



星瑞达伺服全站仪 TS10B 系列

ELECTRONIC TOTAL STATION



操作手册

OPERATION MANUAL

第一版
V1.0

常州市新瑞得仪器有限公司

目 录

一、特点	1
二、预备事项	3
2.1 预防事项	3
2.2 部件名称	5
2.3 仪器开箱和存放	7
2.4 安置仪器	7
2.5 电池的装卸、信息和充电	11
2.6 反射棱镜	13
2.7 基座的拆卸	14
2.8 望远镜目镜调整和目标校准	15
2.9 打开和关闭电源	16
三、操作入门	17
3.1 键盘功能与信息显示	17
3.2 基本操作	19
四、测量	21
4.1 角度测量	21
4.2 距离测量	23
4.3 坐标测量	26
五、建站	29
5.1 已知点建站	29

5.2 测站高程	31
5.3 后视检查	32
5.4 后方交会	33
5.5 点到直线建站	35
5.6 赫尔默特后方交会	36
5.7 正倒镜自动建站	37

六、采集 38

6.1 点测量	38
6.2 距离偏差	41
6.3 平面角点	42
6.4 圆柱中心点	44
6.5 圆柱中心点 2	46
6.6 对边测量	46
6.7 线和延长点	48
6.8 线和角点测量	50
6.9 悬高测量	52
6.10 F1/F2	52

七、放样 54

7.1 点放样	54
7.2 角度距离放样	56
7.3 方向线放样	57
7.4 直线点放样	58
7.5 直线线放样	60

八、工程	61
九、计算	62
9.1 坐标正算	63
9.2 坐标反算	64
9.3 面积周长	65
9.4 点线反算	66
9.5 两点计算交点	68
9.6 四点计算交点	70
9.7 体积计算	72
9.8 夹角计算	74
9.9 三点定圆	75
9.10 计算器	76
十、程序	77
10.1 道路	77
10.2 影像	90
10.3 多测回测角	90
10.4 扫描	108
10.5 导线测量	117
十一、设置	127
11.1 单位设置	128
11.2 角度相关设置	129
11.3 距离相关设置	129
11.4 坐标相关设置	132

11.5 自动化相关设置	133
11.6 通讯设置	137
11.7 校准设置	139
11.8 辅助功能	141
11.9 恢复出厂设置	144
11.10 语言	144
11.11 关于	145
十二、数据	146
12.1 原始数据	146
12.2 坐标数据	147
12.3 编码数据	148
12.4 数据图形	148
十三、快捷功能—★号键	149
13.1 PPM 设置	150
13.2 合作目标	150
13.3 电子气泡	151
13.4 测量模式	151
13.5 下激光对点	152
13.6 导向光	153
13.7 超级搜索	153
13.8 自动化	153
13.9 正倒镜	153
13.10 ATR 搜索	153
13.11 操纵杆	154

13.12 转动	154
13.13 演示	155
十四、仪器的检校	156
14.1 圆水准器	156
14.2 倾斜传感器零点误差检校	156
14.3 望远镜分划板	157
14.4 视准轴与横轴的垂直度 (2C)	158
14.5 竖盘指标零点自动补偿	159
14.6 竖盘指标差 (i 角) 和竖盘指标零点设置 ...	160
14.7 激光对点器	162
14.8 仪器常数 (K)	163
14.9 视准轴与发射电光轴的重合度	165
14.10 基座脚螺旋	166
14.11 反射棱镜有关组合件	166
十五、技术指标	168
15.1 技术指标	168
15.2 型号配置	177
15.3 安卓参数	178
十六、出错信息代码表	180
十七、安全指南	181
17.1 内置测距仪 (可见激光)	181
17.2 激光对中器	184
十八、装箱清单	185

附录 A 数据格式 186

一、特点

1.功能丰富

本系列全站仪具备丰富的测量程序,同时具有数据存储功能、参数设置功能,功能强大,适用于各种专业测量和工程测量。

2.触摸屏操作快速简单

本系列全站仪采用安卓版手机化触摸屏技术,操作快速简单。采用安卓手机系统使得对仪器的操作更加得心应手,大大地提高了操作的速度及测量的效率。

3.丰富的接口

支持 SD 存储卡,支持优盘,支持 USB 与电脑进行连接。可通过蓝牙与 PDA 进行连接完成测量。使数据传输变得简单易行。

4.自动化数据采集

野外自动化的数据采集程序,可以自动记录测量数据和坐标数据,可直接与计算机传输数据,实现真正的数字化测量。

5.先进的硬件配置

本系列全站仪在原有的基础上,对外观及内部结构进行了更加科学合理的设计,采用了各种先进的技术,包括超远距离的免棱镜测距技术、最新一代的绝对编码技术、高精度的双轴补偿技术、采用了最新结构的高强度大身等等。

6.特殊测量程序

在具备常用的基本测量模式（角度测量、距离测量、坐标测量）之外，还具有包括道路软件在内的各种测量程序，计算程序，功能相当丰富，可满足各种专业测量的要求。并且可以根据具体情况进行定制。

7.方便的操作界面和菜单

本系列全站仪采用了全新的界面，一般情况下只设有二级菜单，大大加快了进入功能程序的速度。

8.伺服电机控制

8.1 本系列全站仪为伺服全站仪，取消了传统的机械锁（水平、垂直制微动），采用电机控制锁定。

8.2 伺服电机控制仪器转动，优点有转动速度快，转动无声等。

9.PS 与 ATR

PS：即超级搜索，可精确搜索到 300 米范围内架设的棱镜。

ATR：即自动目标识别，可让仪器精准定位到棱镜的中心。

10.高清相机

仪器配备相机，成像清晰，分辨率高。

二、预备事项

2.1 预防事项

1.日光下测量应避免将物镜直接瞄准太阳。若在太阳下作业应安装滤光镜。

2.避免在高温和低温下存放仪器，亦应避免温度骤变（使用时气温变化除外）。

3.仪器不使用时，应将其装入箱内，置于干燥处，注意防震、防尘和防潮。

4.若仪器工作处的温度与存放处的温度差异太大，应先将仪器留在箱内，直至它适应环境温度后再使用仪器。

5.仪器长期不使用时，应将仪器上的电池卸下分开存放。电池应每月充电一次。

6.仪器运输应将仪器装于箱内进行，运输时应小心避免挤压、碰撞和剧烈震动，长途运输最好在箱子周围使用软垫。

7.仪器安装至三脚架或拆卸时，要一只手先握住仪器，以防仪器跌落。

8.外露光学件需要清洁时，应用脱脂棉或镜头纸轻轻擦净，切不可用其他物品擦拭。

9.仪器使用完毕后，用绒布或毛刷清除仪器表面灰尘。仪器被雨水淋湿后，切勿通电开机，应用干净软布擦干并在通风处放一段时间。

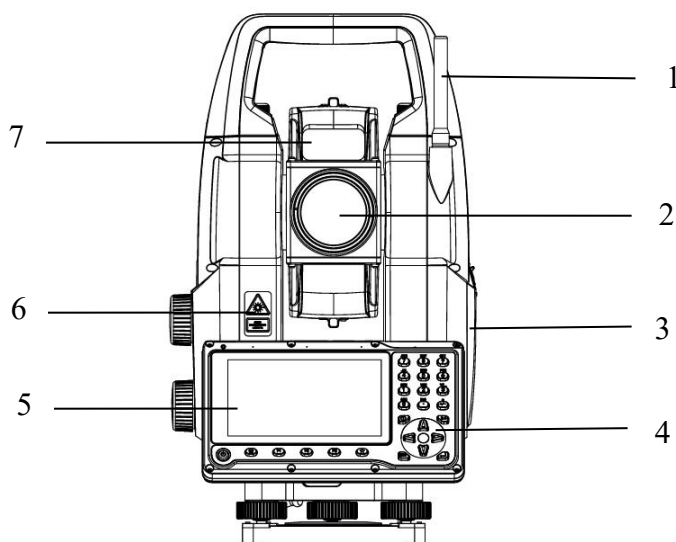
10.作业前应仔细全面检查仪器，确信仪器各项指标、功能、电源、初始设置和改正参数均符合要求时再进行作业。

11.即使发现仪器功能异常，非专业维修人员不可擅自拆开仪器，以免发生不必要的损坏。

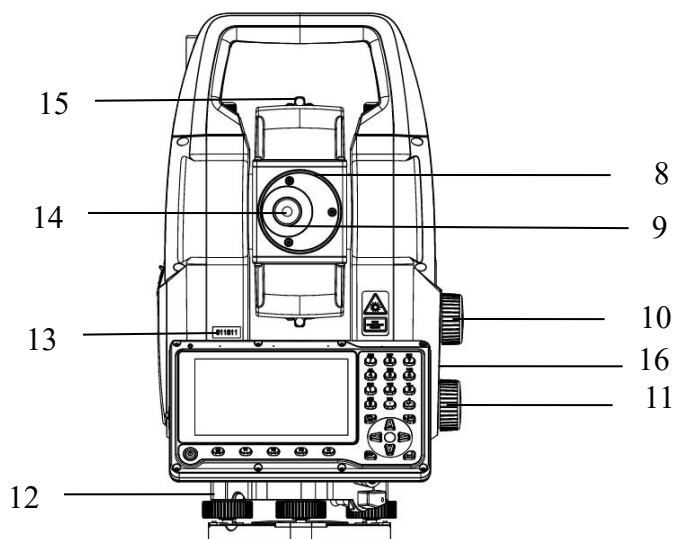
12.本系列全站仪发射光是激光，使用时不得对准眼睛。

13.保持触摸屏清洁，不要用利器擦刮触摸屏。

2.2 部件名称



1 蓝牙天线；2 目镜；3 电池仓；4 键盘；5 显示屏；6 激光警示标识；7 导向光、影像、超级搜索发射器与接收器。



8 望远镜物镜调焦螺旋；9 望远镜目镜调焦螺旋；10 垂直微动；11 水平微动；12 基座；13 仪器编号；14 目镜；15 粗瞄器；16 测量快捷键。

2.3 仪器开箱和存放

开箱

轻轻地放下箱子，让其盖朝上，打开箱子的锁栓，开箱盖，取出仪器。

存放

盖好望远镜镜盖，使基座的圆水准器朝上将仪器平卧（望远镜物镜端朝下）放入箱中，盖好箱盖并关锁栓。

2.4 安置仪器

将仪器安装在三脚架上，精确整平和对中，以保证测量成果的精度，应使用专用的中心连接螺旋的三脚架。

操作参考：仪器的整平与对中

1、利用垂球对中与整平

1)、安置三脚架

①首先将三脚架打开，使三脚架的三条腿近似等距，并使顶面近似水平，拧紧三个固定螺旋。

②使三脚架的中心与测点近似位于同一铅垂线上。

③踏紧三脚架使之牢固地支撑于地面上。

2)、将仪器安置到三脚架上

将仪器小心地安置到三脚架上，松开中心连接螺旋，在架头

上轻移仪器，直到锤球对准测站点标志中心，然后轻轻拧紧连接螺旋。

3)、利用圆水准器粗平仪器

①旋转两个脚螺旋 A、B，使圆水准器气泡移到与上述两个脚螺旋中心连线相垂直的一条直线上。

②旋转脚螺旋 C，使圆水准器气泡居中。

4)、利用长水准器精平仪器

①转动仪器使管水准器平行于某一对脚螺旋 A、B 的连线。再旋转脚螺旋 A、B，使管水准器气泡居中。

②将仪器绕竖轴旋转 90° (100gon)，再旋转另一个脚螺旋 C，使管水准器气泡居中。

③再次旋转 90° ，重复①②，直至四个位置上气泡居中为止。

2、利用光学对中器对中

1)、架设三脚架

将三脚架伸到适当高度，确保三腿等长、打开，并使三脚架顶面近似水平，且位于测站点的正上方。将三脚架腿支撑在地面上，使其中一条腿固定。

2)、安置仪器和对点

将仪器小心地安置到三脚架上，拧紧中心连接螺旋，调整光

学对点器，使十字丝成像清晰。双手握住另外两条未固定的架腿，通过对光学对点器的观察调节该两条腿的位置。对光学对点器大致对准侧站点时，使三脚架三条腿均固定在地面上。调节全站仪的三个脚螺旋，使光学对点器精确对准侧站点。

3)、利用圆水准器粗平仪器

调整三脚架三条腿的高度，使全站仪圆水准气泡居中。

4)、利用管水准器精平仪器

①转动仪器，使管水准器平行于某一对角螺旋 A、B 的连线。通过旋转角螺旋 A、B，使管水准气泡居中。

②将仪器旋转 90° ，使其垂直于角螺旋 A、B 的连线。旋转角螺旋 C，使管水准气泡居中。

5)、精确对中与整平

通过对光学对点器的观察，轻微松开中心连接螺旋，平移仪器（不可旋转仪器），使仪器精确对准侧站点。再拧紧中心连接螺旋，再次精平仪器。重复此项操作到仪器精确整平对中为止。

3、利用激光对点器对中（选配）

1)、架设三脚架

将三脚架伸到适当高度，确保三腿等长、打开，并使三脚架顶面近似水平，且位于测站点的正上方。将三脚架腿支撑在地面

上，使其中一条腿固定。

2)、安置仪器和对点

将仪器小心地安置到三脚架上，拧紧中心连接螺旋，打开激光对点器。双手握住另外两条未固定的架腿，通过对激光对点器光斑的观察调节该两条腿的位置。当激光对点器光斑大致对准测站点时，使三脚架三条腿均固定在地面上。调节全站仪的三个脚螺旋，使激光对点器光斑精确对准测站点。

3)、利用圆水准器粗平仪器

调整三脚架三条腿的高度，使全站仪圆水准气泡居中。

4)、利用管水准器精平仪器

①转动仪器，使管水准器平行于某一对角螺旋 A、B 的连线。通过旋转角螺旋 A、B，使管水准气泡居中。

②将仪器旋转 90° ，使其垂直于角螺旋 A、B 的连线。旋转角螺旋 C，使管水准气泡居中。

5)、精确对中与整平

通过对激光对点器光斑的观察，轻微松开中心连接螺旋，平移仪器（不可旋转仪器），使仪器精确对准测站点。再拧紧中心连接螺旋，再次精平仪器。重复此项操作到仪器精确整平对中为止。

6)、关闭激光对点器。

注：也可使用电子气泡代替上面的利用管水准器精平仪器部分。

超出 $\pm 4'$ 范围会自动进入电子水泡界面。



◆X：显示 X 方向的补偿值

◆Y：显示 Y 方向的补偿值

◆[补偿—关]：关闭双轴补偿，点击可以进入到[补偿—X]

◆[补偿—X]：打开 X 方向补偿，点击进入到[补偿—XY]

◆[补偿—XY]：打开 XY 方向的补偿，点击将进入到[补偿—

关]

2.5 电池的装卸、信息和充电

电池装卸

安装电池——把电池放入仪器盖板的电池槽中，扣紧卡扣，

使其固定。

电池取出——按住卡扣，取出电池。

电池信息

当电池电量少于一格时，表示电池电量已经不多，请尽快结束操作，更换电池并充电。

注：

①电池工作时间的长短取决于环境条件，如：周围温度、充电时间和充电的次数等，为安全起见，建议提前充电或准备一些充好电的备用电池。

②电池剩余容量显示级别与当前的测量模式有关，在角度测量模式下，电池剩余容量够用，并不能够保证电池在距离测量模式下也能用。因为距离测量模式耗电高于角度测量模式，当从角度模式转换为距离模式时，由于电池容量不足有时会中止测距并关闭仪器。

电池充电

普通电池（Li-70）充电配用充电器（TC-1）。

充电时先将充电器接好电源 220V，从仪器上取下电池，将充

电器插头插入电池的充电插座。

取下车载电池时注意事项：

▲每次取下电池时，都必须先关掉仪器电源，否则仪器易损坏。

充电时注意事项：

▲尽管充电器有过充保护回路，充电结束后仍应将插头从插座中拔出。

▲要在 $0^{\circ} \sim \pm 45^{\circ} \text{C}$ 温度范围内充电，超出此范围可能充电异常。

▲如果充电器与电池已连接好，指示灯却不亮，此时充电器或电池可能损坏，应修理。

存放时注意事项：

▲电池完全放电会缩短其使用寿命。

▲为更好地获得电池的最长使用寿命，请保证每月充电一次。

2.6 反射棱镜

本系列全站仪在棱镜模式下进行测量距离等作业时，须在目标处放置反射棱镜。反射棱镜有单（叁）棱镜组，可通过基座连接器将棱镜组连接在基座上安置到三脚架上，也可直接安置在对中杆上。棱镜组由用户根据作业需要自行配置。

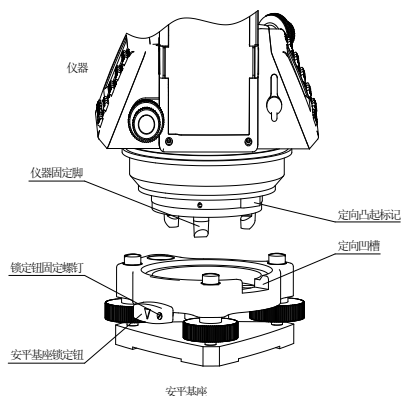
本公司所生产的棱镜组如图所示：



2.7 基座的拆卸

拆卸

如有需要，三角基座可从仪器（含采用相同基座的反射棱镜基座连接器）上卸下，先用螺丝刀松开基座锁定钮固定螺丝，然后逆时针转动锁定钮约 180° ，即可使仪器与基座分离。



安装

将仪器的定向凸出标记与基座定向凹槽对齐，把仪器上的三个固定脚对应放入基座的孔中，使仪器装在三角基座上，顺时针转动锁定钮约 180° 使仪器与基座锁定，再用螺丝刀将锁定钮固定螺丝旋紧。

2.8 望远镜目镜调整和目标校准

瞄准目标的方法（供参考）

①将望远镜对准明亮天空，旋转目镜筒，调焦看清十字丝（逆时针方向旋转目镜筒再慢慢旋进调焦清楚十字丝）。

②利用粗瞄准器内的三角形标志的顶尖瞄准目标点，照准时眼睛与瞄准器之间应保留有一定距离。

③利用望远镜调焦螺旋使目标成像清晰。

当眼睛在目镜端上下或左右移动发现有视差时，说明调焦或目镜屈光度未调好，这将影响观测的精度，应仔细调焦并调节目镜筒消除视差。

2.9 打开和关闭电源

开机

- 1、对仪器进行粗平
- 2、按住电源键 3 秒左右，仪器开机。

关机

- 1、按住电源键 1 秒左右，直到弹出关机菜单为止
- 2、要尽量保证正常关机，否则可能导致数据丢失

注：确认显示窗中有足够的电池电量，当显示“电池电量不足”（电池用完）时，应及时更换电池或对电池进行充电，注意关机要按照正常关机操作进行。

*****在进行数据采集的过程中,千万不能不关机拔下电池，否则测量数据将会丢失!!**

三、操作入门

3.1 键盘功能与信息显示



表 3.1.1 按键功能

按键	名称	功能
	快速测量按键	按击后触发一次测/测存。
	电源开关	控制电源的开关。
	主页	短按后会回到系统主页，长按可进入抽屉模式，查看后台应用
F1-F3	自定义功能键	长按可弹出快捷键设置菜单，可自定义按键的功能。

☆	星键	按击后打开快捷功能菜单。
0~9	数字键/字母键	可输入字母以及数字。
.~+/-	符号键	输入符号：小数点，正号，负号
T	切换键	切换键盘的格式：数字，小写字母，大写字母。
B.S	删除键	删除插入符前一个字符。
ESC	返回键	返回上一层
↵	确认键	确认输入的信息



F1-F3 自定义功能键可设置的快捷键菜单

表 3. 1. 2 显示符号定义

显示符号	内容
V	垂直角

V%	垂直角（坡度显示）
HR	水平角（右角）
HL	水平角（左角）
HD	水平距离
VD	高差
SD	斜距
N	北向坐标
E	东向坐标
Z	高程
m	以米为距离单位
ft	以英尺为距离单位
dms	以度分秒为角度单位
gon	以哥恩为角度单位
mil	以密为角度单位
PSM	棱镜常数（以 mm 为单位）
PPM	大气改正值
PT	点名

3.2 基本操作

常用快捷功能图标



：该键为快捷功能键，包含激光指示、PPM 设置、合作目标、电子气泡、测量模式、下激光对点



：该键为数据功能键，包含原始数据、坐标数据、编码数据及数据图形



：该键为测量模式键，可设置 N 次测量、连续精测或跟踪测量



：该键为合作目标键，可设置目标为反射板、棱镜或无合作



：该键为电子气泡键，可设置 X 轴、XY 轴补偿或关闭补偿



：电源键，可显示电池电量，连接外接电源时，点击可以选择切换供电模式以及充电方式。



：自动化模式选择，可选择自动化的模式为 ATR，锁定，关。适用于测量模式为棱镜时的测量工作



：软键盘，点击后弹出键盘。

四、测量

在测量程序下，可完成一些基础的测量工作。

测量程序菜单：角度测量、距离测量、坐标测量

4.1 角度测量

●角度测量界面



◆垂直角：显示垂直角度

◆水平左或水平右：显示水平右角或者水平左角

◆[置零]：将当前水平角度设置为零，设置后将需要重新进行后视设置

◆[保持]：保持当前角度不变，直到释放为止

◆[置盘]：通过输入设置当前的角度值，设置后将需要重新设置后视

◆[V/%]: 垂直角显示在普通和百分比之间进行切换

◆[R/L]: 水平角显示在左角和右角之间转换

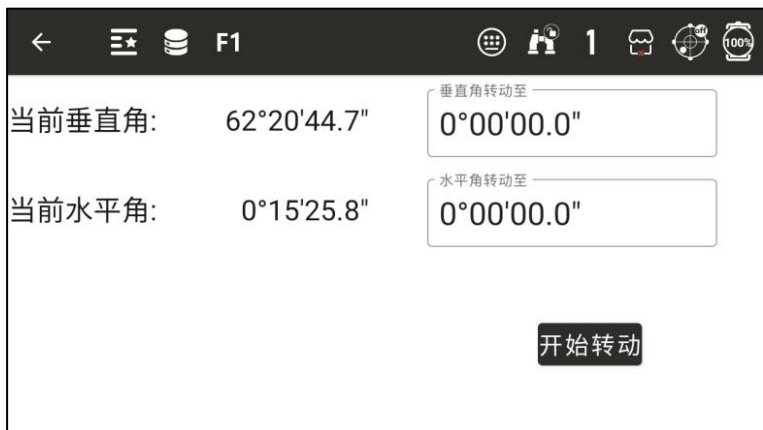
◆[转动]: 使仪器自动转动到指定角度

●置盘界面



◆角度: 输入水平角度值

●转动界面



◆输入垂直角度和水平角度值，点击[开始转动]，仪器将自动转动到该指定角度

●保持界面



◆旋转仪器到任一位置，该位置的水平角会被设为点击保持时的水平角。

4.2 距离测量

●距离测量界面

← 菜单 F1 常规测量 1 100%		
角度	距离	坐标
CONST(0.0) -- PPM(2.3)		
垂直角 :	62°20'44.7"	测量
水平右 :	0°15'25.8"	模式
平距 :	m	放样
斜距 :	m	
垂距 :	m	

- ◆斜距：显示斜距值
- ◆平距：显示水平距离值
- ◆垂距：显示垂直距离值
- ◆[测量]：开始进行距离测量
- ◆[模式]：进入到测量模式设置（具体操作见设置部分）
- ◆[放样]：进入到距离放样模式
- 输入距离放样值界面



◆[平距]: 输入要放样的水平距离

◆[垂距]: 输入要放样的垂直距离

◆[斜距]: 输入要放样的倾斜距离

●测量模式界面



◆N次精测: 可选择测量次数, 以及结果是否取平均

◆连续精测: 仪器一直测量

◆跟踪测量：仪器锁定棱镜一直测量

4.3 坐标测量

●坐标测量界面

角度	距离	坐标	CONST(0.0) - PPM(2.3)
垂直角 :	52.40%		测量
水平右 :	353°25'53.4"		模式
东 :	m		目标高
北 :	m		仪高
高 :	m		测站

◆北：北坐标

◆东：东坐标

◆高：高程

◆[测量]：开始进行测量

◆[模式]：设置测距模式

◆[镜高]：进入输入棱镜高度界面

◆[仪高]：进入输入仪器高度界面

◆[测站]：进入设置测站界面

●输入棱镜高界面



◆镜高：输入当前的棱镜高

●输入仪器高界面



◆仪高：输入当前的仪器高

◆[测站]：进入到输入测站坐标的界面，设置后需要重新定
后视

●输入测站坐标界面



◆北坐标：输入测站北坐标

◆东坐标：输入测站东坐标

◆高度：输入测站高程

五、建站

在进行测量和放样之前都要进行已知点建站的工作

建站程序菜单



5.1 已知点建站

●通过已知点进行后视的设置，设置后视有两种方式，一种是通过已知的后视点，一种是通过已知的后视方位角

◆测站：输入已知测站点的名称，通过“+”可以调用或新建一个已知点做为测站点

◆仪高：输入当前的仪器高

◆镜高：输入当前的棱镜高

◆后视点：输入已知后视点的名称，通过“+”可以调用或新建一个已知点做为后视点

◆当前水平角：显示当前的水平角度

◆设置：根据当前的输入对后视角度进行设置，如果前面的输入不满足计算或设置要求，将会给出提示

●通过直接输入后视角度来设置后视

◆[后视角]: 输入后视角度值

5.2 测站高程

- 通过测量一已知高程点来得到当前测站点的高程
- 必需要先进行设站才能进行测站高程的设置

◆高程: 输入已知点高程, 可以通过得到调用已知点的高程

◆镜高: 当前棱镜的高度

- ◆仪高：当前仪器的高度
- ◆垂距：显示当前的垂距
- ◆测站高（计算）：显示根据测量结果计算得到的测站高
- ◆测站高（当前）：显示当前的测站高
- ◆[测量]：开始进行测量，并且会自动计算测站高
- ◆[设置]：将当前的测站高设置为测量计算得出的测站高

5.3 后视检查

- 检查当前的角度值与设站时的方位角是否一致
- 必需要先进行设站才能进行后视检查

后视检查			
测站点名：	-[inputPt]-	东：	m
后视点名：		北：	m
后视角：	0°00'00.0"	高：	m
水平角：	11°51'52.2"	平距：	m
	<button>测量</button>	垂距：	m
	<button>重置</button>	斜距：	m

- ◆测站点名：显示测站点名
- ◆后视点名：显示后视点的点名，如果通过输入后视角度的方式得到的点名此处将显示为空

- ◆后视角：显示后视角
- ◆水平角：显示当前的水平角
- ◆水平角度差：显示后视角和水平角两个角度的差值
- ◆[重置]：将当前的水平角重新设置为后视角角度值

5.4 后方交会

●如果测量的第一个点与第二个点之间的角太小或太大，其计算成果的几何精度会较差，所以要选择已知点与站点之间构成较好的几何图形

●对于后方交会最少的数据为三个角度观测或两个距离观测

●基本上，测站点高程是由测距数据计算的，但是如果没有进行距离测量，则高程仅由对已知坐标点的测角所定

点名	dN	dE	dHA	dVA

- ◆[测量]：进入到测量已知点的界面

◆[计算]：对当前已经测量的已知点进行计算，得出测站点的坐标

◆[保存]：将计算结果进行保存，用于建站

◆{数据}：显示计算的结果

◆{图形}：对当前列表内的测量结果进行显示

●测量已知点的界面

The screenshot shows the THINRAD measurement interface. At the top is a dark navigation bar with icons for back, list, data, F1, and a label '后方交会' (后方交会). Below this is a form for inputting known point data. It includes a '点名' (点名) field with a plus icon, a '棱镜高' (棱镜高) field with '0.0000' and 'm', and an '仪高' (仪高) field with '0.0000' and 'm'. To the right of these fields are four buttons: '指向' (指向), 'ATR搜索' (ATR搜索), '仅测角' (仅测角), and '测角&测距' (测角&测距). Below the input fields are labels for '水平角' (水平角), '垂直角' (垂直角), and '斜距' (斜距), each followed by a colon. At the bottom right is a '完成' (完成) button.

◆点名：输入一个已知点的点名

◆镜高：输入当前棱镜的镜高

◆水平角：显示测量的角度结果

◆垂直角：显示测量的垂直角度值

◆斜距：显示测量的斜距值

◆[仅测角]：只测量角度

◆[测角&测距]：测角并测距

◆[完成]：完成测量，保存当前的测量结果，返回到上一界面

5.5 点到直线建站

●首先任意测量两点做为基点，点击[下一步]

← 点到直线建站 1

仪高 1.8000 m

镜高 1.2000 m

点A平距 : 6.5256m 测量

点B平距 : 0.4511m 测量 下一步

●仪器计算出两点之间的位置关系，点击[下一步]

← 点到直线建站 1

A-B

平距差 : 6.0747m

垂距差 : -1.3661m

斜距差 : 6.2265m

下一步

●仪器将根据两点自动建立坐标系后进入到建站界面，点击

设置完成建站

← 菜单 F1 点到直线建站

东 : 0.0125m

北 : 6.5255m

高 : -3.2023m

后视角 : 181°34'56.6"

方位角 : 358°39'05.3"

测站

照准后视点B!

设置

5.6 赫尔默特后方交会

●需要测量三个点的角度，获取角度信息，分别点击[测量点 A]，[测量点 B]，[测量点 C]

← 菜单 F1 赫尔默特后方交会

点名	东	北	高	水平
待测点1	--	--	--	--
待测点2	--	--	--	--
待测点3	--	--	--	--

测量点A 测量点B 测量点C 计算

●瞄准目标点，点击[测角]，获取角度信息，点击[完成]，回到上一个界面，点击[计算]

←

☰

🗄️

F1

赫尔默特后方交会

⌂

↔️

📁

🎯

🕒 86%

点名

+

目标高

0.0000

m

仪高

0.0000

m

ATR搜索

测角

完成

水平角 :

垂直角 :

5.7 正倒镜自动建站

●输入测站点与后视点的坐标，点击[开始]，仪器正倒镜测量后视点

←

☰

🗄️

F1

正倒镜自动建站

⌂

↔️

📁

🎯

🕒 85%

测站

-[inputPt]-

+

计算方位角:

仪高

0.0000

m

目标方位角:

目标高

0.0000

m

最大-最小:

后视

+

请照准后视!

开始

设置

六、采集

在设站后，通过数据采集程序可以进行数据采集工作

采集菜单



6.1 点测量

●点击测距键后，改变垂直角中仪器将按照测量的水平距离

及垂直角重新计算 VD 及 Z 坐标，改变水平角将根据水平距离重新计算 N、E 坐标，这时点击保存键将按照重新计算的结果进行保存

◆水平角：显示当前的水平角度值

◆垂直角：显示当前的垂直角度值

◆平距：显示测量的水平距离值

◆垂距：显示测量的垂直距离值

◆斜距：显示测量的斜距

◆点名：输入测量点的点名，每次保存后点名自动加 1

◆编码：输入或调用测量点的编码

◆连线：输入一个已知点的点名，程序将把当前点与该点连线，并在图形界面中显示，每次改变编码后，将自动显示前几个相同编码的点

◆闭合：输入一个已知点的点名，程序将把当前点与该点连线，并在图形界面中显示，每次改变编码后，将自动显示前几个相同编码的点

◆镜高：显示当前的棱镜高度

◆[测距]：开始进行测距

◆[保存]：对上一次的测量结果进行保存，如果没有测距，则只保存当前的角度值

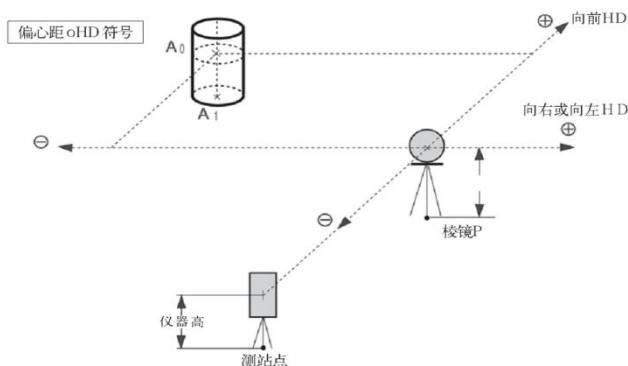
◆[测存]：测距并保存

◆{数据}：显示上一次的测量结果

◆{图形}：显示当前坐标点的图形

◆测量键：仪器侧面的实体按键起到同[测量]按钮相同的作用

6.2 距离偏差



●所列方向都是相对于测量者的视角

←

≡

数据库图标

F1

距离偏差

1

图标

图标

图标

测量

数据

图形

点名

112

镜高

1.2000

m

编码

⊕

○ 左

● 右

0.0000

m

○ 前

● 后

0.0000

m

○ 上

● 下

0.0000

m

测量

保存

测存

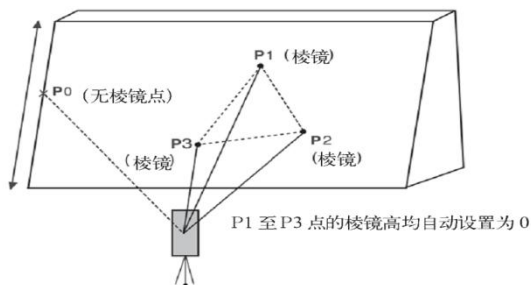
◆点名：输入待测点的点名

◆镜高：输入当前的镜高

◆编码：输入或者调用编码

- ◆[左][右]: 输入左或右偏差
- ◆[前][后]: 输入前或后偏差
- ◆[上][下]: 输入上或下偏差
- ◆[测量]: 开始进行测量
- ◆[保存]: 保存数据
- ◆[测存]: 测量并且保存
- ◆{数据}: 显示计算得到的坐标值和测量的结果值
- ◆{图形}: 显示距离偏差的图形

6.3 平面角点



●上面图中的棱镜点在无棱镜模式下就是可测点，而无棱镜点为任意点

The screenshot shows the '平面角点' (Plane Angle Point) screen. At the top, there's a navigation bar with icons for back, menu, data, F1, and a battery level indicator at 81%. Below this is a header with '测量' (Measure), '数据' (Data), and '图形' (Graphics) tabs, and a status bar showing 'CONST(0.0) -- PPM(2.3)'. The main area contains input fields for '点名' (Point Name) with value '2', '目标高' (Target Height) with value '0.0000' and unit 'm', and '编码' (Code) with a plus icon. To the right, it displays '水平角 : 152°21'09.5"' and '垂直角 : 69°53'24.6"'. Below the inputs are buttons for '图形投影NE' (Graphics Projection NE) and '保存' (Save). On the right, there are three rows of buttons labeled 'A:', 'B:', and 'C:', each with '测量' (Measure) and '查看' (View) options.

◆点名：待测点的点名

◆镜高：当前棱镜高度

◆编码：输入或者调用待测点的编码

◆完成：当前点已经完成测量

◆[重测]：对当前点进行重新测量

◆[查看]：查看当前点的测量结果

◆待测：当前点还没有进行测量

◆[测量]：对当前点进行测量

◆[保存]：对当前的计算结果点进行保存

◆水平角：当前水平角度值

◆垂直角：当前垂直角度值

◆[图形投影]：{图形}中显示图形的投影方式，可以根据具体情况不同而进行选择

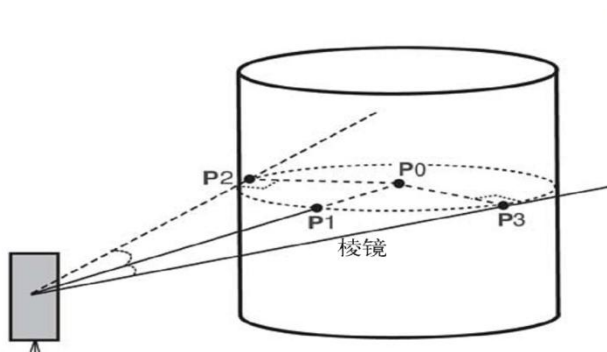
◆{数据}：当三个点都测量完成并且有效时，将显示计算得到的当前照准方向与三个点形成平面的交点坐标

◆{图形}：显示三个点和交点在某一方向的投影坐标图形

6.4 圆柱中心点

●首先直接测定圆柱面上（P1）点的距离，然后通过测定圆柱面上的（P2）和（P3）点方向角即可计算出圆柱中心的距离，方向角和坐标。

●圆柱中心的方向角等于圆柱面点（P2）和（P3）方向角的平均值



The screenshot shows the '测量' (Measurement) tab of the THINRAD application. The interface includes a top navigation bar with icons for back, menu, data, and a specific function 'F1 圆柱中心点' (Cylinder Center Point). Below the navigation bar, there are three input fields: '点名' (Point Name) with the value '112', '镜高' (Mirror Height) with the value '1.2000' and a unit 'm', and '编码' (Code). To the right of these fields are two angle readings, both showing '358°38'56.9"', and a distance reading '中心平距' (Center Horizontal Distance) with a unit 'm'. Each input field has a corresponding red button: '确定' (Confirm) for the first two, and '测距' (Measure Distance) for the third. The interface also features a '数据' (Data) tab and a '图形' (Graphics) tab.

- ◆点名：输入待测点的点名
- ◆镜高：棱镜的高度
- ◆编码：待测点编码
- ◆方向 A：照准圆柱侧边
- ◆方向 B：照准圆柱的另外一个侧边
- ◆中心：照准圆柱的中心进行测距
- ◆[确定]：已经照准，完成角度
- ◆[测角]：重新进行测角
- ◆[测距]：进行中心点的距离测量
- ◆[重测]：重新进行测距
- ◆方向水平：分别代表圆柱两边的方向值
- ◆中心平距：仪器中心到圆柱表面的水平距离值
- ◆[保存]：对测量的结果进行保存，必需要先完成两个角度

和距离的测量

◆{数据}：当测量完成后，显示计算得到的圆心坐标值和测量的结果

◆{图形}：显示圆柱中心点测量的示意图形

6.5 圆柱中心点 2

← 圆柱中心点2

测量 数据 图形 CONST(0.0) -- PPM(2.3)

点名 2 起始方向水平: 152°21'09.5" 确定

目标高 0.0000 m 终止方向水平: 152°21'09.5" 确定

编码 ⊕扫描进度信息: / 11 开始扫描

◆起始方向水平：照准圆柱侧边

◆终止方向水平：照准圆柱的另外一个侧边

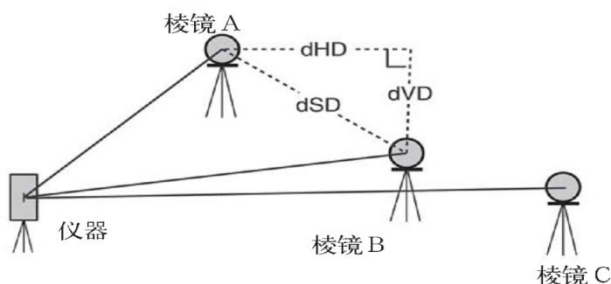
◆扫描进度信息：显示扫描的进度，总共会测 11 个点。

◆开始扫描：点击后，仪器会在起始与终止方向之间测 11 个点，测量模式须为连续测量。

6.6 对边测量

●测量两个目标棱镜之间的水平距离（dHD）、斜距（dSD）、

高差（dVD）和水平角（HR）。也可直接输入坐标值或调用坐标数据文件进行计算。



← [Menu] [Database] F1 对边测量 [Compass] 1 [Target] [Battery]

测量 数据 图形

起始点点名	+	锁定		
镜高 1.2000	m	平距	:	m
点名		高差	:	m
编码	+	斜距	:	m
测量	保存	方位	:	

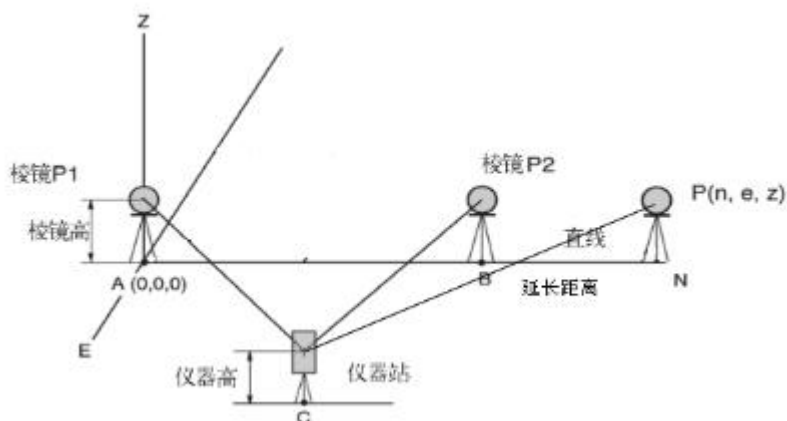
◆起始点：输入或者调用一个已知点作为起始点，默认是测站

◆镜高：棱镜的高度

- ◆平距：起始点与测量点之间的平距
- ◆高差：起始点与测量点之间的高差
- ◆斜距：起始点与测量点之间的斜距
- ◆方位：起始点到测量点的方位角
- ◆点名：输入待测点的点名
- ◆编码：待测点编码
- ◆[锁定]：锁定当前起始点，否则起始点将是上一个测量的点的坐标
- ◆[保存]：保存当前测量点的坐标
- ◆[测量]：开始进行测量

6.7 线和延长点

●通过测量两个点的坐标和输入起始—结束点的延长距离来得到待测量点的坐标



←
☰
🗄️
F1
线和延长点
📐
1
📷
🔄
🔋

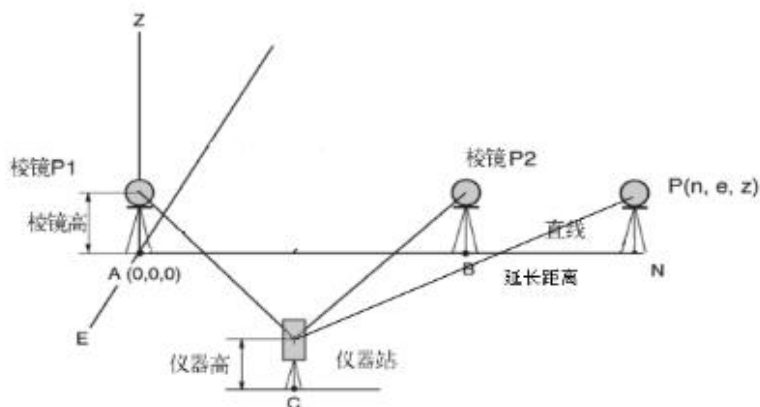
测量	数据	图形
点名 镜高 1.2000 m 编码 ⊕ 延长距离 m 正向 保存	水平角 : 358°39'01.0" 垂直角 : 4°35'42.2" 点1 : m 点2 : m	测量 查看 测量 查看

- ◆点名：待测量点的点名
- ◆镜高：棱镜的高度
- ◆编码：待测量点的编码
- ◆水平角：当前仪器的水平角度值
- ◆垂直角：当前仪器的垂直角度值

- ◆点 1：到第一个测量点的斜距
- ◆点 2：到第二个测量点的斜距
- ◆延长距离：输入延长线的距离
- ◆[测量]：测量点 1 或者点 2 的坐标
- ◆[查看]：查看测量完成点的坐标
- ◆[正向]：输入延长距离的方向
- ◆[保存]：保存延长点的坐标

6.8 线和角点测量

●通过测量两个点坐标和测站到待测点的方位角度来得到待测点的坐标



←

☰

🗄️

F1

线和角点测量

📐

1

📷

🔄

🔋

测量

数据

图形

点名

镜高
1.2000

编码

m

+

水平角 : 358°39'01.0"

垂直角 : 4°35'42.2"

点1 : m

点2 : m

方位 :

测量

查看

测量

查看

测量

保存

- ◆点名：待测量点的点名
- ◆编码：待测量点的编码
- ◆镜高：棱镜的高度
- ◆水平角：当前仪器的水平角度值
- ◆垂直角：当前仪器的垂直角度值
- ◆点 1：到第一个测量点的斜距
- ◆点 2：到第二个测量点的斜距
- ◆方位：测量得到的测站点到待测点的方位
- ◆[测量]：测量点 1 或者点 2 的坐标或者是待测点的方位
- ◆[查看]：查看测量完成点的坐标
- ◆[保存]：保存待测点的坐标

6.9 悬高测量

●测量一已知目标点，然后通过不断改变垂直角度，得到与已知目标点相同水平位置的点与已知目标点的高差



← [Menu] [Database] F1 悬高测量 [Grid] [Home] [Back] [Print] [Compass] [80%]

目标高
0.0000 m

垂直角 : 69°53'24.6"

垂距差 : m

垂角 : [测角]

平距 : m [测角&测距]

◆镜高：棱镜高

◆垂直角：当前的垂直角度

◆垂距差：测量点与目标点的高差

◆垂角：测量已知点的垂直角

◆平距：测量已知点的水平距离

◆[测角]：测量已知点的垂直角度值

◆[测距&测角]：测量已知点的水平距离和垂直角度

6.10 F1/F2

●通过盘左/盘右测量，最终得出角度值

←

☰★

🗄️

F1

F1/F2

📏

1

📷

🔄

🔋

盘左水平角: 358°39'00.3"

盘左垂直角: 4°35'55.3"

测角

结果水平角:

结果垂直角:

正倒镜

七、放样

●在放样之前要进行设站

放样界面菜单



7.1 点放样

●调用一个已知点进行放样



◆点名：放样点的点名

◆镜高：当前的棱镜高

◆[+]：调用或者新建一个放样点

◆[上点]：当前放样点的上一点，当是第一个点的时候将没有变化

◆[下点]：当前放样点的下一点，当是最后一个点时将没有变化

◆正确：当前值为正确值

◆左转、右转：仪器水平角应该向左或者向右旋转的角度

◆移近、移远：棱镜相对仪器移近或者移远的距离

◆向右、向左：棱镜向左或者向右移动的距离

◆挖方、填方：棱镜向上或者向下移动的距离

◆水平角：放样的水平角度

◆平距：放样的水平距离

◆高：放样点的高程

◆[存储]：存储前一次的测量值

◆[测量]：进行测量

◆{数据}：显示测量的结果

◆{图形}：显示放样点，测站点，测量点的图形关系

7.2 角度距离放样

●通过输入测站与待放样点间的距离、角度及高程值进行放样



- ◆镜高：当前的棱镜高
- ◆正确：当前值为正确值
- ◆左转、右转：仪器水平角应该向左或者向右旋转的角度
- ◆移近、移远：棱镜相对仪器移近或者移远的距离
- ◆向右、向左：棱镜向左或者向右移动的距离
- ◆挖方、填方：棱镜向上或者向下移动的距离
- ◆水平角：输入放样的水平角度
- ◆垂直角：输入放样的垂直角度
- ◆平距：输入放样的水平距离

- ◆高：放样点的高程
- ◆[存储]：存储前一次的测量值
- ◆[测量]：进行测量
- ◆{数据}：显示测量的结果
- ◆{图形}：显示放样点，测站点，测量点的图形关系

7.3 方向线放样

●通过输入和一个已知点的方位角、平距、高差来得到一个放样点的坐标进行放样

← 方向线放样 78%

点名 6.16 ⊕

方位角 45°00'00.0"

平距 5 m

高差 1 m

下一步

- ◆点名：输入或者调用一个点作为已知点
- ◆方位角：从已知点到待放样点的方位角
- ◆平距：待放样点与已知点的平距
- ◆高差：待放样点与已知点的高差

◆[下一步]: 完成输入, 进入下一步的放样的操作

◆[上一步]: 返回上一步中输入界面

●其他见点放样中的说明

7.4 直线点放样

●通过两个已知点, 及输入与这两个点形成的直线的三个偏差距离来计算得到待放样点的坐标

- ◆起始点：输入或者调用一个已知点作为起始点
- ◆结束点：输入或者调用一个已知点作为结束点
- ◆左、右：向左或者向右偏差的距离
- ◆前、后：向前或者向后偏差的距离
- ◆上、下：向上或者向下偏差的距离
- ◆[下一步]：根据上面的输入计算出放样点的坐标进入下一

步的放样界面

← 点放样

放样 数据 图形 CONST(0.0) - PPM(2.3)

目标高 0.0000 m

上一步 存储

指向 测量

右转 :	166°17'45.7"	水平角 :	315°00'00.0"
远近 :	m	平距 :	1.4142m
左右 :	m	高 :	1.0000m
填挖 :	m		

- ◆[上一步]：返回上一步中输入界面
- 其他见点放样中的说明

7.5 直线线放样

←

☰

🗨

F1

直线线放样

☰

🏠

↔

📄

🔄

📶

73%

放样

数据

图形

CONST(0.0) -- PPM(2.3)

偏距	:	0.0122m	点名	
长度	:	-3.3099m	目标高	0.0000 m
高低	:	1.6712m	编码	
斜距	:	4.2187m		+
水平角	:	148°42'14.2"	测量	保存
垂直角	:	66°39'46.0"		

八、工程



◆[+]: 新建工程

◆右上角功能键可进行新建、删除；长按工程文件可进行查看属性及删除功能

九、计算

通过计算程序通用计算和测量计算，并可对计算的结果进行保存

计算程序菜单



9.1 坐标正算

●根据一已知点和从这个点的方位角和距离计算待求点的坐标

坐标正算

正算 图形

起始角 0°00'00.0"

起始点 +

转角 0°00'00.0"

平距 m

高差 m

计算结果

东 : m

北 : m

高 : m

保存 计算

◆起始点：输入一个已知点的点名

◆[+]：调用一个已知点

◆起始角：从已知点出发的已知角度

◆转角：从起始角开始向右旋转的角度

◆平距：从起始点到待求点的水平距离

◆高差：起始点与待求点之间的高差

◆[保存]：对计算结果进行保存，首先要进行有效的计算

◆[计算]：根据已知数据计算出结果坐标，显示在“计算结果区域”。

9.2 坐标反算

●计算两个已知点之间的关系

坐标反算

反算 图形

起始点 (+)

结束点 (+)

平距 : m 坡度 :

斜距 : m 角度 :

高差 : m

计算

- ◆起始点：输入起始点的点名
- ◆结束点：输入结束点的点名
- ◆[+]：调用或者输入一个已知点的信息
- ◆平距：两点之间的水平距离
- ◆斜距：两点之间的倾斜距离
- ◆高差：两点之间的高差
- ◆坡度：显示两点之间的坡度
- ◆角度：两点之间的方位角
- ◆[计算]：开始进行计算

9.3 面积周长

●根据已知点数据计算面积



- ◆列表内显示已经添加的坐标点的数据
- ◆[添加]或者[插入]: 选择添加点在列表中的位置
- ◆[+]: 添加一个点数据到列表
- ◆[删除]: 删除选定的列表中的点数据
- ◆[计算]: 根据当前已知点中的数据计算面积
- ◆{结果}: 显示上次的计算结果
- 显示上次计算面积的结果



◆{图形}：显示面积的图形

9.4 点线反算

●根据起点与终点形成一条直线，从偏置点向这条直线做垂线，计算结果为起点到垂足的水平距离和偏置点与垂足的水平距离。



◆起点 P1：输入或者调用起点的坐标值

- ◆终点 P2：输入或者调用终点的坐标值
- ◆偏置点 P3：输入或者调用偏置点的坐标值
- ◆[计算]：输入前三个已知点后进行计算
- 显示点线反算计算结果

点线反算

反算 结果 图形

东 : m

北 : m

高 : m

点名

编码 +

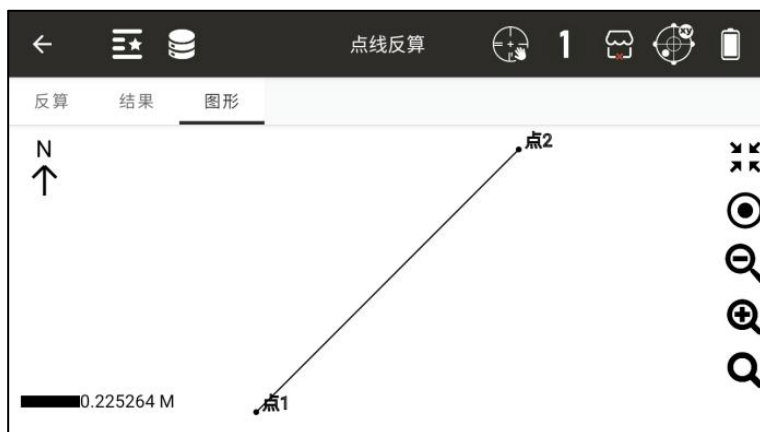
P1到P4(平距): m

P3到P4(平距): m

保存

- ◆[保存]：保存垂足的坐标

- 显示点线反算图形



9.5 两点计算交点

根据两个起点，和从这两个起点到交点的角度或者距离值来计算交点的坐标。

●根据两个距离值来计算交点

◆[距离]：在角度和距离值之间切换，显示当前的计算状态为距离

◆[计算]：计算交点坐标

●根据两个方位角来计算交点坐标



◆[方位角]: 从起点到交点的方位角

●根据一个距离值和一个方位角来计算交点坐标



●计算的交点结果坐标，将根据交点数量进行显示

东	:	m	东	:	m
北	:	m	北	:	m
高	:	m	高	:	m

点名

编码

+

保存

◆[保存]: 保存交点坐标, 第二坐标点的点名将自动累加

●交点计算的图形



9.6 四点计算交点

●根据四个点形成两条直线, 计算两条直线的交点坐标

← 菜单 数据库 四点计算交点 1 工具 设置 电池

交点 结果 图形

起点P1 +

起点P2 +

起点P3 +

终点P4 +

计算

◆起点 P1：直线上的第一点

◆终点 P2：直线上的第二点

◆起点 P3：直线上的第三点

◆终点 P4：直线上的第四点

◆[计算]：计算交点坐标

●显示交点坐标

← 菜单 数据库 四点计算交点 1 工具 设置 电池

交点 结果 图形

东 : m 点名

北 : m 编码 +

高 : m 保存

◆[保存]：保存交点坐标

●显示四点计算交点的图形



9.7 体积计算

●根据所有列表中的点形成三角网，然后以参考高程为参考面计算体积



◆参考高程：输入用于计算的参考高程，在参考高程之上为

正体积，在参考高程之下为负体积

- ◆[删除]：删除选定的列表中的点
- ◆[删除所有]：删除列表中所有的点
- ◆[计算]：根据列表中的点和参考高程计算体积
- ◆[添加所有]：添加当前项目中的所有的点，最大数量为 200

个点

- ◆[批量添加]：批量添加参与计算的点
- ◆[添加单点]：向列表中添加一个点

●体积计算结果



- ◆正体积：在参考高程面上的体积
- ◆负体积：在参考高程面下的体积
- ◆总体积：正体积与负体积之和
- 体积计算形成的三角网的图形



9.8 夹角计算

●通过调用，输入，测量等方式输入三个点，点击[计算]，会计算出 $\angle ABC$ 的内角和外加角。



←

≡

🗄

夹角计算

⌂

↔

📄

📏

🕒 70%

计算

数据

图形

A	北	:	m
	东	:	m
B	北	:	m
	东	:	m
C	北	:	m
	东	:	m
	内角	:	
	外角	:	

9.9 三点定圆

●通过输入三个点的坐标计算出圆心坐标与半径，可通过调用，输入，测量等方式输入三个点，点击[计算]

←

≡

🗄

三点定圆

⌂

↔

📄

📏

🕒 70%

计算

数据

A

+

B

+

C

+

计算

←

☰

🗄️

三点定圆

⊙

🏠

↔️

📐

🔄

70%

计算

数据

点名

编码

+

保存

北

:

m

东

:

m

高

:

m

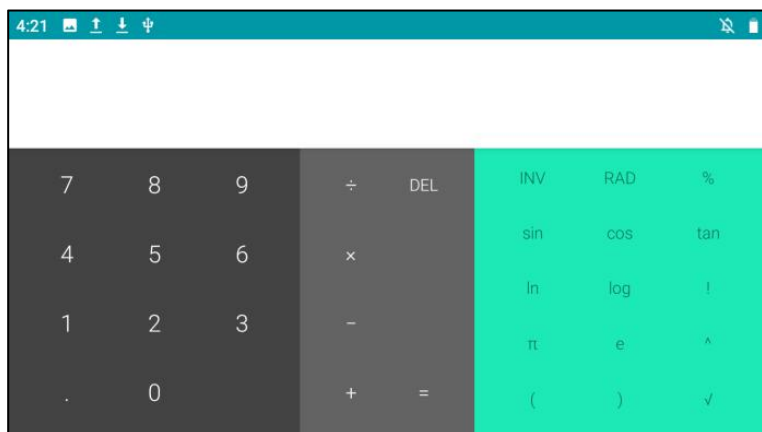
半径

:

m

9.10 计算器

●科学计算器（仅对功能键进行说明，其它功能为普通计算器通用符号）



十、程序

10.1 道路

道路程序可以以一条由直线，圆曲线或缓和曲线组成的曲线作为参考，进行测量和放样。程序根据道路设计确定的桩号和偏差来对设计点进行坐标计算和放样。

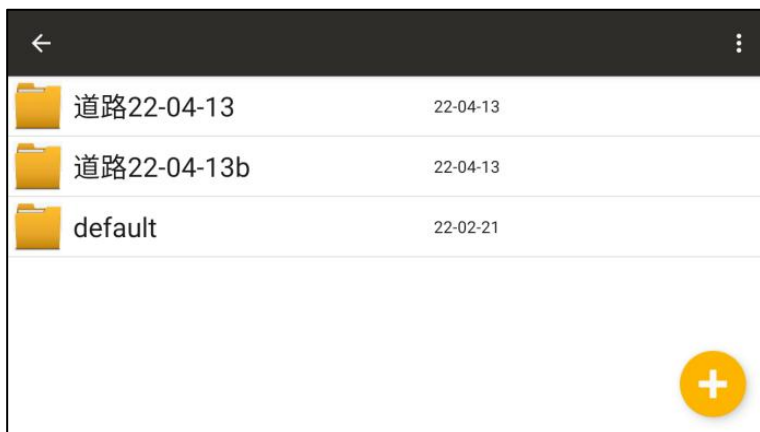
● 道路程序菜单





10.1.1 道路选择

●选择一条道路作为当前的道路，每条道路包括两部分：垂直定线和水平定线



◆[+]: 新建道路工程

◆右上角功能键可进行编辑、删除功能；长按工程文件也可进行删除

10.1.2 水平定线

数据	图形
起始点--	[起始里程]0+0.0 [N]0.0000
直线--	[长度]0.0000
圆曲线--	[半径]0.0000 [弧长]0.0000
缓和曲线--	[参数]0.0000 [起始半径] ∞

◆ {图形}：根据输入的水平定线数据形成道路的平面图形

● 水平定线包含以下元素：起始点、直线、圆曲线、缓和曲线

起始点

起始里程 m

N m

E m

取消 确定

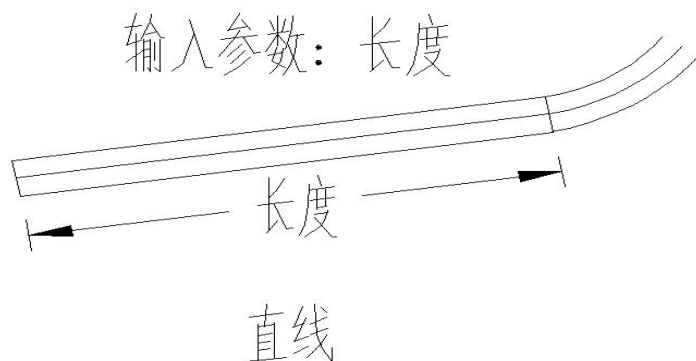
◆ 起始里程：起始点的里程

◆ N：起始点的坐标 N

◆E：起始点的坐标 E

◆方位角：起始方位角

●输入直线参数

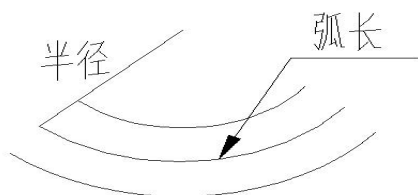


◆直线：输入直线的参数

◆长度：输入直线的长度，长度值要大于零

●输入圆曲线参数

输入参数：弧长，半径



圆弧

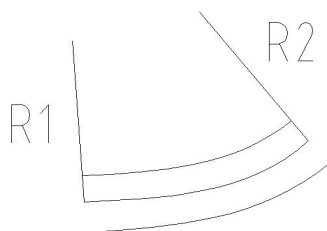


◆半径：输入圆曲线的半径，正数为右转，负数为左转

◆弧度：输入圆曲线的弧长，必须为正值

●输入缓和曲线参数

输入参数：半径R1,半径R2,曲线参数



缓和曲线

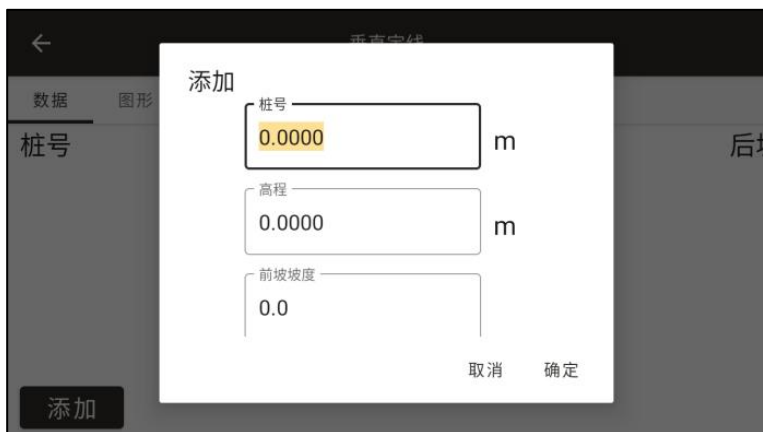


◆参数：输入缓和曲线参数 A，正数为向右转，负数为向左转

◆起始半径：输入缓和曲线的起始半径 R_s ，只能为正数，当输入半径为 ∞ 时，为方便输入，只需输入半径为 0 即可。

◆结束半径：输入缓和曲线的结束半径 R_e ，只能为正数，当输入半径为 ∞ 时，为方便输入，只需输入半径为 0 即可。

●图形中的点名按照定线数据的顺序进行编号



◆桩号：变坡点桩号

◆高程：变坡点高程

◆前坡坡度：当前点与上一点之间的坡度

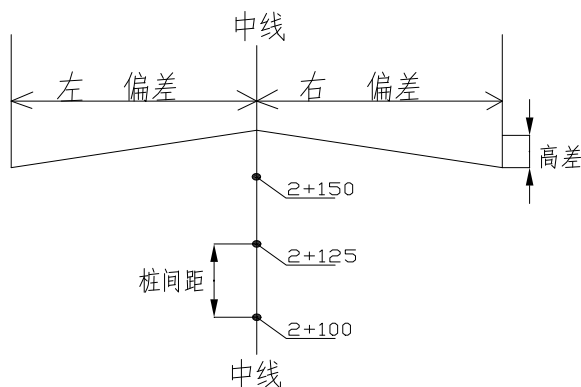
◆后坡坡度：当前点与下一点之间的坡度

◆半径：相邻两点间距离

10.1.4 道路放样

●对于道路的定线放样，必须要先定义线形。按照前几节的方法定义好水平定线数据和垂直定线数据（垂直定线数据如不需要计算填挖，可不予定义）。

●在道路放样之前要进行建站



←
道路放样
1
📏
🔄
🔋

相对于中桩偏差

起始里程

 m

☐ 左
 ☒ 右

m

步进值

 m

☐ 上
 ☒ 下

m

继续>>

- ◆起始里程：进行连续放样的起始位置
- ◆步进值：在放样时，每次增加或减少的里程值
- ◆左，右：垂直于道路，距离道路中心点的左右偏差
- ◆上，下：放样点与道路中线上的设计点的高程差值
- ◆[继续]：完成初步的设置，开始进入放样界面



- ◆桩号：当前放样点的桩号
- ◆镜高：当前的棱镜高
- ◆上点：当前放样点的上一个点
- ◆下点：当前放样点的下一个点
- ◆正确：当前值为正确值
- ◆左转、右转：仪器水平角应该向左或者向右旋转的角度
- ◆移近、移远：棱镜相对仪器移近或者移远的距离
- ◆向右、向左：棱镜向左或者向右移动的距离
- ◆挖方、填方：棱镜向上或者向下移动的距离
- ◆水平角：输入放样的水平角度
- ◆平距：输入放样的水平距离
- ◆高：放样点的高程
- ◆[存储]：存储前一次的测量值
- ◆[测量]：进行测量
- ◆{数据}：显示测量的结果
- ◆{图形}：显示放样点，测站点，测量点的图形关系

10.1.5 坐标计算



●输入起始里程、结束里程、步进值和起始点名, 点击[计算], 计算成功后自动退出该页面

10.1.6 导入道路



◆数据类型：选择导入的数据类型为水平定线或垂直定线

◆[文件选择]：从系统内存中选择导入的文件

◆[导入]：导入道路

10.1.7 导出道路



◆导出位置：选择道路导出位置为内存或串口或 U 盘

◆数据类型：选择导出的数据类型为水平定线或垂直定线

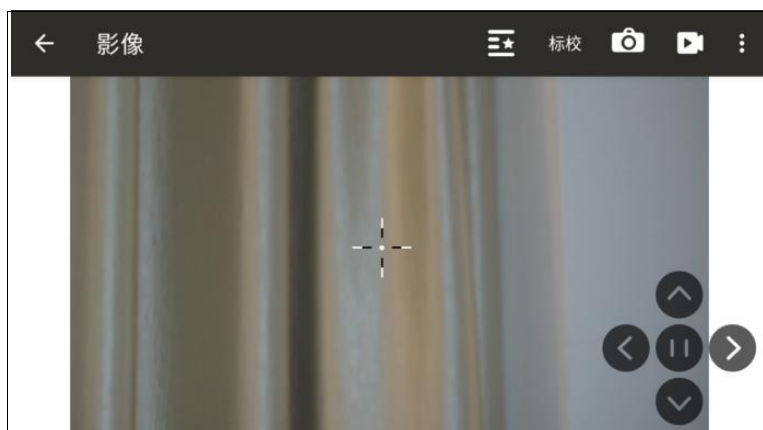
◆[导出]：导出当前工程里的道路，点击后弹出对话框，可设置导出的文件名称



◆ 点击确定后，会弹出提示是否导出成功以及导出路径



10.2 影像



- 星键：打开星键栏。
- 标校：校准准心位置。
- 截图：截取相机画面。
- 录屏：录制相机画面。
- 上：仪器向上转动。
- 下：仪器向下转动。
- 左：仪器向左转动。
- 右：仪器向右转动。
- 暂停：录仪器停止转动。

10.3 多测回测角

10.3.1 测站设置

在进行自动观测前，需要进行测站设置：

The image displays two screenshots of the THINRAD mobile application's '测站设置' (Station Settings) interface. The top screenshot shows the initial configuration options: '选择工程' (Select Project) set to 'default', '测站设置' (Station Name) set to 'S', '周期编号' (Cycle Number) set to '1,1,0m,0,0', '测距次数' (Range Count) set to 1, and '观测回数' (Observation Times) set to 1. The bottom screenshot shows additional settings: '目标重测次数' (Target Weight Count) set to 1, '超限重测次数' (Exceed Weight Count) set to 1, '低功耗时间' (Low Power Consumption Time) set to '从不' (Never), and '是否警报' (Alert) toggles for both weight and exceed counts. A '设置' (Settings) button is visible at the bottom right.

- (1) 选择工程：新建或者选择已存在的测站文件
- (2) 测站设置：显示当前测站名
- (3) 周期编号：显示或新建周期
- (4) 测距次数：每个目标点的观测次数设置
- (5) 观测回数：每个周期的观测回数设置
- (6) 目标重测次数：

测量目标如果测量不到，进行重测的次数，如果超过测量次数则进行下一个点测量，如果半个测回完成，再进行重新测量。如果测量失败根据设置弹出消息等操作。

(7) 超限重测次数：

表示某点测量超限后重测次数，限差超限后需要按照“超限重测次数”进行重测，达到重测次数仍超限再弹出提示框。

● 相关限差及超限重测次数含义如下：

① 读数互差超限后重测该测量点：

相关限差：读数互差（3 个）；

超限重测次数：代表针对单点测量次数。

② 半测回相关限差超限后重测本半个测回：

相关限差：半测回归零差、水平角 2C 限差和垂直指标差（半测回+下半测回时第一个点）；

超限重测次数：代表对本半个测回的测量次数。

③ 一测回相关相差超限后重测本测回的相关限差：

水平限差：一测回 2C 互差、一测回指标互差、测回均值互差、同方向 2C 互差；

垂直限差：测回间均值互差、同方向指标互差；

距离限差：测回均值互差。

超限重测次数：代表对本测回的测量次数。

在该模块还可以查看限差设置：水平限差、垂直限差、距离限差。

10.3.2 学习数据

在进行自动观测前，需要对观测点进行学习：

← ☰★ 🗄️ 📐 1 🔴 📍 📁				
测站设置	选择起始点 1			分组
学习数据	全选	点名	镜高	导出
自动测量	☒	1	0.000	导入
项目管理	☒	2	0.000	新增
自定义				移除
				排序
				确定

1) 分组

可以对学习点进行分组，自动观测时可观测选择的分组里的目标点。选中需要的点，点击分组按钮，弹出分组信息提示框，输入组名后即完成分组。



2) 导出

将选中的学习点导出为制定格式的数据。

导出类型：坐标数据、FMOS 数据。

导出格式：“点名, E, N, Z”、“点名, N, E, Z”，此项设置为坐标数据的导出格式。



3) 导入

可以将外部的坐标点导入学习模块中。

数据类型：坐标数据、FMOS 数据。

数据格式：“点名, E, N, Z”、“点名, N, E, Z”，此项设置为坐标数据的导出格式。

文件选择：选择制定位置的文件。

导入：将“导入位置”处的文件导入进学习数据列表中。



导入位置

数据类型: 坐标数据

数据格式: 点名, N, E, Z

文件选择

导入

4) 新增

可以通过对待学习点的测量、调用、输入进行新增。



5) 移除

将选中的点从学习数据中移除。



6) 排序

选中某个起始点，剩余数据按照与起始点的夹角从小到大的顺序进行排序：



7) 长按快捷功能

转动至：使仪器转动至被选中点的位置。

上移：被选中点上移。

下移：被选中点下移。



重测：使仪器转动至被选中点的位置并且调出测量界面供使用者重测该点。

点号	3	水平角	290°58'27.6"
目标		垂直角	81°50'40.9"
目标高	0 m	斜距	m 正倒镜 ☐
北	0.000 m		
东	0.000 m		
高程	0.000 m		

10.3.3 自动测量

根据测站设置中的设置对选择的学习点组里的目标点进行自动观测。

点击“开始”按钮则启动自动测量流程，观测方法采用“圆周方向法”。

	点号	dN(mm)	dE(mm)
测站设置			
学习数据			
自动测量			
项目管理			
自定义			

观测过程中，可以查看当前的观测状态，观测数据，还可暂

停或停止本次观测过程。



自动测量过程中会根据设置的限差开关及限差值自动进行限差判断，如下图所示：



10.3.4 项目管理

对项目数据及观测数据进行管理，包括查看、导出、对未观测到的点进行补测等。

1) 项目

查看项目信息：点击项目名可以查看项目信息，如下图所示：



新建项目：



点击“新建”，可弹出“新建工程”界面，输入完相关信息后点击“确定”则新建工程成功并将其切换为当前项目。



删除项目

长按项目名，可弹出删除框，点击“确定”即删除本项目。



2) 数据

查看数据

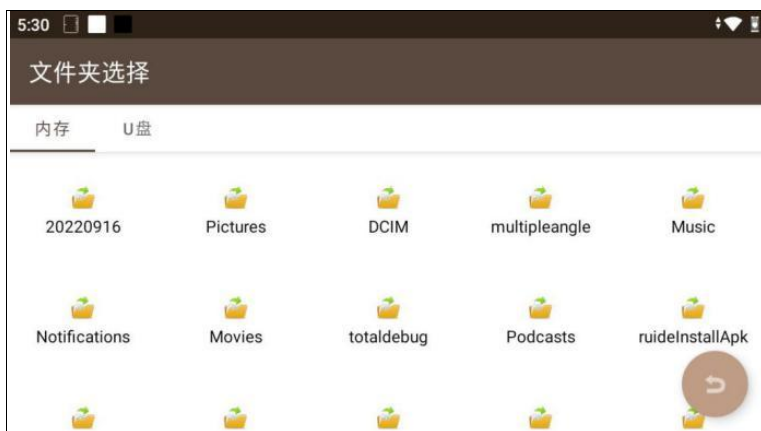
←	☰	🗄️	📍	↔️	📊	📍	📱
测站设置	项目	数据					
学习数据	测站名 S	周期 1	到 5				
自动测量	周期编号	测回编号	点号				
项目管理	2	1	1				
	2	1	2				
	2	1	1				
	3	1	1				
	3	1	2				
自定义	筛选补测点 ☐						导出

筛选补测点：打开后会显示出未测到的点

←	☰	🗄️	📍	↔️	📊	📍	📱
测站设置	项目	数据					
学习数据	测站名 S	周期 1	到 5				
自动测量	周期编号	测回编号	点号				
项目管理	3	1	1				
	3	1	2				
	3	1	1				
	3	1	1				
	3	1	2				
	3	1	1				
自定义	筛选补测点 ☒						导出



数据导出





10.3.5 自定义

1) 限差自定义

测站设置	限差自定义		目标自定义	
	名称	备注		
学习数据	默认限差	默认限差	详情	删除
自动测量	GB001	根据GB001设置	详情	删除
	GB002	根据GB002设置	详情	删除
项目管理	tolerance	tolerance	详情	删除
自定义				新增

● 水平限差设置

←

☰

🗄️

📏

↔️

🔴

📏

📱

水平限差

垂直限差

距离限差

读数互差	5	秒	☒
水平角2C限差	30	秒	☒
半测回归零差	6	秒	☒
一测回2C互差	9	秒	☒
测回均值互差	6	秒	☒

←

☰

🗄️

📏

1

🔴

📏

📱

水平限差

垂直限差

距离限差

半测回归零差	6	秒	☒
一测回2C互差	9	秒	☒
测回均值互差	6	秒	☒
同方向2C互差	6	秒	☒

选择

● 垂直限差设置

←

☰

🗄️

🔍

↔️

🔴

🔄

📱

水平限差

垂直限差

距离限差

读数互差	5	秒	☒
垂直角指标限差	30	秒	☒
一测回指标互差	12	秒	☒
测回间均值互差	9	秒	☒
同方向指标互差	9	秒	☒

←

☰

🗄️

🔍

1

🔴

🔄

📱

水平限差

垂直限差

距离限差

垂直角指标限差	30	秒	☒
一测回指标互差	12	秒	☒
测回间均值互差	9	秒	☒
同方向指标互差	9	秒	☒

选择

● 距离限差设置

←

☰

🗄️

🎯

1

🔴

🔄

📶

水平限差

垂直限差

距离限差

读数互差

mm

☒

测回均值互差

mm

☒

选择

2) 目标自定义

←

☰

🗄️

🎯

↔️

🔴

🔄

📶

测站设置	限差自定义	目标自定义		
学习数据	名称	棱镜常数		
	南方圆棱镜	-30.0	修改	删除
自动测量	无棱镜	0.0	修改	删除
项目管理	徕卡360°棱镜	-11.3	修改	删除
自定义				新增

- 修改目标常数



● 删除目标



● 新增目标

10.4 扫描

进入用户程序后，进入程序模块，点击“扫描”菜单，点击
下图右下角加号，进入扫描软件主程序。



10.4.1 新建扫描区域

在进行无合作扫描任务之前应首先进行新建扫描区域。

点击“创建扫描定义”图标，新建扫描区域。

在扫描名称输入框中输入扫描名称，在扫描方法中选择扫描方法，选中矩形区域则为矩形扫描方法，选中多边形扫描则为多边形扫描方法。



10.4.2 定义参考面

该软件的扫描参考面支持定义矩形和多边形两种方式。

1) 定义矩形参考面

选择矩形扫描区域时，需照准矩形扫描区域的对角线两点：

第一个对角点（左上）和第二个对角点（右下）。

定义矩形扫描参考面

第一个对角点 测量 水平角 垂直角

第二个对角点 测量 水平角 垂直角

下一步

请瞄准第一个对角点

水平
垂直
斜距

测量

确定

点击第一个对角点的“测量”按钮后，在测量界面点击“测

量”“确定”按钮，即完成增加矩形参考面的第一个顶点；

依次点击第二个对角点的“测量”按钮，按同样方式完成第二个顶点的增加，此时即完成矩形参考面的添加。

2) 定义多边形参考面



选择多边形扫描区域时，点击左下角“增加”按钮，依次增加多边形顶点，增加完成后对应顶点的水平角和垂直角信息显示在当前界面。

若增加的多边形顶点信息组不成多边形时会有信息提示：输入的点无法构成多边形，请重新输入。

顶点	水平角	垂直角
第1个顶点	338°07'18.3"	123°57'53.8"
第2个顶点	349°44'06.3"	123°57'53.8"
第3个顶点	331°13'27.0"	123°57'53.8"
第4个顶点	337°00'28.9"	149°58'09.3"

输入的点无法构成多边形, 请重新输入

增加 下一步

10.4.3 定义扫描间隔

完成扫描区域定义后,进入定义扫描间隔界面进行扫描间隔定义。扫描间隔分为按距离扫描和按角度扫描。

1) 距离扫描

选择“定义间隔通过: 距离”,则为按距离间隔方式进行扫描,并通过在水平间隔和垂直间隔输入框中手动输入距离间距来定义距离值,输入后点击空白处,即为完成此次输入,斜距值可通过点击右侧的“测距”按钮获得,也可以手动输入斜距值,估算点数量可在上述参数输入完成后自动显示。



定义扫描间隔

定义间隔通过: 距离

水平间隔 0.1 m

垂直间隔 0.1 m

斜距 1.3920 m

估算点: 14

测距

下一步

2) 按角度扫描

选择“定义间隔通过：角度”，则为按角度间隔方式进行扫描，并通过在水平间隔和垂直间隔输入框中手动输入角度来定义角度间隔，输入后点击空白处，即为完成此次输入，按角度间隔扫描无需测斜距。估算点数量可在上述参数输入完成后自动显示。



定义扫描间隔

定义间隔通过: 角度

水平角 0°55'00.0" m

垂直角 0°55'00.0" m

估算点: 312

下一步

10.4.4 扫描

完成扫描区域、参考面和扫描间隔的定义后,回到程序主界面,点击“开始扫描”图标,进入扫描界面,启动扫描。扫描方向为先垂直再水平转动,往复交替。

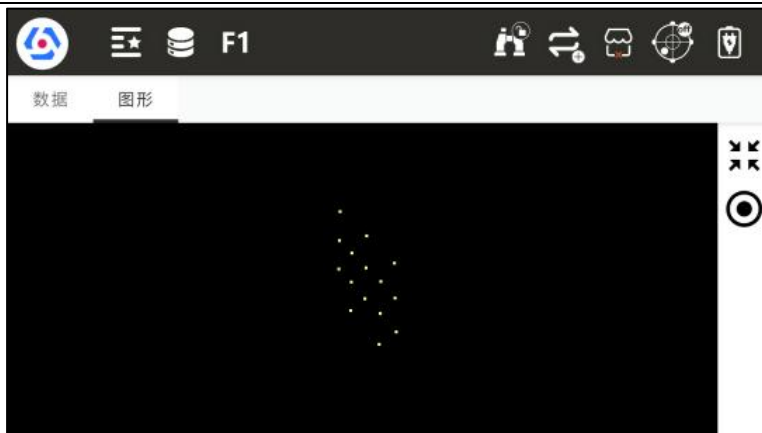
1) 数据展示

扫描过程中,数据展示界面可实时刷新当前扫描点的信息及整体扫描进度信息,当扫描完成后,会计算并显示总共扫描的时间。



2) 图形展示

图形界面可展示当前扫描作业的三维点云数据,可通过触屏对扫描获得的三维点云数据进行平移、缩放和旋转。



10.4.5 数据查看、导出与删除

扫描任务完成后，可点击对应扫描任务，进行数据的查看、导出和删除。



1) 数据查看

在当前扫描项目条目的右侧点击“...”图标，点击下拉弹出

框中的“查看”，可查看当前扫描的估算点数量、扫描成功点数及扫描面的竖直度；



2) 数据导出

在当前扫描项目条目的右侧点击“...”图标，点击下拉弹出框中的“导出”，可将扫描数据的水平角、垂直角、斜距以 Excel 文件和 dxf 格式导出至 u 盘或内存指定文件夹。若导出 dxf 格式，可导入 CloudCompare 三维点云处理软件中进行后处理，如平整度计算、竖直度计算、体积计算、平面拟合等功能。



3) 数据删除

在当前扫描项目条目的右侧点击“...”图标，点击下拉弹出框中的“删除”，可删除该扫描项目条目的所有信息。



10.5 导线测量

进入用户程序后，进入程序模块，点击“导线测量”。

10.5.1 新建导线

在测量之前应首先进行新建导线、限差设置，并提供对导线信息的编辑与删除功能。

1) 新建导线功能



进入新建导线界面，点击右下角的“+”新建一条导线，弹出“新建导线”对话框，输入导线名、作业顺序、作者、备注（导线名、作业顺序必填，作者和备注可不填），点击“确定”按钮，完成新建导线，且线路的名称和新建时间显示在界面中。

2) 限差设置功能

点击“限差设置”按钮，弹出“限差设置”对话框：



导线类型有三类可选：附和导线、闭合导线、支导线；

导线等级：三等、四等、一级、二级、三级、自定义，

当选择除“自定义”以外的导线等级时，测距中误差、测角中误差、测回数、测距相对中误差、相对闭合差会自动显示导线等级对应的限差阈值，且不可更改；

当选择“自定义”导线等级时，可自行输入测距中误差、测角中误差、测回数、测距相对中误差、相对闭合差；

点击“确定”按钮，完成限差设置。

3) 导线的编辑与删除功能

选择一条导线右侧的“...”可对该条导线进行编辑与删除。



10.5.2 手动测量

手动测量模块是在导线的每一个站点按照选择的测量顺序手动瞄准前视点、后视点进行测量。



依次输入站点名、后视点名、前视点名，按照测量顺序将仪器依次正倒镜瞄准对应的后视点/前视点，瞄准后点击“测量”按钮并点击“记录”按钮，当一个测回测量完成后，“记录”按钮变

为“进入下一测回”按钮，点击“进入下一测回”按钮进入下一测回的测量，重复上述步骤完成所有测回的测量，此时“记录”按钮变为“保存”按钮，点击“保存”后数据保存至数据库中，同时弹出误差提示对话框，显示测距中误差、测角中误差、测距相对中误差的值：



10.5.3 自动测量

自动测量模块是在学习前视、后视点的基础上自动完成所有测回的测量。

点击“测量”按钮，依次完成前视点、后视点的学习，如下图所示：



← [Menu] [Database] F2 导线23-08-30-3 [Target] 1 [Red Circle] [Compass]

请正镜测量前视点q

水平	176°14'58"
垂直	293°15'51"

[测量] [确定]

学习完成后，点击“自动测量”按钮，



← [Menu] [Database] 导线23-08-30-3 [Target] 1 [Red Circle] [Compass]

测站点

前视点 [测量] [重测]

后视点 [测量] [重测]

[PPM设置] [自动测量]

仪器会按照设定的测量顺序依次转动至对应的前/后视点，并显示该点的测回数、正倒镜、点名、水平角、垂直角和平距信息。



所有测回测量完成后，界面会弹出误差提示框，显示测距中误差、测角中误差、测距相对中误差的值。



10.5.4 数据处理

数据处理模块可以对测量的数据进行展示、导出及平差计算。

附和					
测站 全选	测回 全选	目标 全选			
序号	测站	测回	目标	盘左盘右	水平度盘读数
1	1	1	A	L	359°59'59.8"
2	1	1	2	L	85°27'06.8"
3	1	1	2	R	265°27'07.2"
4	1	1	A	R	179°59'54.6"
5	1	2	A	L	89°59'59.2"
6	1	2	2	L	175°27'06.5"
7	1	2	2	R	355°27'07.0"
导出 数据处理					

可按测站、测回、目标点对测量数据进行展示：

←

☰

★

📊

附和

🔍

1

🏠

📍

A	B	C	D	E	F	G	H		
测站	测回	目标	盘左盘右	度盘读数	2C	平均角度(平均后)	水平距离(平均后)		
1	1	A	L	359°59'59.8"	5	274°32'50.2"	6.905		
			R	179°59'54.6"					
		2	L	85°27'06.8"	0		5.216		
			R	265°27'07.2"					
	2	A	L	89°59'59.2"	2	274°32'51.2"	6.905		
			R	269°59'56.7"					
		2		2	L		175°27'06.5"	0	5.216
					R		355°27'07.0"		
2	1	1	L	359°59'59.9"	23	111°01'13.5"	5.214		
			R	179°59'36.0"					
		3	L	248°58'34.3"	0		5.612		
			R	66°58'34.5"					
	2	1	L	89°59'59.7"	-9	111°01'02.0"	5.212		
			R	270°00'09.3"					
					L		338°59'00.3"		
		导出 开始平差							

平差计算可对导线各站点的分布图、测量限差的结果、平差后各站点的坐标作展示。



附和2

图形数据 平差结果 坐标数据

名称	类型	北	东	高
A	控制点	6.550	0.000	2.633
1	控制点	0.000	0.000	0.000
2	导线点	2.054	-9.059	0.000
3	控制点	-1.535	-5.625	1.521
D	控制点	-6.392	1.141	2.634

发送 导出 退出

十一、设置

设置分为两类：第一类是和项目相关的设置，修改这些设置只会影响到当前的项目。第二类是和项目无关的设置，修改会影响到所有的项目。

●以下的说明设置当前项目的为第一类，没有说明的为第二类

●出现的[默认]键将以当前的设置保存为默认的设置，当下次建立一个新的项目时，则用当前的第一类的项目相关设置作为新建项目的参数设置

设置程序菜单





11.1 单位设置

●进行单位的设置。单位和具体的项目相关，项目不同，单位可能也不相同



◆角度单位：设置当前项目角度单位

◆距离单位：设置当前项目距离单位

◆温度单位：设置当前项目温度单位

◆气压单位：设置当前项目气压单位

11.2 角度相关设置

●进行角度相关的设置



◆分辨率：角度显示精度（仅高精度仪器）

◆垂直零位：设置当前项目垂直角度显示为天顶零或者水平零

◆倾斜补偿：设置是否开启自动补偿

11.3 距离相关设置

●设置与距离相关的参数

设置	
←	69%
单位设置	参数
角度相关设置	分辨率 0.1mm
距离相关设置	比例尺 1.00000000
坐标相关设置	高程 0.0100m
自动化相关设置	大气折光 0.20

设置	
←	69%
单位设置	T-P设置
角度相关设置	温度 -----
距离相关设置	气压 -----
坐标相关设置	湿度 -----
自动化相关设置	PPM 2.3

设置	
单位设置	模式
角度相关设置	模式选择 跟踪测量
距离相关设置	结果平均 ☐
坐标相关设置	N次测量次数 1
自动化相关设置	目标

设置	
单位设置	目标选择 无合作
角度相关设置	绝对常数(mm) null
距离相关设置	测程增强 ☐
坐标相关设置	其他
自动化相关设置	单次测量超时时间 10秒

◆分辨率：距离值显示精度（只支持高精度）

◆比例尺：设置当前项目测站位置的比例尺因子

◆高程：设置当前项目测站位置的高程

◆两差改正：设置当前项目对大气折光和地球曲率的影响进行改正的参数。

◆T-P 改正：是否开启温度气压补偿

- ◆T-P 自动：自动开启 T-P 改正
- ◆温度：设置项目温度
- ◆气压：设置项目气压
- ◆PPM：设置大气改正值
- ◆模式选择：设置测量模式
- ◆结果平均：是否对 N 次测量结果进行平差显示
- ◆N 次测量次数：设置具体的测量次数
- ◆目标选择：设置测距合作目标
- ◆常数：棱镜加常数
- ◆测程增强：是否开启测程增强模式

11.4 坐标相关设置

●设置坐标相关的参数



◆盘左右：测量的坐标值是否跟盘左或者盘右相关，设置为不相关则盘左和盘右测量的结果相同

11.5 自动化相关设置



●自动化：



◆关：关闭自动目标识别

◆ATR：启用自动目标识别

◆锁定：ATR 锁定棱镜功能，仪器随棱镜移动而移动

◆手轮控制开：勾选则启用手轮调节模式

●目标预报



目标预报

67%

预报目标位置的时间限制: 1秒

预报后未发现目标的处理方式: 启动ATR搜索

预测开关 打开

缺省 设置

在锁定模式下，当锁定时间超过【预报目标位置的时间限制】后，仪器按照【预报后未发现目标的处理方式】进行处理。

◆缺省：恢复默认设置

◆设置：保存参数

●超级搜索



◆使用超级搜索工作窗口：勾选后进入超级搜索工作窗口设置

◆水平角左：窗口左边界水平角

◆水平角右：窗口右边界水平角

◆垂直角上：窗口上边界垂直角

◆垂直角下：窗口下边界垂直角

- ◆最小距离：超级搜索最小距离设置
- ◆最大距离：超级搜索最大距离设置
- ◆确认：保存设置
- ◆新建：新建超级搜索窗口
- ◆置中：以仪器当前位置为中心，水平左右各 30° ，垂直上下各 20°

- ◆显示：仪器根据所设置窗口进行转动
- ◆逆时针搜索：勾选是否按逆时针方向转动
- ◆回扫：勾选是否回扫一定角度进行搜索
- ◆快速搜索：勾选是否启用快速搜索功能

●ATR 搜索



- ◆垂直搜索范围：编辑 ATR 垂直方向搜索范围
- ◆水平搜索范围：编辑 ATR 水平方向搜索范围

◆精确照准：打开或关闭精确照准模式

◆缺省：恢复默认设置

◆设置：保存参数

●转动精度



◆转动精度：设置转动允许最大误差

11.6 通讯设置

●设置串口通讯参数



- ◆连接设置：点击后打开串口设置程序。
- ◆波特率：设置串口通讯的波特率
- ◆数据位：设置串口通讯的数据位
- ◆检验位：设置串口通讯的检验位
- ◆停止位：设置串口通讯的停止位
- ◆协议：观星仪、COM、南方 PDA、IM 远程协议

- ◆TCPIP 连接：点击进行 TCPIP 连接
- ◆串口连接：点击进行串口连接
- ◆蓝牙连接：点击进行蓝牙连接
- ◆关于：显示版本号

11.7 校准设置

●设置校准相关的参数



The image displays two screenshots of the THINRAD calibration settings interface.

The top screenshot shows the "设置" (Settings) menu. The "校准设置" (Calibration Settings) option is highlighted in yellow. Other options visible include "加常数设置" (Offset Settings), "组合校正" (Combination Correction), "高低差校正" (Height Difference Correction), "查看校正值" (View Correction Value), "通讯设置" (Communication Settings), "辅助功能" (Accessibility), "恢复默认设置" (Restore Default Settings), and "语言" (Language).

The bottom screenshot shows the "加常数设置" (Offset Settings) dialog. It contains two input fields for offsets in millimeters (mm):

- 有棱镜加常数(mm) (Offset with prism (mm)): 0.0
- 无棱镜加常数(mm) (Offset without prism (mm)): 0.0

At the bottom of the dialog are two buttons: "设置" (Set) and "取消" (Cancel).

◆加常数设置：在有棱镜情况下测定的仪器常数 K；在无棱镜情况下测定的仪器常数 K

← F1 组合校正

测量 结果

精确瞄准近似水平方向上距离>100m的目标(盘左).

☐ 校准ATR

双轴-X : 0°01'48.0"

双轴-Y : -0°01'17.4"

垂直角 : 4°35'31.3"

水平角 : 358°38'57.8" 设置

◆组合校正：同时校正仪器的 i 角、双轴补偿、2C 和校准 ATR

← F1 高低差校正

测量 结果

精确瞄准远处高目标27°~63°或低目标117°~153°(盘左).

垂直角 : 66°38'59.9"

水平角 : 141°33'36.3"

正倒镜 设置

◆高低差校正：校正高低差

校准参数		
校准参数	当前值	日期
双轴X	-0°00'02.0"	2025-07-23 16:23:43
双轴Y	0°00'05.6"	2025-07-23 16:23:43
横轴误差	0°00'16.2"	2025-04-18 14:25:35
竖盘指标差	-0°00'26.2"	2025-07-23 16:23:42
C值	-0°00'01.1"	2025-07-23 16:23:42
ATR-X	0°00'05.9"	2025-04-16 15:35:30
ATR-Y	-0°00'37.3"	2025-04-16 15:35:30

◆查看校正值：查看各种校正的数值

11.8 辅助功能

●辅助设置选项

设置	
自动化相关设置	主题 经典
校准设置	夜照明亮度
通讯设置	ATR信号强度
辅助功能	EDM信号强度
恢复默认设置	下激光对点



◆主题：更换主题颜色，可选经典、深色、浅色



◆夜照明亮度：夜照明开关，及调整夜照明亮度。





11.9 恢复出厂设置

- 将各种参数恢复到出厂时的设置



- ◆恢复出厂设置：将各种参数恢复到出厂时的设置

11.10 语言

- 切换语言，需输入内置密码



11.11 关于

●查看软件版本信息



十二、数据

可以对当前项目中的数据进行查看、添加、删除、编辑等操作。

数据管理菜单：

数据				
坐标数据	原始数据	编码数据	数据图形	
名称	类型	编码	东	北
111	输入		0.0000	0.0000
1	输入		0.0000	0.0000
2	输入		1.0000	1.0000

12.1 原始数据

●显示原始数据列表（具体格式见附录）

数据				
坐标数据	原始数据	编码数据	数据图形	
名称	类型	编码	镜高	水平角
-[inputPt]-	测站		1.5000	0.0000
	后视		0.0000	0°00'00.0"
-[inputPt]-	测站		1.5000	0.0000
	后视		0.0000	0°00'00.0"

◆右上角功能键可进行清空数据、导入数据及导出数据功能

12.2 坐标数据

数据				
坐标数据	原始数据	编码数据	数据图形	
名称	类型	编码	东	北
111	输入		0.0000	0.0000
1	输入		0.0000	0.0000
2	输入		1.0000	1.0000

12.3 编码数据



12.4 数据图形



十三、快捷功能—★号键



13.1 PPM 设置

← PPM设置 62%

温度 25 °C

气压 1024 hPa

湿度 15 %

PPM 2.0 确定

- ◆温度：设置项目温度
- ◆气压：设置项目气压
- ◆PPM：设置大气改正值

13.2 合作目标

← 目标选择

☐ 反射板

☐ 棱镜

☒ 无合作

- ◆棱镜：设置测距合作目标为棱镜
- ◆反射板：设置测距合作目标为反射板
- ◆无合作：设置测距合作目标为其他物体

13.3 电子气泡



13.4 测量模式



◆N 次精测：设置测量次数为多次测量，并选择是否对 N 次测量结果进行平差显示

◆连续精测：进行连续的精测

◆跟踪测量：进行连续的粗测，速度稍快，精度稍低

13.5 下激光对点



13.6 导向光



13.7 超级搜索

●点击超级搜索开始进行超级搜索，相关设置见设置中自动化相关设置

13.8 自动化

●见 11.5

13.9 正倒镜

●换面功能，可在正镜与倒镜之间切换，点击后仪器自动转动到另一面

13.10 ATR 搜索

●点击 ATR 搜索开始进行搜索，相关设置见设置中自动化相

13.11 操纵杆



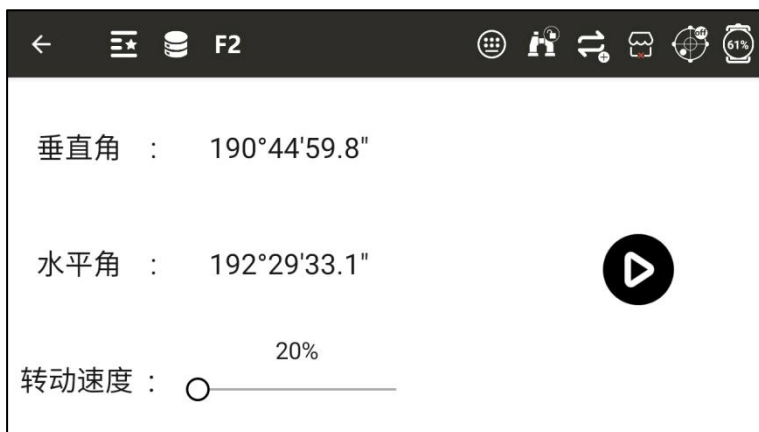
●控制仪器进行水平转动和垂直转动，共有“超低速”、“低速”、“中速”、“高速”四个档位

13.12 转动



●输入垂直角度和水平角度值，点击[开始转动]，仪器将自动转动到该指定角度

13.13 演示



十四、仪器的检校

本仪器在出厂时均经过严密的检验与校正，符合质量要求。但仪器经过长途运输或环境变化，其内部结构会受到一些影响。因此，新购买本仪器以及到测区后在作业之前均应对仪器进行本节的各项检验与校正，以确保作业成果精度。

14.1 圆水准器

检验

长水准器检校正确后，若圆水准器气泡亦居中就不必校正。

校正

若气泡不居中，用校正针或内六角扳手调整气泡下方的校正螺丝使气泡居中。校正时，应先松开气泡偏移方向对面的校正螺丝（1 或 2 个），然后拧紧偏移方向的其余校正螺丝使气泡居中。气泡居中时，三个校正螺丝的紧固力均应一致。

14.2 倾斜传感器零点误差检校

●校正双轴补偿

●首先检校长水准气泡，然后利用长水准气泡整平后，再点击置零键进行置零操作

●盘左盘右分别照准远处同一目标，依照提示进行设置

14.3 望远镜分划板

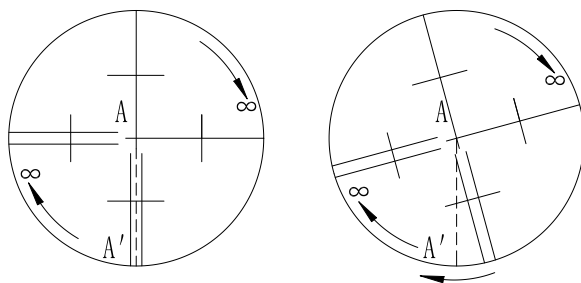
检验

1 整平仪器后在望远镜视线上选定一目标点 A，用分划板十字丝中心照准 A 并固定水平和垂直制动手轮。

2 转动望远镜垂直微动手轮，使 A 点移动至视场的边沿（A' 点）。

3 若 A 点是沿十字丝的竖丝移动，即 A' 点仍在竖丝之内的，则十字丝不倾斜不必校正。

如图，A' 点偏离竖丝中心，则十字丝倾斜，需对分划板进行校正。



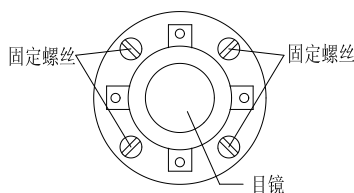
校正

1 首先取下位于望远镜目镜与调焦手轮之间的分划板座护盖，便看见四个分划板座固定螺丝（见附图）。

2 用螺丝刀均匀地旋松该四个固定螺丝，绕视准轴旋转分划板座，使 A' 点落在竖丝的位置上。

3 均匀地旋紧固定螺丝，再用上述方法检验校正结果。

4 将护盖安装回原位。



14.4 视准轴与横轴的垂直度（2C）

检验

1 距离仪器同高的远处设置目标 A，精确整平仪器并打开电源。

2 在盘左位置将望远镜照准目标 A，读取水平角

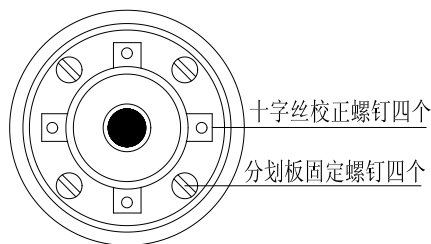
（例：水平角 $L = 10^{\circ} 13' 10''$ ）

3 松开垂直及水平制动手轮中转望远镜，旋转照准部盘右照准同一

A 点照准前应旋紧水平及垂直制动手轮并读取水平角

(例：水平角 $R = 190^{\circ} 13' 40''$)

$42C = L - (R \pm 180^{\circ}) = -30'' \geq \pm 20''$, 需校正。



校正

1 用水平微动手轮将水平角读数调整到消除 C 后的正确读数：

$$R + C = 190^{\circ} 13' 40'' - 15'' = 190^{\circ} 13' 25'' .$$

2 取下位于望远镜目镜与调焦手轮之间的分划板座护盖，调整分划板上水平左右两个十字丝校正螺丝，先松一侧后紧另一侧的螺丝，移动分划板使十字丝中心照准目标 A 。

3 重复检验步骤，校正至 $|2C| < 20''$ 符合要求为止。

4 将护盖安装回原位。

14.5 竖盘指标零点自动补偿

检验

(1) 安置和整平仪器后，使望远镜的指向和仪器中心与任一脚螺旋 X 的连线相一致，旋紧水平制动手轮。

(2) 开机后指示竖盘指标归零，旋紧垂直制动手轮，仪器显示当前望远镜指向的竖直角值。

(3) 朝一个方向慢慢转动脚螺旋 X 至 10mm 圆周距左右时，显示的竖直角由相应随着变化到消失出现“补偿超限”信息，表示仪器竖轴倾斜已大于 $4'$ ，超出竖盘补偿器的设计范围。当反向旋转脚螺旋复原时，仪器又复现竖直角在临界位置可反复试验观其变化，表示竖盘补偿器工作正常。

校正

当发现仪器补偿失灵或异常时，应送厂检修。

14.6 竖盘指标差（ i 角）和竖盘指标零点设置

在完成[倾斜传感器零点误差检校]和[望远镜分划板检校]项目后再检验本项目。

检验

1 安置整平好仪器后开机，将望远镜照准任一清晰目标 A，得竖直角盘左读数 L 。

2 转动望远镜再照准 A，得竖直角盘右读数 R 。

3 若竖直角天顶为 0° ，则 $i = (L + R - 360^\circ) / 2$ 若竖直角水平为 0° 则 $i = (L + R - 180^\circ) / 2$ 或 $(L + R - 540^\circ) / 2$ 。

4 若 $|i| \geq 10''$ 则需对竖盘指标零点重新设置。

校正：



◆[测角]：重新测量角度值

◆[设置]：完成测量

1 盘左精确照准与仪器同高的远处任一清晰稳定目标 A

2 盘右精确照准同一目标 A

3 盘左，盘右都完成测量后，将显示指标差

4 重复检验步骤重新测定指标差（ i 角）。若指标差仍不符合要求，则应检查校正（指标零点设置）的三个步骤的操作是否有误，目标照准是否准确等，按要求再重新进行设置。

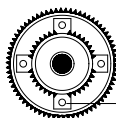
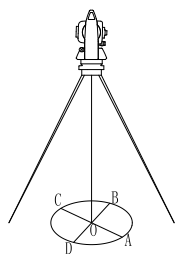
5 经反复操作仍不符合要求时，应送厂检修。

●零点设置过程中所显示的竖直角是没有经过补偿和修正的值，只供设置中进行参考不能作它用。

14.7 激光对点器

检验

- 1 将仪器安置到三脚架上，在一张白纸上画一个十字交叉并放在仪器正下方的地面上。
- 2 打开激光对点器，移动白纸使十字交叉位光斑中心。
- 3 转动脚螺旋，使对点器的光斑与十字交叉点重合。
- 4 旋转照准部，每转 90° ，观察对点器的光斑与十字交叉点的重合度。
- 5 如果照准部旋转时，激光对点器的光斑一直与十字交叉点重合，则不必校正。否则需按下述方法进行校正。



对中器校正螺丝（四个）

校正

- 1 将激光对点器护盖取下。
- 2 固定好十字交叉白纸并在纸上标记出仪器每旋转 90° 时对点器光斑落点，如图：A、B、C、D点。

3 用直线连接对角点 A C 和 B D，两直线交点为 O。

4 用内六角扳手调整对点器的四个校正螺丝，使对中器的中心标志与 O 点重合。

5 重复检验步骤 4，检查校正至符合要求。

6 将护盖安装回原位。

14.8 仪器常数 (K)

仪器常数在出厂时进行了检验，并在机内作了修正，使 $K=0$ 。仪器常数很少发生变化，但我们建议此项检验每年进行一至二次。此项检验适合在标准基线上进行，也可以按下述简便的方法进行。

检验

1 选一平坦场地在 A 点安置并整平仪器，用竖丝仔细在地面标定同一直线上间隔 50m 的 B、C 两点，并准确对中地安置反射棱镜或反射板。

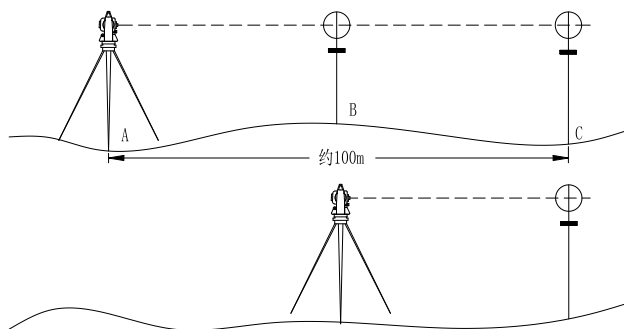
2 仪器设置了温度与气压数据后，精确测出 A B、A C 的平距。

3 在 B 点安置仪器并准确对中，精确测出 B C 的平距。

4 可以得出仪器测距常数：

$$K = AC - (AB + BC)$$

K 应接近等于 0，若 $|K| > 5\text{ mm}$ 应送标准基线场进行严格的检验，然后依据检验值进行校正。



←
加常数设置
🗑️

有棱镜加常数(mm)

无棱镜加常数(mm)

设置

取消

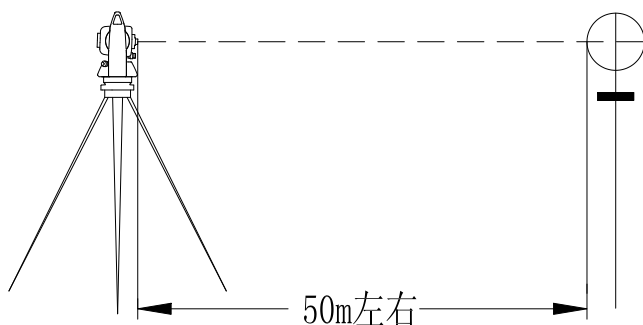
- ◆有棱镜加常数：在有棱镜情况下测定的仪器常数 K
 - ◆无棱镜加常数：在无棱镜情况下测定的仪器常数 K
- 校正

经严格检验证实仪器常数 K 不接近于 0 已发生变化, 用户如果须进行校正, 将仪器加常数按综合常数 K 值进行设置

●应使用仪器的竖丝进行定向, 严格使 A 、 B 、 C 三点在同一直线上。B 点地面要有牢固清晰的对中标记。

●B 点棱镜中心与仪器中心是否重合一致, 是保证检测精度的重要环节, 因此, 最好在 B 点用三脚架和两者能通用的基座, 如用三爪式棱镜连接器及基座互换时, 三脚架和基座保持固定不动, 仅换棱镜和仪器的基座以上部分, 可减少不重合误差。

14.9 视准轴与发射电光轴的重合度



检验

1 在距仪器 50 米处安置反射棱镜。

2 用望远镜十字丝精确照准反射棱镜中心。

3 打开电源进入测距模式按[测量]键进行距离测量,左右旋转水平微动手轮,上下旋转垂直微动手轮,进行电照准,通过测距光路畅通信息闪亮的左右和上下的区间,找到测距的发射电光轴的中心。

4 检查望远镜十字丝中心与发射电光轴照准中心是否重合,如基本重合即可认为合格。

校正

如望远镜十字丝中心与发射电光轴中心偏差很大,则须送专业修理部门校正。

14.10 基座脚螺旋

如果脚螺旋出现松动现象,可以调整基座上脚螺旋调整用的2个校正螺丝,拧紧螺丝到合适的压紧力度为止。

14.11 反射棱镜有关组合件

1 反射棱镜基座连接器

基座连接器上的长水准器和光学对中器是否正确应进行检验,其检校方法见 14.1 和 14.8 的说明。

2 对中杆垂直

如 14.8 图所示,在C点划“+”字,对中杆下尖立于C整个

检验不要移动，两支脚 e 和 f 分别支于十字线上的 E 和 F，调整 e, f 的长度使对中杆圆水准器气泡居中。

在十字线上不远的 A 点安置置平仪器，用十字丝中心照准 C 点脚尖固定水平制动手轮，上仰望远镜使对中杆上部 D 在水平丝附近，指挥对中杆仅伸缩支脚 e，使 D 左右移动至照准十字丝中心。此时，C、D 两点均应在十字丝中心线上。

将仪器安置到另一十字线上的 B 点，用同样的方法此时，仅伸缩支脚 f 令对中杆的 D 点重合到 C 点的十字丝中心线上。

经过仪器在 A B 两点的校准，对中杆已垂直，若此时杆上的园水准器的气泡偏离中心，则调整园水准器下边的三个改正螺丝使气泡居中方法见 14.2 的说明。

再作一次检校，直至对中杆在两个方向上都垂直且圆气泡亦居中为止。

十五、技术指标

15.1 技术指标

望远镜	
类型	A
成像	正像
放大倍率	30×
有效孔径望远	40mm
有效孔径测距	45mm
分辨率	3"
视场角	1°30′
最短视距	1.6m

水准气泡	
类型	A
圆水准器	6′ / 2mm

补偿器	
类型	A

工作范围	$\pm 4'$
分辨率	0.1"

激光对点器	
类型	A
激光	可见 2 级红色激光
位置	仪器竖轴内
精度	在 1.5m 仪器高时与铅垂线的偏差为 $\leq$ 0.4mm
直径	在 1.5m 仪器高时为 $\leq$ 2.0mm

显示器	
类型	A
类型	LCD，图形式

输入	
类型	A
类型	电容式触摸屏，物理键盘

数据传输	
类型	A
RS232C	有
USB Type C	有
蓝牙	有

机载普通电池（Li-70）	
类型	A
电源	锂电池
电压	直流 14.4V
容量	4720mAh
工作时长	约 5 小时/块
充电时长	2.5 小时

使用环境	
类型	A
使用环境温度	-20°C~+50°C

尺寸及重量

类型	A
外形尺寸	385mm×230mm×225mm
重量	7.6kg

角度测量		
类型	A	B
分辨率	0.1"	0.1" / 1"
精度	0.5"	1"
测角方式	绝对编码	
光栅盘直径	79mm	
测角单位	360° / 400GON / 6400MIL 可选	
竖直角 0°位置	天顶 0° / 水平 0°可选	

距离测量
参数说明：测距系数：用于表示不同测距参数，参见后面配置表 注： a.浓雾，能见度约 5 公里；或强阳光强热流闪烁 b.薄雾，能见度约 20 公里；或中等阳光，轻微热流闪烁

c.阴天，无雾，能见度约 40 公里；无热流闪烁 d.测量距离值 e.柯达灰度板（白色，90%漫反射率） f.柯达灰度板（灰色，18%漫反射率） g.初次精测 h.连续精测 i.跟踪测量			
类型		A	B
单位		m/ft	
测量系统		基础频率 70-150MHz	
大气折光和地球曲率改正		输入参数自动改正，K=0.14/0.2 可选	
反射棱镜常数改正		输入参数自动改正	
分辨率		0.1mm	0.1/1mm
气象改正		输入	输入
测程	棱镜模式	a	单棱镜小于 2000m/三棱镜小于 2600m
		b	单棱镜小于 3500m/三棱镜小于 4500m
		c	单棱镜至少 4000m/三棱镜至少 5000m

	测程增强	a	单棱镜小于 3000m/三棱镜小于 3500m
		b	单棱镜小于 4500m/三棱镜小于 5000m
		c	单棱镜至少 5000m/三棱镜至少 6000m
	反射板	a	小于 700m
		b	小于 1000m
		c	至少 1200m
	无合作	e	a 小于 (测距系数*50m)
			b 小于 (测距系数*80m)
			c 至少 (测距系数*100m)
		f	a 小于 (测距系数*25m)
			b 小于 (测距系数*40m)
			c 至少 (测距系数*50m)
测量时间	棱镜	普通模式	g 小于 1.2s
			h 小于 0.7s
			i 小于 0.3s
	测程增强		g 小于 1.5s
			h 小于 0.8s
			i 小于 0.4s

	反 射 板	g	小于 1.0s		
		h	小于 0.6s		
		i	小于 0.3s		
	无 合 作	g	时间一般为 0.5-3s, 如果被测物体漫反射弱或者距离加长, 则时间增加, 最大为 10s		
		h			
		i	时间一般为 0.25-3s, 如果被测物体漫反射弱或者距离加长, 则时间增加, 最大为 10s		
测 量 精 度	棱 镜	普 通	精测	$\pm (0.8+1 \times 10^{-6} \times d)$ m	$\pm (1+1 \times 10^{-6} \times d)$ mm
			跟踪	$\pm (3+1 \times 10^{-6} \times d)$ mm	$\pm (3+1 \times 10^{-6} \times d)$ mm
		测 程 增 强	精测	$\pm (5+2 \times 10^{-6} \times d)$ mm	
			跟踪	$\pm (5+2 \times 10^{-6} \times d)$ mm	
	反 射 板	精测		$\pm (2+2 \times 10^{-6} \times d)$ mm	$\pm (3+2 \times 10^{-6} \times d)$ mm
		跟踪		$\pm (5+2 \times 10^{-6} \times d)$ mm	
		无精测		距离小于 300 米:	距离小于 300 米:

	合作 (bce 条件下)	$\pm (2+2 \times 10^{-6} \times d)$ mm	$\pm (3+2 \times 10^{-6} \times d)$ mm
		距离小于 600 米并 且大于 300 米 $\pm (5+2 \times 10^{-6} \times d)$ mm	距离小于 600 米并 且大于 300 米 $\pm (5+2 \times 10^{-6} \times d)$ mm
		距离大于 600 米: $\pm (10+2 \times 10^{-6} \times d)$ mm	距离大于 600 米: $\pm (10+2 \times 10^{-6} \times d)$ mm
	跟踪 (bce 条件下)	距离小于 500 米 ----精度为 $\pm (5+2 \times 10^{-6} \times d)$ mm 距离大于 500 米 ----精度为 $\pm (10+2 \times 10^{-6} \times d)$ mm	
测量 影响 条件	棱镜	测距光束中断, 强热流闪烁及在光束路径 上有移动物体会引起准确度指标的偏差。	
	反射板	测距光束中断, 强热流闪烁及在光束路径 上有移动物体会引起准确度指标的偏差	
	无合作	测距光束中断, 被测物体处于阳光照射 中, 强热流闪烁及在光束路径上有移动物	

		体会引起准确度指标的偏差。
伺服部分	最大加速度	180°/s ²
	最大转速	180°/s
	换面时间	≤3 秒
超级搜索部分	激光功率	P ₀ <11mw, 波长 905nm
	测程（目标：标准棱镜）	最小 1.5m 最大 300m（搜索水平零方向上的目标时，最大可达 450m）
	垂直方向视场角	≥36°
自动目标识别 AT R	激光功率	P ₀ <10mw, 波长 850nm
	测程（目标：标准棱镜）	最小 1.5m 最大 1500m

15.2 型号配置

配置 \ 型号	TS10B (0.5")	TS10B (1")
望远镜	A	A
水准气泡	A	A
补偿器	A	A
激光对点器	A	A
显示器	A	A
输入	A	A
数据传输	A	A
存储介质	A	A
机载电池	A	A
使用环境	A	A
角度测量	A	B
距离测量	A 测距系数 (10)	A 测距系数 (10)

15.3 安卓参数

存储	
ROM	32GB
RAM	3GB
基本信息	
显示屏	5.0 英寸
输入方式	触控，物理键盘
材质	玻璃
功能特性	
GPS	支持
录音	支持
主芯片 CPU	Msm8953
数据与网络	
数据传输接口	蓝牙、远距离蓝牙、WIFI、热点、USB Type C、Rs232 串口
4G	移动，联通，电信
3G/2G	移动，联通，电信

网络频率	GSM 900/1800MHz CDMA BC0 WCDMA B1/8 TDD-LTE B34/38/40/41 FDD-LTE B1/3/5/8/4
系统	
系统版本	Android9.0

十六、出错信息代码表

出错信息

错误代码	错误说明	处理措施
错误 01-06	角度测量系统出现异常	关机后再开机，如果连续出现此错误信息码，则该仪器必须送修。
错误 31-36	距离测距系统出现异常	关机后重启，如果问题继续出现则需送修。

十七、安全指南

17.1 内置测距仪（可见激光）

警告：

全站仪配备激光等级 Class3A/III a 测距仪由以下标识辨认：

在仪器正镜垂直制微动上方贴有提示标签：“3A 类激光产品”，
对面也有一张同样的标签。

该产品属于 Class3A 级激光产品，根据下列标准：

IEC60825-1:2001“激光产品的辐射安全”。

该产品属于 ClassIII a 级激光产品，根据下列标准：

FDA21CFRch.1§1040:1998（美国健康与人类服务部，联邦
规则编码）

Class3A/III a 激光产品：连续观察激光束是有害的，要避免
激光直射眼睛。在波长 400nm-700nm 能达到发射极限在 Class2/
II 的五倍以内。

警告：

连续直视激光束是有害的。

预防：

不要用眼睛盯着激光束看，也不要用来激光束指向别人。

反射光束对仪器来说都是有效测量。

警告：

当激光束照射在如棱镜、平面镜、金属表面、窗户上时，用眼睛直接观看反射光可能具有危险性。

预防：

不要盯着激光反射的地方看。在激光开关打开时（测距模式），不要在激光光路或棱镜旁边看。只能通过全站仪的望远镜观看照准棱镜。

警告：

不正确使用 Class3A 激光设备是有危险性的。

预防：

要避免造成伤害，让每个使用者都切实做好安全预防措施，必须在可能发生危害的距离内（依标准 IEC60825-1:2001）做好控制。

下面是有关标准的主要部分的解释。

Class3R 级激光产品在室外和建筑工地使用（测量、定线、

操平)。

a 只有经过相关培训和认证的人才可以安装、调试和操作此类激光设备。

b 在使用区域范围内设立相应激光警告标志。

c 要防止任何人用眼睛直视激光束或使用光学仪器观看激光束。

d 为了防止激光对人的损害，在工作路线的末端应挡住激光束，在激光束穿过限制区域（有害距离*），且有人活动时必须终止激光束。

e 激光束的通过路线必须设置在高于或低于人的视线。

f 激光产品在不用时，妥善保管存放，未经认证的人不得使用。

g 要防止激光束无意间照射如平面镜、金属表面、窗户等，特别要小心如平面镜、凹面镜的表面。

*有害距离是指从激光束起点至激光束减弱到不会对人造成伤害的最大距离。

配有 Class3R/III a 激光器的内置测距仪产品，有害距离是 1000m (3300ft)，在此距离以外，激光强度减弱到 Class1（眼睛直观光束不会造成伤害）。

17.2 激光对中器

安装在仪器里的激光对中器，从仪器底部发射出一束可见的红色激光。

本产品是 Class2/II 产品，

Class2 级激光类产品，依据下列标准：

IEC60825-1:1993 “激光产品的辐射安全”。

EN60825-1:1994+A II:1996 “激光产品的辐射安全”。

Class II 级激光类产品，依据下列标准：

FDA21CFRch. 1 § 1040:1998（美国健康与人类服务部，联邦规则编码）

Class2/II 级激光产品：

不要眼睛盯住激光束或把激光束直接指向别人。应防止激光束或强烈的反射光射入眼睛里，以免造成伤害。

十八、装箱清单

序号	名称	数量	备注
1	全站仪主机	1	
2	充电器	1	
3	电池（Li-70）	2	
4	操作手册	1	
5	包装箱	1	
6	背包带（1 副）	1	
7	合格证	1	
8	干燥剂	1	
9	CA 双能速传线	1	
10	CC 稳联快充线	1	

附录 A 数据格式

原始数据

JOB	项目名，项目描述
DATE	日期，时间
NAME	项目创建人姓名
INST	仪器标识
UNITS	米/英尺，度/哥恩
SCALE	格网因子，比例尺，海拔高
ATMOS	温度，气压
STN	测站号，仪器高，测站编码
XYZ	X（东坐标），Y（北坐标），Z（高程）
BKB	点号，后视，方位角
SS	点号，目标高，点编码
HV	水平角，垂直角
SD	水平角，垂直角，斜距
HD	水平角，平距，高差
OFFSET	径向偏差，切向偏差，铅垂偏差，
NOTE	注释

坐标数据

向计算机传送的坐标格式有以下几种

- 1) 点名, N, E, Z, 编码
- 2) 点名, E, N, Z, 编码
- 3) 点名, 编码, N, E, Z
- 4) 点名, 编码, E, N, Z

编码数据

- 1) 编码名

道路

- 1) 水平定线

Name	道路名称
Start	桩号, N (北坐标), E (东坐标), 起始方位角
Line	直线长度
Arc	圆半径, 圆弧长
Spiral	参数, 起始半径, 结束半径

- 2) 垂直定线

Gcp	里程, 高程, 长度
-----	------------

DXF 文件

格式参考标准 R12

- 1) 相同编码的点将在同一层
- 2) 所有线在同一层
- 3) 没有编码的点将同在默认层

本操作手册如遇与仪器操作不同，请与厂方联系，恕不另行通知。

本产品执行标准：

GB/T27663-2011 全站仪

JJG100-2003 全站型电子速测仪

型式批准证书：



关键零部件：

发光管，接收管，温补，补偿器，轴系，绝对码盘

生产商：

常州市新瑞得仪器有限公司

地址：

常州市青龙路 11 号（白家桥北堍）