- ① 無線LANの接続
  - 1) 無線LAN内臓のコンピュータを使用する場合、ファイアーウオールにアプリケーション の追加が必要です

Solve and the second secon	ラム ・ 4 コン	トロール パネルの	検索・				
Windows ファイアウォール経由の通信をプログラムに	許可します						
許可されたプログラムおよびポートを追加、変更、ま	たは削除するには、[設定の変更]	をクリックします。					
プログラムに通信を許可する危険性の詳細		設定の変更(N)					
許可されたプログラムおよび機能(A):							
名前	ホーム/社内 (プライベート)	パブリック ^					
ロホームグループ							
☑ リモート アシスタンス	V						
ロリモート イベントのログ管理							
ロリモート サービス管理							
ロリモート デスクトップ							
ロリモート デスクトップ - RemoteFX							
ロリモート ボリューム管理							
ロルーティングとリモート アクセス							
ロワイヤレス ポータブル デバイス							
□ 分散トランザクション コーディネーター							
詳細(L) 削除(M)							
別のプログラムの許可(R)							
  のK まっとたれ、							
	OK						

2) 【別のプログラムの許可】を指示し、TM-MultiXを選択します

Compered windows ファイアウォール → 許可されたプログラム  ・ 4 コントロール パネルの検索  ♪
Windows ファイアウォール経由の通信をプログラムに許可します
許可されたプロガラムおよびポートを追加 変更 またけ削除するにけ [辞宗の変更]をクリックします。
プログラムの追加
i追加するプログラムを選択するか、または一覧表示されていないものについては [参照] をクリ 許可され ックして検索して、[OK] をクリックしてください。
名前 プログラム(P): ック ^
ロホー PC情報ポップアップ
T J T Software Keyboard
UL- Windows Anytime Upgrade
(2(A): CxPSTPM.ltiX-IN-100¥AyPros¥tmmuin32exe \$88(B) =
ペットワーンのJの場所10/4壁実現(N) スロノル キャノセンル
אַנטבער עים לטונז דיסענינדסענאנדיסנאנדיע אוויאנעגער איין איזעגער איין אוויאנעגער איין אוויאנאנאנא

3) プライベートとパブリックの両方にチェックを入れます

			- • •
G ● ▼      M Windows ファイアウォール      許可されたプログラム	• • • • = = >	ントロール パネルの検望	索 <b>, 오</b>
Windows ファイアウォール経由の通信をプログラムに許 許可されたプログラムおよびボートを追加、変更、または プログラムに通信を許可する危険性の詳細	可します ば削除するには、[設定の変更]	をクリックします。 砂設定の変更(N)	
許可されたプログラムおよび機能(A):			
名前 ☑ Sentinel Keys Server	ホーム/社内 (プライベート) ロ	パブリック ^ ☑	
Sentinel Protection Server			
TM_MultiX	V		
<ul> <li>✓ Windows Live Communications Platform</li> <li>✓ Windows Live Communications Platform (SS</li> </ul>	V	V	
Windows Live Communications Platform (UP Windows Management Instrumentation (WMI)			
□ Windows Media Player □ Windows Media Player ネットワーク共有サー			
		…    削除(M)	
	別のプロク	グラムの許可(R)	
	ОК	キャンセル	

4) 上記設定が終了後、タスクバーより無線LANの接続を行います



初めて、接続を行う場合は、パスワードの入力が必要です。TOPCON LN-100の 場合は器械番号が表示されますので、(上記画面のLZ1025が器械番号)、この番 号の先に【00】(ゼロゼロ)を付けたものがパスワードになります

## ② MultiXの設定

1) 使用する機種の設定で、トプコン LN-100 を選択します

	Т	Sの機種と	通信設	定									<b>X</b>
7	71N(	F) ~117°(H	H)										
Ξ.													
	選	製造	元	製品名	<u>通</u>	信制	御		質	数	*	通信ポート	30 💌
		NGS		NetSurv GGK	0	0	0	2	4	0		あ^~-レート	9600 -
		ሃትፖ		SRX99-7*	200	500	0	0	0	0			
	0	<sup>ኑ</sup> ጋ°⊐ን		LN-100	0	0	0	0	0	0		71-9長	
					0	0	0	0	0	0		N°リティ	N 💌
					0	0	0	0	0	0		75	1 -
					0	0	0	0	0	0			
					0	0	0	0	0	0		加~制御	CIS/RIS 💌
					0	0	0	0	0	0	_	終了コード	ODH 💌
		手入力		KeyBoard	0	0	0	0	0	0			
		ト <b>フ</b> ゚コン		DL-102/500	0	0	0	0	0	1	-		閉じる
'													

※無線LANでの接続では、通信ポートは【60】に固定です 選択値にはありませんので、手動で60と入力してください

## ③ LN-100との接続

1) 【TS環境の設定】で事前に、後方交会の条件設定を行います

🗎 TS環境の設定		? <mark>- x</mark>
器械点の表示 補助点の作図 RECで補助登録 距離の補正 範囲外スクロール メニューのスクロール 平均縮尺係数	<ul> <li>● 無し</li> <li>■1.000000</li> </ul>	C 有り C 有り C 有り C 有り C 有り C 有り
平均ジオイド高	0.000	m
<ul> <li>一後方交会</li> <li>距離測定回数</li> <li>距離エラー</li> </ul>	• 10 0.020 m	C 20

2) 【自動追尾制御の接続】を選択し、制御ウィンドウを表示します

🔛 自動追尾の制御 🛛 🔜				
7711/(F)	設定	(J)		
$\overline{\mathbb{N}}$	1	サーチ	開始	
$  \lor$		スタン	バイ	
		通信	解除	
4	$\geq$	今	$\Diamond$	
		Ŷ		
		表示]	更新	
			プ	
処理を選択してください				

※この制御ウィンドウは、常時表示させておきます

3) 【設定】を指示し、【追尾インジケーターON】を選択します



- 4) 【サーチ開始】を指示すると、LN-100がプリズムサーチを開始します
- 5) 【TS器械点の設置】を選択し、【後方交会】を指示します

ファイル(F) 環境(K) ヘルプ(H)					
器械点	器械高 0.000 m	0セット			
前視 A	目標高 0.000 m	前視A測定			
前視日	目標高 0.000 m	前視B測定			
		T S 接続			
取込	通信解除	キャンセル			
器械点の測点名を入力して下さい					

- 6) 器械点名、器械高を入力し、CAD画面に座標がある場合は、【取込】を指示して CAD画面で前視A、前視Bの順番でヒットします
- 7) 各々、目標高を入力し、前視A点に、ミラーを移動します LN-100が、ミラーをロックし前視Aに設置したら、【0セット】を指示し、続いて【前視 A測定】を指示します続いて、ミラーを前視るB点に移動し、設置が終わったら【前 視B測定】を指示します

観測が終わったら、【TS接続】を指示します (この際、誤差が大きく設定係数より外れた場合は、メッセージが出ますので、再度 測定をやり直してください)

8) TS観測メニューが表示されれば接続は完了です