RoboticLite Ver.2.0.3.0 アップデート概要

2016年7月 株式会社 ニコン・トリンブル

本書では、RoboticLite Ver.2.0.3.0 で追加、変更された機能の概要を説明します。

■ ソフトウェア構成表

◆RoboticLite Ver.2.0.3.0 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	横断観測連携など

※本バージョンと接続できるシステムのバージョンは下記の通りです。

efit+ for TCU	:	Version 1.4.3.0
∙efit+ for S3	:	Version 1.0.8.0
efit+ for M3	:	Version 1.1.4.0

•efit+ for M3(S1) : Version 1.1.4.0

連携ソフトウェアに横断観測を追加

◆本バージョンから、「efit+ 横断観測」との連携が可能となりました。

横断観測		RoboticLite接移	売 終了			
追加距離 測点名称 39	780.0000		幅設定			
作業選択]				
	観測作業へ					
既知点登録	禄	結線作成				
縦横断設:	Ê	結線確認				





◆トータルステーション観測/ポール観測の切り替えも遠隔で可能です。

右上のアイコンをタップすることでトータルステーション観測/ポール観測の切り替えが可能です。

横断観測 観測[1/0] TS観測 ポール観測 ✓ 結線 ● 右線 34 ● 左側<	P2→ 終了 検索 確認図 く前へ 次へ>		 ○ < ○ ○ ● 横断観測 TP点 省略可 角度/距離 目標高 ✓ 杭長 ✓
横断観測	 測[1/0] と連続 こ こ 右側 	P2→	×モ
TS観測 <mark>ボール観測</mark>		終了	▲
▼結線 補助 ▼前点		検索	●
メモ ▼ TP		確認図	●
距離 m		<前へ)
比高 m		次へ>	測距



◆測線のチェックも遠隔で可能です。 トータルステーション側で測線チェックを ON にしておけば、RoboticLite 側で測線の離れがチェックできます。



◆横断形状も遠隔で確認可能です。

同期アイコンをタップすることで最新の横断形状が確認できます。



器械点/後視点	断面点	補助点

褲 測距中

🔋 REC

◆横断記号も遠隔で簡単に入力できます。 「メモ」をタップしてメモ入力画面を表示します。

◊ 🥙 🕴 🔋 🛜 👔 11:29	ف الله الله الله الله الله الله	8 🛜 🛿 10:56) (? #	8 ╤ 🛛 🖬 10:31	-) (° 2		8 🔶	2 10:31
🧧 横断観測 🛛 🛂 🖻 🔌 📃 🍉	メモ入力									
TP点 左 結 単 ● 省略可 側 線 独 ●	AND .	追加		項目選択	位置形状』			J字溝(l	JU)	
角度/距離 TS 誘導 確認図			- 6	フェンス(PF)	位置形状	- 1			-≠	
目標高			_	鉄柵(PT)	矩形形状			I≁M≯I		
1 522 m				ガードレール(PG)	区間形状		高さ(H)		0.30), m
				ガードパイプ(PP)	文字記入		「幅 (W)		0.30), m
					建物形状		キャンセノ		ОК	
r 0.000∣m				万向杭(PK)	同レベル		キャンセル		Ok	
	-			境界石(KB)			1	2	3	_
				キャンセ	ν		3 1	5	6	_
								0	0	~
💮 測距 🔋 BEC							< (8	9	
	キャンセル	ок					,	0		Ð
	Û Û			Ĵ			\rangle	\square	Ċ	

「追加」をタップするとあらかじめ登録されているパーツから横断記号を選択し最大で3つまで入力できます。 また、メモ入力画面のペンアイコンをタップすると任意のメモが入力できます。

● ♥ ● メモ入力	8 📚 🖬 10:56	 ● ● ● ●<th>8 💝 2 8 10:56</th>	8 💝 2 8 10:56
~	追加	Ĩ	▼
		キャンセル	ок

平面観測との連携強化

◆目標高の入力で「入力履歴」が利用できるようになりましたので、普段使用する目標高が簡単に入力できるようになりました。





※入力履歴は、常に efit+側と同期しています

◆属性の入力で「入力履歴」が利用できるようになりましたので、普段使用する属性が簡単に入力できるようになりました。 また属性番号に対応する名称も同時に表示するようになりました。



平面観	測	現湯	2,4	. 🔽	٢	P2→
1	目標高	P定数		属性	L	
Ir	1.200 🔽		O	~	IU	対終
観測点	101 T-1	01		4151 2214		確認図
水平角		斜距離		4141	ſ	
鉛直角		🔽 取得	P	2238	ł	< X 4 0
Х		н	Л		L	く町へ
Y		VI	ΡĒ		Iſ	次へと
Z						

※入力履歴は、常に efit+側と同期しています

◆属性の入力で「属性リスト」が利用できるようになりましたので、属性番号に入力間違いを削減する事ができます。 属性リストの名称は、「efit+」の初期値を採用していますので「efit+」で属性リストを編集した時は、同期アイコンをタップしてリストの名称を同期できます。

رم

۵ ا	» 🤻 🛎		8	🛜 🛿 11:48	0 🗞 🛤			8 🛜 🛛
				8 🗏 🍥	属性リ	スト		
観	測点				1101 者	鄒府り	県界	
	属性設定				1102 🕇	比海ì	道の支庁界	
	0,				1103 ₹	部市	・東京都の	区界
	¥				1104 🗄	町村	・指定都市	の区界
	キャンセノ	リスト		更新	1106 🤈	大字	・町・丁目	界
≻	属性				1107 /	小字界	界	
					1110 Ā	所属	界	
	1	2	3	-	2101 🔋	真幅〕	道路	
23	4	5	6	_	2103 征	走步证	道	
<	7	8	9	Ø	2106 ß	庭園	洛等	
	,	0			キャンセ	:11	属性なし	割り辺
	\rightarrow	\bigcirc				\supset	$\overline{\Box}$	

属性選切	• • • • • • • • • • • • • • • • • • •	12 📧 🛛
属性No [禹性なし 割込点
属性	備考	図形区分 🔼
1101	都府県界	線分の作図 🥂
1102	北海道の支庁界	線分の作図
1103	郡市・東京都の	線分の作図
1104	町村・指定都市	線分の作図
1106	大字・町・丁目界	線分の作図
1107	小字界	線分の作図
1110	所属界	線分の作図
2101	真幅道路	線分の作図
2103	徒歩道	線分の作図 🥃
2106	南圖略等	線分の作図
<		>.::

◆目標高と属性の入力で「音声入力」が利用できるようになりました。



音声認識が成功するとマイクの画面を閉じて入力領域に認識した文字が表示されます。 音声入力を中止する時は、マイク画面領域以外をタップすれば画面を閉じます。 ※音声入力を行うには、本機(FZ-X1)内に音声認識エンジンのインストールが必要です。

- ◆観測したデータを絵で確認できるようになりましたので、観測間違いを即座に発見できるようになりました。 「確認図」タブをタップすることにより確認図を表示できます。何も表示されていない場合は「確認図」タブ右横の同期アイコ
 - ンをタップします。 9 **66** 8 🛜 🛛 🕯 13:4 8 🛜 🛛 🖬 13:4 20 0 🖪 平面観測 😼 🛍 🗱 🔳 陵 • 平面観測 関 🛍 🗱 🗐 🛛 平面観測 😼 🛍 🗱 🔳 🍥 観測点 題測点 304 T-304 角度/距離 平面観測 確認 🚺 💋 角度/距離 平面観測 確認図 🦿 鱼度/距離 平面観測 確認図 🦿 W 🍦 E 53 22 3m 🍋 測距 🔋 REC 🧼 測距 🎒 測距 🔋 REC 🚺 REC \Box

方位マーク、コンパスアイコンをタップすると画面うえを北方向と電子コンパス方向を切り替えます。



測設との連携強化

◆測設点リストから測設点を選択できるようになりました。 あらかじめ「efit+」で測設点を登録しておくと RoboticLite 側で測設リストを表示することができます。



測設リストには各種ソート(並び替え)機能があります。



◆測設点リストから測設点の情報を確認できるようになりました。 測設リストの各項目右にあるインフォメーションアイコンをタップすると測設座標や水平角、水平距離を表示します。



◆確認図から測設点を選択できるようになりました。 あらかじめ「efit+」で測設点を登録しておくと RoboticLite 側で確認図を表示することができます。



Ĥ

22







[※]制限オーバーは、後視点距離より長いもしくは、測設範囲設定より長い時です。

◆三次元測設時、目標高の入力で「入力履歴」が利用できるようになりましたので、普段使用する目標高が簡単に入力でき るようになりました。(機能及び画面表示は、平面観測と同等です)

■ その他改良

◆「機能メニュー」に「簡易マニュアルの閲覧」機能を追加しました。

	8 🛜 🗋 18:34		ې چ	6		8	?? !	18:34
🧵 機能メニュー 😼 💿	* 🗉 🔌		÷	Por	(M15200)-R	Q	A	÷
🔋 測距方法	標準 🖌							٦
◎ 写真撮影				RoboticLite	Lite 簡易マニュアル U. TS 発表者(Trimble M3 08 4J.CB Trimble IC発表意義の表示の描言語のまれ3/25-247です。	8159-X)28	他 ニコムートリンプル 2016年7月 Austanth 副都会行	
▶◎ 観測後写真撮影	ON			本書の前間と通り ●本書の前間 本語明書の画面 ●通信	Ξ米島は以下の高りです。 は一部を除き≪R+ 5x M3 のものとなります。			
☑ 撮影後メモ編集	ON			- efit- - efit- - efit-	for KD Version 1.1.4.0 UDP for SD Version 1.4.3.0 UDP for SD Version 1.0.8.0 UDP			
読み上げ確認	ON							
℁ Bluetooth状態	接続中 🖌							
□ 観測点一覧								
👤 データダウンロード								
☆ すべてのデータの削除	<u>ج</u>							
印 簡易マニュアルの閲覧	笔				1/18			
✔ 認証番号登録		•						٦
Û Û	Ē			←			Ē	
※本機(FZ-X1)内(こ PDF リ-	ーダーのインストール	レが	必	要です。			

◆「機能メニュー」の「すべてのデータ削除」を選択した時の警告メッセージを2回表示するようになりました。 間違ってデータ削除してしまう事を削減できます。

