

원맨 시스템 Manual TOPLAYOUT



서울시 종로구 인사동7길 12 (백상B/D 별관9층) Tel: 02)739-6670~5 Fax: 02)739-6676 http://www.level.co.kr level@level.co.kr

목 차		
	3n	
가 전만에—ㅁㅣㅇㅂ 이 사요즈비	Sp An	
2. 지승군의 2. Topleyout 사해하기	4p Sp	
3. TOPLAYOUL 글 영 이기 제 시그자어 마드기	Sp	
4. 연규학급 한글기 토 기계세팅 (조비)	oh	
3. 기계세경(군미) 6. 기계세팅(호바교칭)	op 10p	
0. 기계세랑 (우랑파와) ㅋ 기계세팅 (기계저 ㅎ시)	12p 20n	
7. 기계세공 (기계점-우지) o 지고이려 (지저이려)	20p	
8. 좌표합덕(직접합덕) 0. 지표이려 (에세코이 브라이기)	24p	
9. 파고급덕 (핵결파할 풀니포기)	Zop	
10. 국결 (데이야굿) 44 허하초저 (지표초저)	33p	
11. 연왕국성 (좌표국성) 40. 초전자표 파이츠런 (00)/	39p	
12. 특성좌표 파일물덕 (USV)	4тр	

1. 원맨 시스템 구성품





1 본체
 2 삼각대
 3 360도 프리즘
 4 폴대 & 바이포드
 5 태블릿 또는 스마트폰

㈜우주 측 기 02-739-6670

전원을 켜면 자동으로 수평 레벨링 시작





3. TOPLAYOUT 실행하기





Ver.3.0.3

테블릿 혹은 스마트폰에서

TopLayout 실행

4. 신규작업 만들기





Ver.3.0.3

4. 신규작업 만들기

TopLay	out	ିକ୍ 🛇 🛱
작업 선택		
신규		
마곡KCC		
2021/04/06 11:52	2	
마곡kcc최종		A
2021/04/06 11:52	2	
우 <u>주측기</u>		
20 ^{새로운 작업이름을}	을 입력.	
타 작업이름 20	<u>우주측기</u>	<mark>작업명 입</mark> 력
티 작업이름 20 홍	<u>우주측기</u> ^{확인}	<u>작업명 입</u> 력
티 20 혼 (:)	우주측기 ^{확인} 우측이 클릭 _{주의}	<u>작업명 입</u> 력 ^{취소} 주특기 ···
택 20 혼 (단)	^{확인} ^{확인} 우측이 클릭 _{주의} # 4 ⁷ 5 [%] 6 [^] 7	작업명 입력 취소 주특기 7 ⁸ 8 [*] 9 ⁽¹⁰⁾ Del
티 작업이름 20 후 (:) 1 2 [®] 3 너 지 다	위주록기 확인 우록이 클러ト 부 4 ⁷ 5 [%] 6 [^] 7 기 人 山 1	자·업·명·입·력 ···· ···· ···· ···· 7 ⁸ 8 [*] 9 ⁽¹⁾ 0 ¹⁾ Del I I
티 작업이름 20 응 (단) 1 ⁻ 2 [®] 3 나 ㅈ ㄷ □ ㄴ	우주측기 확인 우측이 클 릭, 두의 # 4 ⁷ 5 [%] 6 [^] 7 - 人 쓰 = O 르 ం 上	자·업·명·입·व २०० 주특기 *** 7 ⁸ 8 [*] 9 ⁽¹⁾ 1 1
태 작업이름 20 후 (:) 1 2 [®] 3 년 조 □ □ ∟ ↑ ㅋ ⋿	P<	T CI CI Aa Aa



5. 기계세팅 (준비)

기계 세팅 하기 전에 CP 기준점의 좌표를 미리 입력한다.



(주)우 주 측 기 02-739-6670



※ 기준점 2개 이상 입력 ('연속 입력 '에 체크를 하면 연속으로 좌표 입력 가능)

- X : X 좌표 - Y : Y 좌표 - H : Z 좌표 (레벨) (레벨값이 없다면 '0'입력)

< CP 기준점 좌표 입력 >

- 이름 : 기준점 이름

5. 기계세팅 (준비)

♀∦ 🔋 🛇 58% 🛢 오전 10:18

▶ • • ...

5. 기계세팅 (준비)

12:07 🗷 📥 🖟 TopLayout	ବି 🛇 🗎
작업이름 우주측기	
(실) 현황	「へ 레이아웃
불러오기	나보내기
(설정	Check

현황(좌표측정) 또는 레이아웃(측설)을 선택한다.

5. 기계세팅 (준비)

12:24 🖾 🖪 🍝				<u> </u>
TopLayout				
작업이름	작업이름 우주측기			
	<u>I</u>		K	
현	황		레이아웃)
	•		-	
연결할 장치 선택	l.			
최근 연결된 중 장치 이름 :LN-1	장치 연결. 50_LW000000		<mark>클릭</mark>	
새로운 장치	검색.)
		취소		

Ver.3.0.3

최근 연결된 장치 연결 - 최근에 연결된 장비로 자동 연결

새로운 장치 검색
- 블루투스 또는 WIFI 목록에서 장비모델 및
기기번호 확인 후 선택
(WIFI/PIN 비밀번호: (숫자)00+기기번호
예: 기기번호 LZ0000의 비밀번호는 00LZ0000)



- 임의 좌표 사용 (후방교회) 기준점 2점 이상이 보이는 곳 중에서 기기를 설치하기 편한곳에 설치하고 세팅이 가능





1:46 🖪 🖬 📥 \cdots		<u>ि</u> 0
주시 관측/기지 ³	점	(₽),∞
포인트 이름	CP2	
✓ 이 포인트의 높이를 계산	에 사용.	
타켓	ATP2/ATP2S [-7]	\$
타켓 높이		1.800 m
H. 각도		
수평거리		
수직높이		
상태	검색	
<mark>클릭</mark>		зфо
확인		취소

1. 기준점으로 이동하여 프리즘 설치

- 2. 타겟 높이 입력
- 3. 장비검색 아이콘 클릭



1. 회전버튼을 눌러 장비와 프리즘의 방향을 일치 (가이드 라이트의 불빛이 녹색와 빨강색이 교차되는 부분)

2. 돋보기 아이콘 클릭

3. 상태 '트래킹' 확인

(트래킹이 안되면 1~3번 반복)

4. 뒤로가기 버튼 클릭

1:27 🖪 📥 🖬		ন্থি 🖉
주시 관측/기지	점	॔ (?) ∢ (?)
포인트 이름	CP2	
✓ 이 포인트의 높이를 계신	난에 사용.	
타켓	ATP2/ATP2S [-7]	\$
타켓 높이		1.800 m
H. 각도		0° 24' 25'
수평거리		3.593 m
수직높이		0.286 m
상태	트래킹	J
		- Ali
	클릭	
확인		취소

1.	트래킹	상태	를 확	·인
2.	'확인'	버튼	클릭	



두 번째 기준점도 동일하게 세팅

1:28 🖬 📥 🖬		নি: 🛇 🛔	
く 🛄 후시 관측/기지	점	☜എംര∿	
포인트 이름	CP1		
✓ 이 포인트의 높이를 계신	안에 사용.		
타켓	ATP2/ATP2S [-7]	\$	
타켓 높이		1.800 m	
H. 각도		140° 19' 20"	
수평거리		2.651 m	
수직높이		0.290 m	
상태	트래킹		
		т	
확인		취소	
		(주)우 주 측	



기지점 포인트 선택 3.



1:29 🗭 🔺 🗟 V III TopLayout		କ୍ଟି 🛛 🛔
결과 X	552242.182 m	X좌표
Y	184602.818 m	Y좌표
н	1.611 m	Z좌표
σΧ	0.000 m	X잔차
σΥ	0.000 m	Y잔차

계산된 X,Y,Z 좌표로 세팅

X, Y 잔차 (세팅 오차)를 확인.





- 기지점 좌표 사용 (기계점 - 후시) 기준점1:기계점, 기준점2: 후시점으로 설정





- 후시점 설정 -1. 후시점에 프리즘 설치 2. '리스트 아이콘 ' 클릭 3. 포인트 리스트에서 기준점2 클릭 4. 후시 선택 확인 클릭

취소

1.44 m





1.	타겟 높이 입력
2.	프리즘시준 후 트래킹
3.	'확인' 클릭
4.	설정 완료

8. 좌표입력 (직접입력)





8. 좌표입력 (직접입력)



< 좌표 직접 입력 >

- 이름 : 점 이름 - X : X 좌표 - Y : Y 좌표 - H : Z 좌표 (레벨) (레벨값이 없다면 '0'입력)

※ ' 연속 입력 ' 에 체크를 하면 연속으로 좌표 입력 가능

	А	В	С	D	E
1	1	451967.528	192245.268	35.83	
2	2	451966.061	192244.224	35.83	
3	3	451964.228	192242.920	35.83	
4	4	451968.604	192246.954	35.83	
5	5	451967.440	192248.581	35.83	
6	6	451966.571	192249.803	35.83	
7	7	451963.407	192245.711	35.83	
8	8	451962.538	192246.933	35.83	
9	9	451962.185	192244.841	35.517	
10	10	451961.316	192246.063	35.517	
11	11	451961.532	192249.899	35.517	
12	12	451963.092	192254.692	35.517	
13	13	451962.222	192255.914	35.517	
14	14	451959.059	192251.821	35.517	
15	15	451958.189	192253.044	35.517	
16	16	451957.837	192250.952	35.517	
17	17	451956.967	192252.174	35.517	
18	18	451957.183	192256.010	35.517	
19	19	451958.560	192260.672	35.517	
20	20	451957 690	192261 894	35 517	

- 엑셀에서 좌표 작성
A열 : 측점명 또는 측점번호
B열: N좌표값
C열: E좌표값
D열: Z 좌표값

※ Z좌표가 없다면 반드시 '0' 입력



※ CSV형식으로 저장

※ 파일 저장 후, 테블릿 혹은 스마트폰으로 파일 복사. ㈜우 주 측 기 02-739-6670



Universal Surveying Instruments Co., Ltd.

서울 종로구 인사동7길 12 (백상B/D 별관9층) Tel: 02)739-6670~5 Fax: 02)739-6676 http://www.level.co.kr level@level.co.kr

작성한 CSV파일을 단말기로 복사
 내파일 또는 파일탐색기 어플 실행



POLARIS TopLayout

스마트 TopLayout_ 레벨야장 메뉴얼





- 1. CSV 파일을 길게 클릭
- 2. 화면 우측하단 '공유 '아이콘 클릭 '

				1개 선택			
	최근 파일						
	0 0 7						
	동영상						
	공유 문서					39.86 KB	
APR		대용량 파일 링크 공유로 용령 있습니다.	! 공유 하 큰 파일	실을 하루에 2	GB까지 공유할	할 수	
······	TopLayout		기 드리	이브에 저장	Nearby S	Share	
>	*	٩					
>	블루투스	삼성 클라우드 드라이브		이메일	Gma	il	
			(Գ	S		
	OneDrive	OneNote	San	nsung Flow	Skyp	e	
	().						
	Wi-Fi 다이렉트						

1. 'TopLayout' 아이콘 클릭

	12:07 🖻 📥 🗔	3:12 🖬 📥 🛤	
	작업이름 우주측기		작업이름
	4	1	
==	현황	레이아웃	
글니	<mark>╡</mark> 불러오기	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	불러올 피
	(설정	Check	

Ver.3.0.3









▶ 기기 세팅의 변화가 없는경우 최근 세팅값 사용

▶ 기기 세팅 필요한 경우 임의 좌표 사용 or 기지점 좌표 사용

Ver.3.0.3

1:29 🖿 🗖	ັ ໄດ່ 1		ন্ধি 🛇 🗎
	TopLayout		
		•	
1 ✓	X = 552326.088 m Y = 184630.627 m H = 0.000 m	1	V
2 ✓	X = 552325.086 m Y = 184631.412 m H = 0.000 m	1	V
3	X = 552322.517 m Y = 184631.099 m H = 0.000 m	1	1
4	X = 552319.949 m Y = 184630.787 m H = 0.000 m	1	1
5 ✓	X = 552316.044 m Y = 184630.312 m H = 0.000 m	1	1
6	X = 552312.140 m	<u>+</u>	A
	필터		
4	전체 선택	전체 해제	확인 근

클

전체	선택 또는
측설	할 포인트를 선택 후 '확인'





- 1. 측설 포인트를 선택하면 기기는 포인트 방향으로 회전
- 2. 기기와 일직선으로 프리즘이 위치하게 되면 프리즘 자동인식
- 3. 표시되는 방향 / 거리로 이동



※ 화면에서 포인트를 선택하여 측설



11. 현황측정 (좌표측정)





- ▶ 기기 세팅의 변화가 없는경우 최근 세팅값 사용
- ▶ 기기 세팅 필요한 경우 임의 좌표 사용 or 기지점 좌표 사용

(주)우 주 측 기 02-739-6670

Ver.3.0.3

11. 현황측정 (좌표측정)





12. 측정좌표 파일출력(CSV)



12. 측정좌표 파일출력(CSV)

이메일, 카카오톡 등 다양한 어플을 통해 파일을 내보낼 수 있습니다.

12. 측정좌표 파일출력(CSV)

	클립보드 🔽 글꼴		클립보드 🕫		글꼴	글꼴		i					
			F8	Ŧ	: ×	$\sqrt{-f_x}$							
	А	В	с	D			А	В	С	D	E		
1	1000	102.517	101.618	10		1	1000	102.507	101.553	9.494			
2	1001	97.839	96.85	9.48		2	1001	97.839	96.85	9.481			
3	ср3	102.515	101.621	9.5		3							
4	cp4	99.257	96.043	9.494		4							
5						5							
6						6							
7						7							

현황측정 포인트

측설검측 포인트