

SET-500/ 600 사용설명서

1. 각도측정



측정	PC-30
	ppm 0
H	10.235m
ZA	78.25.29
HAR	123.23.23 P1
거리측정	거리선택 0세트 좌표측정
[F1]	[F2] [F3] [F4]

➡ [F3] (0세트) 키를 두 번누름.

2. 거리측정

측정	PC-30
	ppm 0
H	10.235m
ZA	78.25.29
HAR	123.23.23 P1
거리측정	거리선택 0세트 좌표측정
[F1]	[F2] [F3] [F4]

➡ [F1] (거리측정)키를 누름.

3. 좌표측정(현황측량)

1)후시점 입력

측정	PC-30
	ppm 0
H	10.235m
ZA	78.25.29
HAR	123.23.23 P1
거리측정	거리선택 0세트 좌표측정
[F1]	[F2] [F3] [F4]

➡ [F4] (좌표측정) ➡ 방위각 입력[Enter] ➡ 후시점 입력[Enter]

방위각 / 후시점			
NBS :	100.000		
EBS :	100.000		
ZBS :	0.000		
데이터읽기	입력	OK	
[F1]	[F2] [F3] [F4]		

➡ [F3] (입력) *FUNC키를 이용하여 숫자

를 입력하여 주세요. ➡ [F4] (OK)

2)기계점 입력

방위각 / 기계점			
NO :	200.000		
EO :	200.000		
ZO :	0.000		
데이터읽기	입력	OK	
F1	F2	F3	F4

▶ F3 (입력) *FUNC키를 이용하여 숫자를 입력하여 주세요.


▶ F4 (OK)

3)방위각 설정

각도설정			
후시점 시준			
ZA	89.23.45		
HAR	45.00.00		
		아니오	예
F1	F2	F3	F4

▶ 후시점 시준후 F4 (예) 키를 누름.

4)관측(좌표측정)

▶ 관측 

N	310.000		
E	242.125		
Z	10.230		
ZA	89.45.23		
HAR	357.45.46		
관측	높이	저장	
F1	F2	F3	F4

▶ F4 (저장) & 야장기록 ▶ 번호입력 F4 (입력) ▶ F1 (OK)

▶ 다음점 시준(측량) ▶ F1 (관측)

4. 좌표측설

▶ FUNC 키를 두번 누름. P3으로 전환

1)후시점 입력

측정	PC-30
	ppm 0
H	10.235m
ZA	78.25.29
HAR	123.23.23 P3
테변측정	오프셋측정 저장 좌표측설
[F1]	[F2] [F3] [F4]

▶ [F4] (좌표측설) ▶ 방위각 입력 [Enter] ▶ 후시점 입력 [Enter]

방위각 / 후시점	
NBS :	100.000
EBS :	100.000
ZBS :	0.000
데이터읽기	입력 OK
[F1]	[F2] [F3] [F4]

▶ [F3] (입력) *FUNC키를 이용하여 숫자를 입력하여 주세요.

▶ [F4] (OK)

2)기계점 입력

방위각 / 기계점	
NO :	200.000
EO :	200.000
ZO :	0.000
데이터읽기	입력 OK
[F1]	[F2] [F3] [F4]

▶ [F3] (입력) *FUNC키를 이용하여 숫자를 입력하여 주세요.

▶ [F4] (OK)





3)방위각 설정


각도설정	
후시점 시준	
ZA	89.23.45
HAR	45.00.00
	아니오 예
[F1]	[F2] [F3] [F4]





▶ 후시점 시준후 [F4] (예) 키를 누름.


4)측설점 입력

➡ 측설점 입력  ➡  (좌표측정)

좌표측설			
Np :	300.000		
Ep :	300.000		
Zp :	0.000		
시준고	0.000m		
데이터읽기	저장	입력	OK
			

➡  (OK)를 누르면 거리와 수평각의 측설데이터가 산출된다.

좌표측설			
측설거리	38.067m		
측설각	180.59.50		
좌표측정	입력	OK	
			

➡  (OK)를 누른다.

각도 : 회전각이 0이 될 때까지 기계의 상부를 돌려 맞춘다.

거리 : [거리측정]을 누른다.

구하고자 하는 포인트까지의 거리차가 첫 번째행에 표시된다.

측설 H가 0m 될 때까지 프리즘을 앞뒤로 이동하여 찾는다.

(-표시는 뒤로 +는 앞으로)