

# RoboticLite Ver.2.0.1.0 アップデート概要

2015年7月  
株式会社 ニコン・トリンプル

本書では、RoboticLite Ver.2.0.1.0 で追加、変更された機能の概要を説明します。  
本バージョンと通信する「efit+ for M3」のバージョンは、「Ver.1.1.2.0」以降である必要があります。

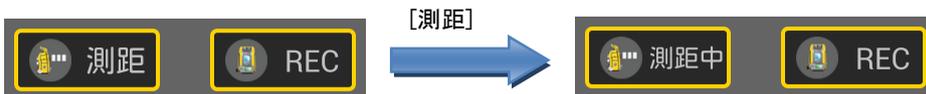
## ■ ソフトウェア構成表

◆ RoboticLite Ver.2.0.1.0 の製品構成は下記の通りです。

製品名	コード	備考	改良
RoboticLite 基本	B-A1-T00	基本キットに含まれます	測設プログラム連携機能追加など

## ■ 測距ボタンの文字変更

◆ 測距中は、ボタンの文字に「測距中」が表示されるようになりました。



◆ 「測距中」ボタンを押すと測距を停止して「測距」の文字に変わります。



## ■ 測設プログラム連携機能追加

◆ 「efit+ for M3 Version 1.1.2.0」の測設プログラムと連携が行えるようになりました。  
「 RoboticLite 接続」にチェックを付けて接続を行います。



● [Bluetooth]ボタンを押して TS と接続します。



● 接続が完了すると測設用の画面に切り替わります。



## ■ 測設点 NO/名称入力

◆ RoboticLite 側で測設点が指定できます。



- 変更したい箇所 (NO もしくは名称) をタップすると測設点の指定が行えます。(入力方法は TS 側の設定に従います。)

## ■ 測設作業中画面

◆ 測設を開始すると下記画面を表示します。



- 測設点までの残水平角と水平距離が表示されます。
- TS 側に表示されている残水平角がリアルタイムに表示されます。
- 残水平角が「0-00-00」付近になるのを確認し TS の正面に移動してミラーを設置します。
- TS 側は設置されたミラーを視準します。
- TS 側もしくは、RoboticLite 側で[測距]ボタンを押します。

◆ 測距が完了すると下記画面を表示します。

表示切り替えは、左右に画面をスワイプするか、表示したいタブを直接選択します。



- 表示される値がすべて「0.000」付近になるようにミラーを移動します。
- [測設済]ボタンを押して 1 測設点の作業を完了します。

## ■ 表示切り替え

◆測設点右横のアイコンをタップすると操作場所で表示に切り替えます。



●RoboticLite がミラー側にあるときの表示です。



●RoboticLite が TS 側にあるときの表示です。

## ■ 読み上げ確認

◆読み上げ確認機能が ON の場合、初回の測距が完了次第、前後と左右の値を読み上げます。



●読み上げは、m(メートル)、cm(センチ)、mm(ミリ)で読み上げます。  
1m以上の値の場合、〇〇メートル  
1m未満 1cm以上の値の場合、〇〇センチ  
1cm未満の値の場合、〇〇ミリ  
で読み上げます。

## ■ データログ

◆本体にセットされているメモ리카ードへ測設完了情報を登録します。  
また、このデータに撮影した写真やメモ書きデータが関連付けられます。



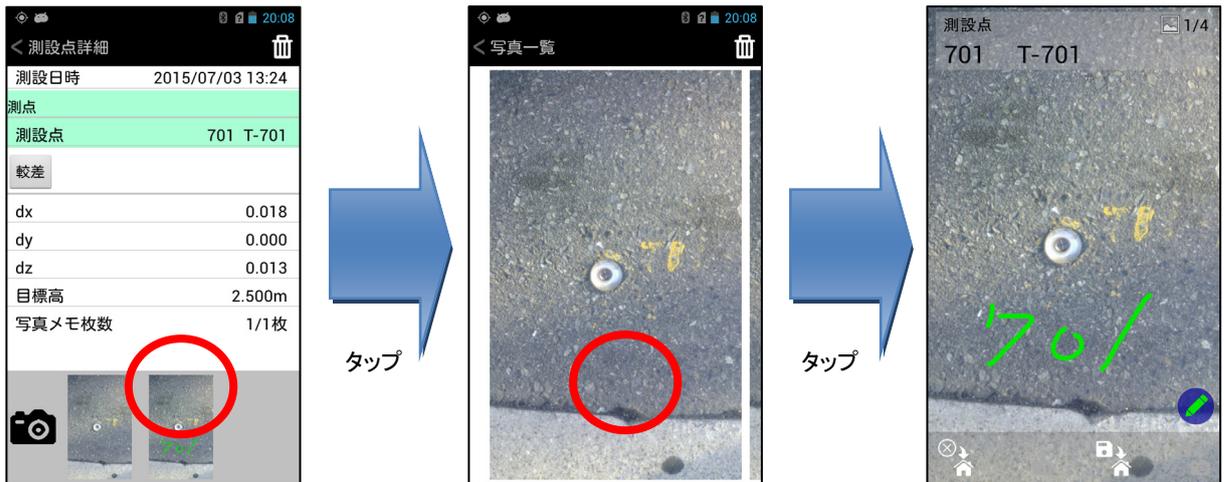
写真データ



メモデータ

## ■ データ詳細確認

- ◆データ一覧画面からリストデータを選択するとの詳細データを確認できます。
- ◆本画面から写真の追加撮影や、メモ書きの追記が行えます。



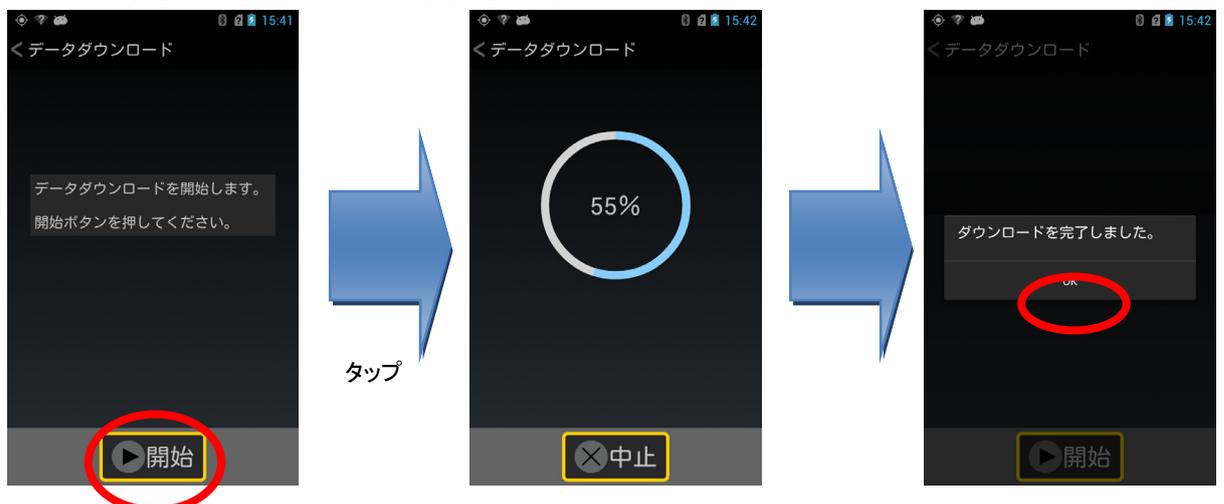
## ■ 測設点座標確認

- ◆指示されている測設点の座標を確認できます。
- ◆画面左端の「>」をタップする事により確認できます。  
確認後は、データ表示画面内のどこをタップしても画面を閉じます。



## ■ データダウンロード

- ◆TS 側に登録されている測設済データと座標観測データをダウンロード(TS 側で使用中のパート内データ)してメモ리카ードに登録します。  
ダウンロードしたデータは TOWISE で取り込むことができます。



以上