ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □	
ジョブ	TEST1	
観測者名	НАЈІМЕ	
器械点名	T001	
測定高さ	1.684 m	
局さのオフセット		
高さのオフセット 器械高	 1.684 m	
高さのオフセット 器械高 コメント	 1.684 m 	
高さのオフセット 器械高 コメント 偏心観測	 1.684 m なし ✓	

③ 後視点水平角設定:必要な項目を入力し、後視点を観測します。

F1 チルト開始 を選択しミラーをロックして、AP20 のキャリブレーションを実施し、 完了したら後視点の観測を観測をスタートしてください。

5 後視点水平角設定	O 1 Hz 8°05'44.4" Q 1553
水平角	0°00'00.0"
測点名	001
ターゲット高(自動)	1.850 m
コメント	
距離測定	M V
斜距離(補正済み)	
Hz (補正済み)	8°05'44.4"
V (補正済み)	88°12'02.4"
刊时開始	セットHz

*1) AP20 は、ミラーのロックが確認されたら、前後左右に機械を動かし、 キャリブレーション(初期化)を実施してください。





キャリブレーションされた状態



④ キャリブレーションが完了しましたら、観測をスタートしてください。
 観測点に移動する間、ミラーを前後に動かしながら移動するとキャリブレーションは、
 切れにくくなります。観測点にセットしたら 記録 を選択して観測します。
 その際 AP20 のキャリブレーション状況は、ロックモードのキャラクターで
 確認する事ができます。

う 前視点の測定	Hz 8°05'43.6" Q 1520 V 88°11'59.6" Q 1520
測点名	T002
ターゲット高(自動)	1.850 m
コメント	-
斜距離(補正済み)	10.392 m
Hz (補正済み)	7°40'49.2"
V (補正済み)	88°11'47.5"
点名リスト	表示する項目はありません
Fn ストップ 記録	Fn Fn

*2) AP20 のキャリブレーションが切れるケース。

- ・ミラーのロックが外れた場合・・・ミラーを再度ロックし、キャリブレーションを 実行してください。
- ・静止する時間が長い場合・・・キャリブレーションを実行してください。

・TS本体との通信が切れた場合・・・通信状況を確保しなおし、キャリブレー

ションを再度実行してください。

*観測の際に2読定で観測すると、通常はその都度観測する音が聞こえますが、このソフト では観測音が1度しか聞こえませんが、データは2回観測しています。 これは AP20 を使用する際、常にトラッキングモードで位置情報を補足している事により ます。 *ポイントで約2秒間留まるようにしてください。

⑤ 観測が終了したら F1 ストップ を押し、AP20 での観測をストップします。その後 F4 終了 を押して終了画面を表示させ、F6 ハイ 選択すると、メインメニューに戻り ます。

前視点の測定	Q 2 1 1 V 88"11'59.6" Q 1920	ち 前指古の潮空	Hz 7'40'19.5'
点名	T002	う 用UTOTA(V) ABDE 301.5-な	V 88*1158.5* (
ーゲット高(自動)	1.850 m	相応(白	1.850 m
メント		フォント	1.850 11
距離(補正済み)	10.392 m	斜距離(補正済み)	
(補正済み)	7*40'49.2*	Hz (補正済み)	7°40'19.5*
補正済み)	88°11'47.5"	∨ (補正済み)	88°11'58.5"
名リスト	表示する項目はありません	点名リスト	T002
	CARPENDER AND A REAL		
7.1.97	2298 Fr.	*** 743300	旋り
<u>X</u> hy7	2018 r.	** お初始	
7147	<u>武2時</u> F2	19 741初始 第二、新祝点の測定 高点表	授り 使う で二 全 ドローロックの 「1003
7.197	E28# Pr	** 541回始 ● 前視点の制定 副品名 ● ご まさ	度り で で で で で で で か の で の の の の の の の の の の の の の

動面説明

*AP20 キャリブレーション方法について

https://www.youtube.com/watch?v=07y1HfZgKyU

* AP20 通信接続方法

https://www.youtube.com/watch?v=OPlPQOevkXI

*AP20 機能説明

https://www.youtube.com/watch?v=uTeMYVSEu0M

データ出力

データ出力は、データエクスポート→手簿出力 にて出力。放射追加プログラムと 同じ出力方法です。