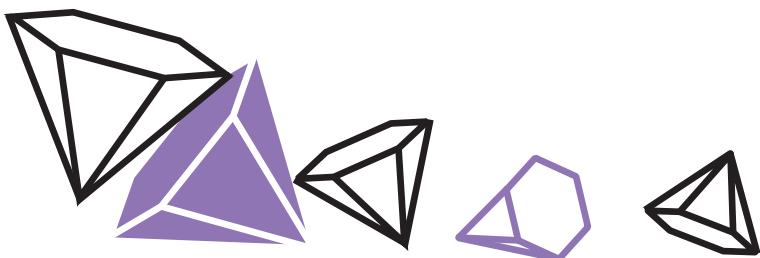




*NEW STYLE POCKET COMPUTER
FOR SURVEYING*



取扱説明書



本取扱説明書の使用条件

本取扱説明書をご使用になる前に、下記の使用条件をよくお読みください。

1. 本取扱説明書の著作権はヤマヨ測定機株式会社に帰属します。
2. 本取扱説明書の印刷・加工は、個人的な使用に関しては自由に行っていただいてかまいません。ただし、この「使用条件」の記載されたページは、印刷・加工をするときも削除しないでください。
3. 本取扱説明書の第三者への配布は、メディア代を超える請求を行わない限り自由です。ただし、再配布を許可するのはオリジナルのファイルに限定させていただきます。
4. 本取扱説明書に記載された内容の正確性に関して、ヤマヨ測定機株式会社は一切の保証を行いません。
5. 本取扱説明書の使用により、お客様に損害が発生した場合でも、ヤマヨ測定機株式会社は一切責任を負いません。

はじめに

このたびは、YAMAYO NEWスタイル測量ポケットコンピュータシリーズ『即利用BOY 1000』をお買い上げいただきまして、まことにありがとうございます。この取扱説明書をよくお読みのうえ、正しくお使いください。

ご注意

- この製品は使用誤りや静電気・電気的ノイズの影響を受けたとき、また故障や電池交換のときは、プログラムが変化・消失する場合があります。

- 重要な内容は必ずメモ帳やノートなどに控えておいてください。
- メモリー保護用電池は、5年に1回は新しい電池と交換してください。
5年以内でも電池交換メッセージが表示されたときは、速やかに新しい電池に交換してください。
- 動作用電池とメモリー保護用電池を同時に外さないでください。

- お客様または第三者がこの製品および付属品の使用誤り、使用中に生じた故障、その他の不具合またはこの製品の使用によって受けられた損害については、法令上賠償責任が認められる場合を除き、当社は一切その責任を負いませんので、あらかじめご了承ください。
- 本機は付属品を含め、改良のために予告なく変更することがあります。

もくじ

まえがき	5
1. 各部のなまえ	5
2. 本機の使いかた	6
2-1. 表示濃度の調整	6
2-2. キー入力音設定	6
2-3. 電卓としての計算のしかた	7
2-4. エラーの説明	8
2-5. 異常が発生した場合の処理について	8
3. 電池交換のしかた	8
3-1. 動作用電池の交換のしかた	10
3-2. メモリー保護用電池の交換のしかた	11
3-3. 長期間ご使用にならないときは	13
3-4. 電池使用上のご注意	13
4. おねがい	13
5. 困ったときは	14
6. プログラム計算のしかた	15
6-1. 基本操作	15
6-2. データ入力時の注意	16
6-3. 入力データの訂正	16
6-4. データ処理上の注意	16
6-5. プログラム計算の中止・強制終了	17
6-6. オートパワーオフ機能	17
仕様	141
アフターサービスについて	142
保証書（保証規定）	143

◆プログラム計算例◆

S0 1	座標管理	18
S0 1 1	座標入力	18
S0 1 2	訂正	19
S0 1 3 1	全部削除	20
S0 1 3 2	一部削除	20
S0 1 4	リスト	21
S0 2 1	結合トラバース	22
S0 2 2	閉合トラバース	28
S0 2 3	開放トラバース	32
S0 2 4	放射トラバース	32
S0 3 1	連続逆計算	37
S0 3 2	放射逆計算	37
S0 4 1	直線と直線の交点計算	39
S0 4 2	円と直線の交点計算	42
S0 4 3	円と円の交点計算	44
S0 4 4	直線の垂線計算	46
S0 5 1	座標面積計算	48
S0 5 2	ヘロン面積計算	51
S0 5 3	三斜面積計算	53
S0 5 4	放射法面積計算	54
S0 5 5	台形面積計算	56
S0 6 1	単曲線要素計算	58
S0 6 2	クロソイド要素計算	59
S0 7 1 1	単曲線設置計算 偏角法	63
S0 7 1 2	単曲線設置計算 中央縦距	64
S0 7 1 3	単曲線設置計算 長弦オフセット	65
S0 7 1 4	単曲線設置計算 接弦オフセット	66
S0 7 2 1	クロソイド設置計算 要素偏角法	67
S0 7 2 1	クロソイド設置計算 長弦オフセット	69
S0 7 2 3	クロソイド設置計算 接弦オフセット	70
S0 8 1	座標 中心・幅杭設置計算 直線	71

◆プログラム計算例◆

S0 8 2	座標 中心・幅杭設置計算 単曲線	74
S0 8 3	座標 中心・幅杭設置計算 クロソイド	77
S0 = 1	路線座標 中心・幅杭設置計算	80
S0 = 2 1	街区頂点隅切計算	85
S0 = 2 2	平行移動交点計算	88
S0 = 3 1	2辺夾角の計算	19
S0 = 3 2	2角夾辺の計算	91
S0 = 3 3	3辺の計算	92
S0 = 4 1	面積分割計算 一定点	93
S0 = 4 2	面積分割計算 平行	97
S0 = 4 3	面積分割計算 間口	100
S0 = 5 1	座標変換 2点	103
S0 = 5 2	座標変換 ヘルマート	105
S0 = 6 1	クロソイドと直線の交点計算	107
S0 = 6 2	クロソイドと円の交点計算	109
S0 = 6 3	クロソイド拡幅計算	112
S0 = 7 1	方向角 T と距離 S ⇒ 座標計算	113
S0 = 7 2	斜距離⇒水平距離計算	115
S0 = 7 3 1	水準計算	116
S0 = 7 3 2	縦断曲線計算	118
S0 = 7 4	後方交会計算(任意機械点座標計算)	120
S0 = 7 = 1 1	円中心計算 1点	122
S0 = 7 = 1 2	円中心計算 2点	124
S0 = 7 = 1 3	円中心計算 3点	126
S0 = 7 = 2 1	偏心補正計算 零方向	128
S0 = 7 = 2 2	偏心補正計算 目標測角	129
S0 = 7 = 2 3	偏心補正計算 相互偏心	131
S0 = 8 1	角度変換(度分秒令度)	133
S0 = 8 2	角度加減	135
S0 = 8 3	三角関数(SIN.COS.TAN.ASN.ACS.ATN)	137
S0 = 8 4	平方根(√)	139

まえがき

即利用BOY 1000はCASIO PD-1000に多彩な測量計算プログラムを内蔵したYAMAYOオリジナルのNEWスタイル測量ポケットコンピュータです。

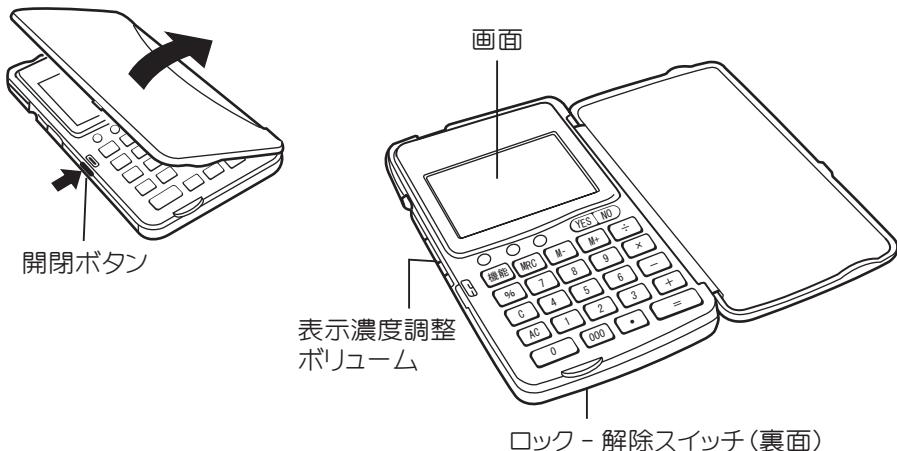
漢字、カナで表示される案内に従い、[YES]・[NO]キーと数字キーを押すだけで、知識や経験が必要な複雑な測量計算をスピーディーに処理。即利用くんシリーズで得たノウハウと最適なベースモデルとの組み合わせにより、今までにないすぐれた操作性を実現しました。

即利用BOYシリーズ

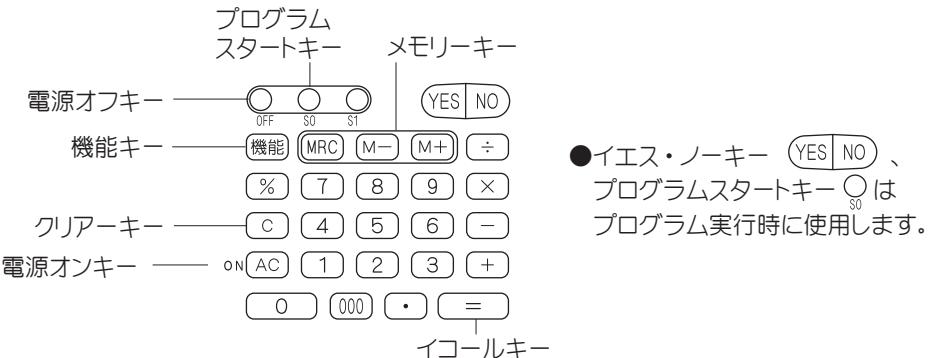
- | | |
|--------------|------------|
| 即利用BOY V 220 | ベーシックタイプ |
| 即利用BOY V 550 | オールラウンドタイプ |
| 即利用BOY 1000 | トップグレードタイプ |
| V 550専用プリンタ | 携帯性に優れた一体型 |

1・各部のなまえ

本体を開くときは、開閉ボタンを押しながら開けます。



※ロック - 解除スイッチは、メモリー保護用電池を交換する時に使います。
操作時は必ず「ロック」側にしてください。



● イエス・ノーキー (YES NO)、
プログラムスタートキー (S0) は
プログラム実行時に使用します。

2・本機の使い方

2-1. 表示濃度の調整

● 表示が見やすいように表示濃度を調整してください。

- ① ON (AC) を押して電源を入れる。
- ② 表示画面左横の表示濃度調整ボリュームで見やすくなるように調整してください。矢印の方向(下側)に回すと表示は濃く、逆方向に(上側)に回すと薄くなります。

2-2. キー入力音設定

● キーを押したときに音を鳴らせるかどうかの切り替えをおこないます。

- ① ON (AC) を押して電源を入れる。
- ② [機能] を押してから ①を押し、[キー入力音] を選ぶ。

キー入力音
ON : YES
OFF : NO

YES	…鳴る
NO	…鳴らない

注意: [機能] ②～④を押すと通信メニュー やデータチェック(本体メモリー)を表示しますが、ご使用上特に関係はございません。

オートパワーオフ機能 (AUTO POWER OFF)

電池の消耗を少なくするために、約 6 分間新たなキー操作を行わないと、自動的に電源が切れます。この場合 ON (AC) を押すと電源がONになります。

2- 3. 電卓としての計算のしかた

- 通常の電卓と同じように操作して、最大10桁の計算を行うことができます。
- 電卓機能を使うときは電源をONにして、"0."が表示されていることを確認してから計算を初めてください。

※キー操作は表示窓を確認しながら、確実に押してください。

計算例		キー操作	表示(答)
訂 正	$12 + \underline{14} \rightarrow 12 + 34 =$	$12 + 14 \text{ C} 34 =$	46.
	$7 \times \underline{4} =$	$7 \times \div 4 =$	1.75
加減乗除算	$12 \times 3 + 5 = 41$	$12 \times 3 + 5 =$	41.
	$(-24) \div 4 - 2 = -8$	$\text{AC} \text{ } \square 24 \div 4 \text{ } \square 2 =$	-8.
	(負数が最初にくる場合に限り「 $\text{AC} \text{ } \square$ 置数」と押して計算ができます。)		
定数計算	$34 + 57 = 91$	$57 + + 34 =$	91.
	$45 + 57 = 102$	$45 =$	102.
	$68 \times 25 = 1700$	$68 \times \times 25 =$	1,700.
	$68 \times 40 = 2700$	$40 =$	2,720.
定数にしたい数値を置数にした後に計算命令キーを2回押すと、"K"が点灯します。			
べき乗計算	$(4^2)^2 = 4^4 = 256$	$4 \times \times = = =$	256.
メモリ一 計 算	(累計) $25 \times 5 = 125$ $-) 84 \div 3 = 28$ $+) 68 + 17 = 85$ (計) 182	計算の前にメモリー内容を消去します。 $\text{MRC} \text{ MRC} 25 \times 5 \text{ M+}$ $84 \div 3 \text{ M-}$ $64 + 17 \text{ M+}$ MRC	-M- 125. -M- 28. -M- 85. -M- 182.
	(一時記憶) $(52 - 35) \div (14 - 3 \times 2) = 2.125$	$\text{MRC} \text{ MRC} 14 \text{ M+} 3 \times 2 \text{ M-}$ $52 \text{ } \square 35 \div \text{ MRC} =$	-M- 6. -M- 2.125
	200の10%は?	$200 \times 10 \% =$	20.
	9は36の何%	$9 \div 36 \% =$	25.
	200の10%増しは?	$200 \times 10 \% + =$	220.
割 増・割 引 計 算	500の20%引きは?	$500 \times 20 \% - =$	400.

2- 4. エラーの説明

次の場合はエラーになります。 ("E") 表示
このときは [AC] を押してエラーを解除してください。

①計算途中の数値または答えの整数部が10桁を超えたとき。

例 123456 \times 741852 $=$
E
 $\rightarrow 9.158608051$
└ 100 億の位

(概数 915億8608万510)

②除数が0の除算を行ったとき

例 5 \div 0 $=$

③割増・割引計算の結果または途中計算の整数部が10桁を超えた場合

例 9999999999 $+ 10 \%$

④メモリー数値の整数部が10桁を超えた場合

2- 5. 異常が発生した場合の処理について

[ON] を含めたすべてのキーの機能が働かなくなるなどの異常が発生したときは
使用をやめて、お買い上げの販売店、またはもよりのヤマヨ営業所にお問い合わせください。

3 ・電池交換のしかた

● 使用している電池

種類	形名	個数	用途
単4形乾電池	LR 03(AM 4) または R 03(UM -4)	2本	動作用電源
リチウム電池	CR2032	1個	メモリー保護用電源

注意：指定している電池以外は使用しないでください

● 電池寿命の目安

◆動 作 用 電 源：キー操作に対する本機の動作や、表示などに使用される
電源です。また、メモリー保護用電池を交換しているときも使用されます。

(使用温度20°Cの場合)：

• LR03(AM4)の場合・・・

「1分間演算、10分表示を繰り返したとき」で約240時間

• R03(UM-4)の場合・・・

「1分間演算、10分表示を繰り返したとき」で約130時間

◆メモリー保護用電源：動作用電源が正常に機能していれば消費されません。
動作用電池からの電源供給が途切れた場合にメモリー保
護用のために使用されます。

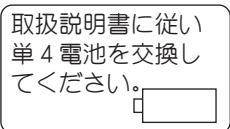
(使用温度20°Cの場合)：

- ・動作用電池が消耗したとき、すぐに動作用電池を交換した場合・・・約5年
- ・動作用電池が切れている状態で放置した場合・・・・・・・・・・・・約4年

●最初の電池は工場出荷時に組み込まれていますので、所定の連続使用時間に
満たないうちに、寿命が切れることができます。

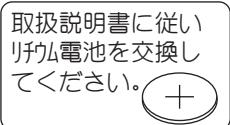
動作用電池・メモリー保護用電池が消耗すると、次のような電池交換メッセージが
点滅します

●動作用電池が消耗した場合



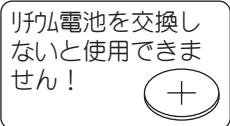
(動作用電池のみ交換してください。)

●メモリー保護用電池が消耗した場合



(メモリー保護用電池のみ交換してください)

●動作／メモリー保護用電池が消耗した場合



(動作／メモリー保護用電池ともに交換して
ください)

これらのメッセージが点滅したときは本機の使用を中止して、速やかに該当する電池を
交換してください。

動作用／メモリー保護用電池を交換せずに使用したときは、プログラムやデータを保護
するためにしばらく自動的に電源OFFになります。この場合 ON [AC] を押しても電源はON
になりません。また、本機を使用しているときに“”シンボルが点灯したときも、電池
が消耗したことを表します。上記同様に本機の試用を中止して、速やかに電池を交換して
ください。（OFF → ON [AC] と押すと電池交換メッセージが表示されますので、該当する
電池を交換してください。）

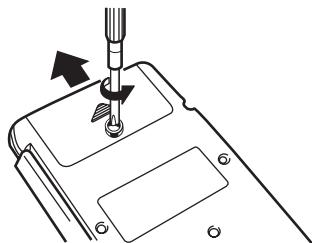
- ★電源を必ずOFFにしてから電池を交換してください。電源ONの状態で電池を交換すると、内部のプログラムやデータが消えてしまうことがあります。
- ★動作用電池とメモリー保護用電池とが両方とも消耗したり、これらを同時に取りはずすと内部のプログラムやデータが消えたり変化してしまうので、注意してください。
- ★両方の電池を交換するときは、先にメモリー保護用電池を交換してから、次に動作用電池を交換してください。

3- 1. 動作用電池の交換のしかた(電池: 単4形乾電池×2本)

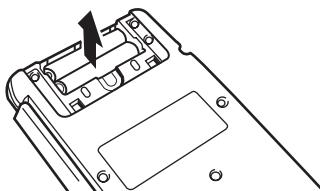
動作用電池交換時の注意

- メモリー保護用電池は絶対にはずさないでください。
- 電源を必ずOFFにしてから行ってください。電源がONの状態で電池を交換すると、プログラムやデータが消えてしまうことがあります。
- 電池は2本同時に新しい電池と交換してください。

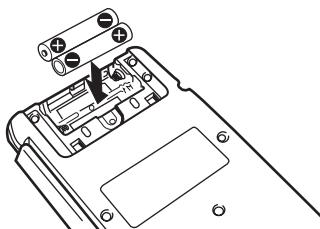
①電源をOFFにしてから、裏の電池ブタのネジをはずして、取りはずします。



②消耗した電池2本を取り出します。

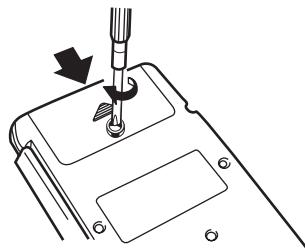


③④⑤に注意して、新しい単4形乾電池を入れます。



④電池ブタを取り付けて、ネジを止めます。

※電池ブタを取り付けないと、電源をONにすることができません。



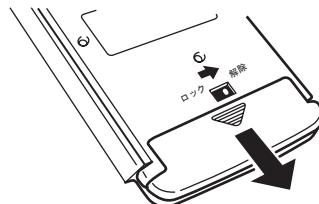
⑤電源をONにして、表示濃度を調整する。(6ページ参照)

3-2. メモリー保護用電池の交換のしかた(電池:CR2032×1個)

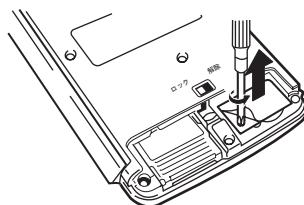
メモリー保護用電池交換時の注意

- 動作用電池は絶対にははずさないでください。
- 電源を必ずOFFにしてから行ってください。電源がONの状態で電池を交換すると、プログラムやデータが消えてしまうことがあります。
- 5年に1度は必ず電池を交換してください。電池を交換しないと内部のプログラムやデータが消えてしまいます。

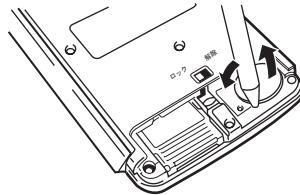
①電源をOFFにしてから、裏のロッカー解除スイッチを「解除」側にして、電池スライドブタをはずします。



②保護シールをはがした後、固定ネジをゆるめてメモリー保護用電池押さえ板を取りはずします。

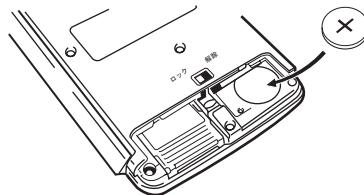


③ボールペンなど先の細いものを使って、消耗したリチウム電池を取りはずします。

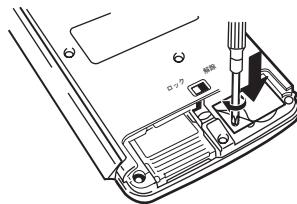


④新しいリチウム電池を入れます。

※乾いた布でよく拭いて油や汚れを取り除き、「+」側(平らな面)が上になるようにいれてください。



⑤メモリー保護用電池押さえ板を取り付けてから、固定ネジを締めた後、保護シールを張り付けます。



⑥電池スライドブタを元に戻した後、ロック解除スイッチを「ロック」側にします。

※ロック解除スイッチを「ロック」側にしないと、電源をONにできませ
ん。

通常に使用でき、メモリー保護用電池交換メッセージが表示されなくていも、5年に
1度は必ず交換してください。

3- 3. 長時間ご使用にならないときは

必ず1ヵ月に1度は電源をONにして、表示の確認を行ってください。電池交換メッセージが表示されたときは、その指示にしたがって速やかに電池を交換してください。ON [A] を押しても電源がONにならない場合は動作用電池の消耗が考えられますので、すぐに動作用電池を交換してみてください。

3- 4. 電池使用上のご注意

●電池は誤った使い方をしますと、液もれや破れつすることがありますので、次の点にご注意ください。

- ・電池のプラス "+" の向きを表示どおり正しく入れてください。
- ・新しい電池と一度使用した電池を混ぜて使用しないでください。
- ・種類の違う電池を混ぜて使用しないでください。同じ形状でも電圧の異なるものがあります。
- ・消耗した電池をそのままにしておきますと、液もれにより製品を傷めることができます。

<危険>充電や分解、ショートする恐れがあることはしないでください。また、加熱したり火の中へ投入したりしないでください。

電池は幼児の手の届かないところに保管してください。万一飲み込んだ場合には、ただちに医師と相談してください。

4 おねがい

危険！ 火中に投入しないでください。

本機や使用済みの電池を火中に投入しないでください。破裂する恐れがあり大変危険です。

- ズボンのポケットにいれたり、落としたり、強いショックを与えないでください。大きな力が加わり、壊れることがあります。
- 表示が極端に薄く、表示濃度を調整しても濃くならないときや、電池交換メッセージが表示されたときは、速やかに新しい電池と交換してください。
- 静電気が発生しやすい場所での使用は避けてください。
- 極端な温度条件化での使用や保管は避けてください。
低温では表示の対応速度が遅くなったり、点灯しなくなったり、電池寿命が短くなったりします。また、直射日光の当たる場所や、窓際または暖房器具の近くなど、極端に温度が高くなる場所には置かないでください。ケースの変色や変形、または電子回路の故障の原因になります。
- 湿気やほこりの多い場所での使用や保管は避けてください。
水が直接かかるような使用は避けるとともに、湿気やほこりにも十分ご注意ください。電子回路の故障の原因になります。
- 分解しないでください。
- ボールペンなど鋭利なものでキー操作をしないでください。
- お手入れの際は、乾いた柔らかい布をご使用ください。
汚れが特にひどい場合は、中性洗剤液に浸した布を固く絞っておふきください。なお、シンナーやベンジンなどの揮発性溶剤は使用しないでください。キーの上の文字が消えたり、ケースにシミを付けてしまう恐れがあります。

この装置は、第二種情報装置(住宅地域またはその隣接した地域において使用されるべき情報装置)で住宅地域での電波障害防止を目的とした情報処理装置等電波障害自主規制協議会(VCCI)基準に適合しております。
しかし、ラジオ、テレビジョン受信機の近くで使用すると、受信障害の原因になることがあります。取扱説明書に従って正しい取扱いをしてください。

正しい取扱いをしても、電波の状況によりラジオ、テレビジョンの受信に影響を及ぼすことがあります。そのようなときは、この製品をラジオ、テレビジョン受信機から十分に離して使用してください。

5・困ったときは

■電源がONにならない(どの方向から見ても表示が見えない)ときは
原因: ①電池の供給が途切れました。

- ②電池スライドブタのロック解除スイッチが「解除」側になっています。
- ③動作用電池の電池ブタが取り付けられていません。
- ④表示濃度が薄い状態になっています。

対処: ①消耗した電池を交換してください。

- ②電池スライドブタのロック解除スイッチを「ロック」側にしてください。
- ③動作用電池の電池ブタを取り付けてください。
- ④表示濃度調整を行ってください。

●上記の対処を行っても電源がONにならない(表示が見えない)場合は、お買い上げの販売店、またはもよりのヤマヨ営業所までお問い合わせください。

■表示が見にくくなつたときは

対処: 「画面の表示濃度を調整する」(6ページ) の方法で見やすくなるように調整してください。

■プログラムが消えてしまった

原因: ①電池交換メッセージが表示されたまま交換せずに放置していた。

- ②動作用電池とメモリー保護用電池を同時に取り外した。
- ③動作用電池が消耗しているときに、メモリー保護用電池を交換した。
- ④静電気や電気的ノイズが発生しやすい場所で使用した。
- ⑤水の中に落とした。(湿気やほこりの多い場所で使用した。)

対処: 静電気・電気的ノイズの影響を受けたとき、また故障や電池交換方法を誤ったときに、プログラムが実行できない場合は、プログラムが変化・消失しています。

◎お買い上げの販売店にプログラム再入力をご依頼ください。

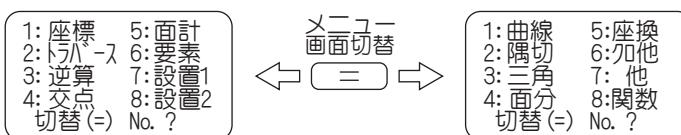
6・プログラム計算のしかた

6-1. 基本操作

①電源を入れる ON [AC]
電卓モードになります。

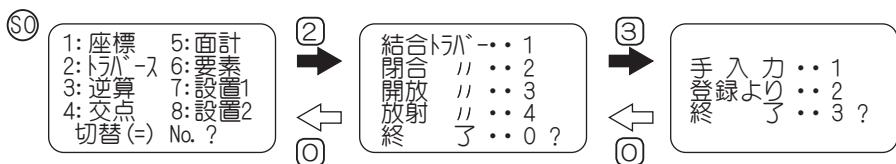


②プログラムスタートキー [S0] を押す。
「即利用BOY」を表示した後、計算メニューが表示されます。

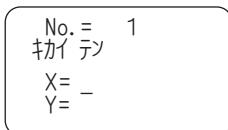


※この画面の時に ① キーを押すと①(電卓モード)へ戻ります。

③実行プログラムを選択する ① ~ ⑧
(例) [S0] [②] [③] を押し「開放トライアス」を実行。



④座標データの入力方法を選択する。 ① または ②
(例) ① を押し「手入力」を選択。



手入力 : 座標データを入力する。
(マニュアルモード)
登録より : 登録No.を指定して、座標
データを呼び出す。

⑥プログラム実行後「X=?」のように計算に必要なデータを要求してきますので、それに添ってデータを入力する度に **[=]** キーを押す。

「YES(=) / No」が表示されたときは **(YES)** (**[=]**) または **(NO)** キーで 対応してください。

データ入力が終了すると計算し、結果を表示します。次の結果を表示させる場合も入力時と同様に **[=]** キーを押すたびに表示します。

⑥プログラム計算の終了

◆プログラム実行中や演算中は電源をOFFにしないでください。

終了方法： **(機能)** キーを押し①(電卓モード) ヘ戻してから **(OFF)** キーを押す。

6- 2. データ入力時の注意

●座標データ X, Y ±999999.999 の範囲

※路線関係(座標 中心・幅杭設置計算、クロイド計算)は、
±999999.999 の範囲

●距離データ ±999.999 の範囲

※路線関係(要素設置計算、座標 中心・幅杭設置計算、クロイド計算)は、
±999.999 の範囲

●角度データ 度・分・秒を小数点形式で入力してください。

例) 123° 47' 52" → 123.4752 **[=]**

6- 3. 入力データの訂正

訂正方法： **[C]** または **[AC]** キーを押して、入力データをクリア(ご破算)にして
から正しいデータを入力。

※入力データに誤りがある場合、処理が中断される場合があります。また、処理
されたとしても結果は保証されません。

6- 4. データ処理上の注意

●端数処理 処理方法：四捨五入

単位：距離・・・1mm

角度・・・1秒

※路線関係は(距離・・・0.1mm、角度・・・0.01秒まで出力します。)

◆計算器内部では仮数(※ 1) 部13桁または15桁で計算し、出力
時に端数処理を行います。

◆面積計算では小数点以下7桁まで出力。

6- 5. プログラム計算の中断・強制終了

中断方法：計算途中で **[機能]** キーを押すと計算を中断し、電卓モードに切り替えります。

強制終了：計算途中で **[OFF]** キーを押すと電源が切れます。

6- 6. オートパワーオフ機能

- ①約6分間新たなキー操作を行わないと、自動的に電源が切れます。
- ② **[ON]** **[AC]** キーを押すと電源がONになりますが、電源OFF直前の状態へは戻らず電卓モードになります。

※ 1 仮数とは

コンピュータや電卓が数値を扱うときには「浮動小数点」形式の値が使用されます。浮動小数点は

$$(\text{仮数部}) \times (\text{基數})^{(\text{指數部})}$$

で表されます。基數には通常 10 が用いられます。仮数部は、値が 0 でない場合は

$$1 \leq \text{仮数} \leq \text{基數}$$

の範囲（正規可）とされます。

たとえば 1200.123 を浮動小数点形式で表すと

$$1.200123 \times 10^{+3}$$

となります。この場合の 1.200123 を「仮数」と呼びます。

SO 1 | 座標管理

メニュー		内 容
座標入力		座標データの入力(登録)
訂 正		登録座標データの訂正
削 除	全部削除	登録座標データの全部削除
	一部削除	登録座標データの一部削除
リ ス ト		登録座標データの出力

- 登録した座標データを各プログラム計算時に呼び出し、入力データとして使用したり、各計算で求めた計算結果(座標値)を必要に応じて追加登録することも可能です。
- 最大登録点数500点

SO 1.1 | 座標入力

- 座標データの入力。

操作例

手順	表 示	キ 一 操 作	
1	0.	⑤ ① ①	プログラムの呼び出し [座標入力]
2	No. = *** (オリ X= -) X= _ Y=	←登録No. 9134.1755 [=] 7833.6825 [=]	例) X=9134.1755, Y=7833.6825
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO)の場合はX= ?へ戻り再入力。
3	No. = *** (オリ X= -) X= _ Y=	←登録No. 9154.1755 [=] 7872.0048 [=]	例) X=9154.1755, Y=7872.0048
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO)の場合はX= ?へ戻り再入力。
4	No. = *** (オリ X= -) X= _ Y=	[-] [=] [=] [0]	登録終了。電卓モードへ戻ります。

S0 1 2 | 訂正

●登録座標データの訂正

操作例

手順	表 示	キ 一 操 作	
1	0.	⑥ ① ②	プログラムの呼び出し [訂正]
2	End No. = *** (オリ No. = 0) No. = _	←登録点数 1 [=]	例) 登録 No.1, X=9134.1755, Y=7833.6825 を X=8735.225, Y=7752.213 へと訂正 訂正する座標データの登録 No. を入力
3	No. = 1 X= 9134.1755 Y= 7833.6825 テセイ 決入 ?		登録 No. 座標X 座標Y
	YES(=) / NO ?	YES([=])	(NO) の場合は手順 2 へ戻り再入力。
4	No. = 1 X= 8735.225 Y= 7754.213	8735.225 [=] 7754.213 [=]	訂正座標X 訂正座標Y
	OK ? YES(=) / NO ?	YES([=])	(NO) の場合はX= ? へ戻り再入力。
5	End No. = *** (オリ No. = 0) No. = _	0 [=] [=] 0	訂正終了。電卓モードへ戻ります。

SO 131 全部削除

●登録座標データの全部削除

操作例

手順	表 示	キ 一 操 作	
1	0.	(S) [1] [3] [1]	プログラムの呼び出し [全部削除]
2	ゼンブ サクセスシマスカ？		
	YES(=) / NO ?	(YES) (=)	(NO) の場合は手順 3 へ。
3	座標入力… 1 〃 訂正… 2 〃 削除… 3 〃 戻り… 4 終了… 0	[0] [0]	全部削除終了。電卓モードへ戻ります。

SO 132 一部削除

●当座標データの一部削除

操作例

手順	表 示	キ 一 操 作	
1	0.	(S) [1] [3] [2]	プログラムの呼び出し [一部削除]
2	End No. = *** (オリ SNo. = 0) SNo. = _ ENo. =	←登録点数 (削除前) 2 [=] 5 [=]	削除する最初の登録 No. 削除する最後の登録 No.
	サクセスシマスカ？ YES(=) / NO ?	YES (=)	(NO) の場合は SNo.=_ へ戻り再入力。
3	End No. = *** (オリ SNo. = 0) SNo. = _ ENo. =	[0] [=] [=] [0]	一部削除終了後の登録点数を表示。 一部削除終了。電卓モードへ戻ります。

注意) 一部削除後は削除以降の登録データの登録 No. が繰り上がります。

例) 登録 No. 2, X=2, Y=2を削除した場合。

一部削除前

登録 No.	1	2	3	4
登録データ (X,Y)	(1, 1)	(2, 2)	(3, 3)	(4, 4)

...
...

一部削除後

登録 No.	1	2	3	4
登録データ (X,Y)	(1, 1)	(3, 3)	(4, 4)	...

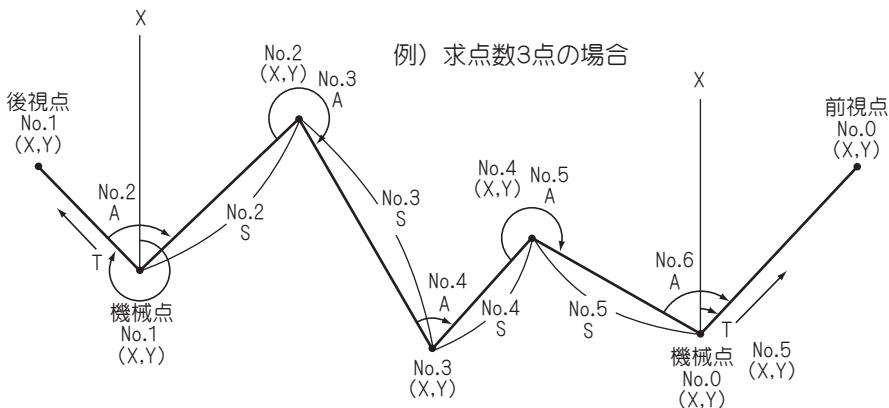
...
...

S0 1 4 | リスト

●登録座標データの出力

操作例

手順	表 示	キ 一 操 作	
1	0.	⑥①④	プログラムの呼び出し [リスト]
2	End No. = *** (オリ SNo. = 0) SNo. = _ ENo. =	←登録点数 2 [=] 3 [=]	例) 登録 No.2 ~ No.3 の登録データを出力。 最初の登録 No. 最後の登録 No.
3	No. = 2 X= 150.0000 Y= 110.0000	←登録 No.	例) 登録 No.2 に X=150, Y=110 が登録されている場合。 登録座標X 登録座標Y
	YES(=) / NO ?	YES([=])	[NO] の場合は手順5へ。
4	No. = 3 X= 120.000 Y= 130.000	←登録 No.	例) 登録 No.3 に X=120, Y=130 が登録されている場合。 登録座標X 登録座標Y
	YES(=) / NO ?	YES([=])	[NO] の場合は手順5へ。
5	End No. = *** (オリ SNo. = 0) SNo. = _ ENo. =	0 [=] [=] 0	リスト終了。電卓モードへ戻ります。



- ① 機械点 (No.1) 座標 X, Y を入力。
- ② 後視点 (No.1) 座標 X, Y を入力。この時 $X=?$ の表示に対し と入力すると $T=_-$ と表示が変わり、方向角 T の入力に切り替わります。
(機械点 No.1 から後視点 No.1 への出射方向角)

- ③ 機械点 (No.0) 座標 X, Y を入力。
- ④ 前視点 (No.0) 座標 X, Y を入力。この時 $X=?$ の表示に対し と入力すると $T=_-$ と表示が変わり、方向角 T の入力に切り替わります。
(機械点 No.0 から後視点 No.0 への出射方向角)

- ⑤ No.2 以降、順次、測点までの夾角 A、距離 S を入力。ただし、求点数は 28 点以内。
- ⑥ 入力終了の場合は機械点 No.0 から前視点 No.0 までの距離 $S=_-$ の表示に対し、
 と入力してください。

- ⑦ 处理番号を入力
計算: … へ
訂正: … へ
終了: 計算終了。

⑥ 訂正の場合

- 1) 訂正 No. を入力
機械点 No.1、後視点 No.1:
機械点 No.0、後視点 No.0:
No.2 ~ No.30: ~
- 2) 訂正座標 X, Y または、訂正夾角 A、距離 S を入力。
- 3) 訂正終了の場合は、テレセイ No.=_- の表示に対し
 と入力してください。⑤へ戻ります。

⑦ 計算の場合

- 1) 閉合差 DX、DY、精度を出力
- 1) 順次、測点の座標 X, Y、方向角 T を出力。
- 2) 座標 X, Y の登録。
- ⑤へ戻ります。

＜処理条件＞

- 1: 求点数は機械点 No.0 を含め 28 点以内。
- 2: 角度の誤差配付は均等法。
- 3: 距離の誤差配付はコンパス法。
- 4: 訂正処理において、追加・削除はできません。

操作例

手順	表 示	キ 一 操 作	
1	0.	(S0) [2] [1]	プログラムの呼び出し [結合トラバース]
2	手 入 力・・1 登録より・・2 終 了・・0 ?	[1]	手入力なので [1] を入力
3	No. = 1 キヤイ テン X=_ Y=_	510.545 [=] 320.221 [=]	機械点 (No.1) 座標 X 機械点 (No.1) 座標 Y
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO) の場合は X=_ へ戻り再入力。
4	No. = 1 コウジテン (カウカウ X = +) X=_ Y=_	526.323 [=] 308.121 [=]	後視点 (No.1) 座標 X 後視点 (No.1) 座標 Y
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO) の場合は X=_ へ戻り再入力。
5	No. = 0 キヤイ テン X=_ Y=_	508.496 [=] 372.116 [=]	機械点 (No.0) 座標 X 機械点 (No.0) 座標 Y
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO) の場合は X=_ へ戻り再入力。
6	No. = 0 セソシ テン (カウカウ X = +) X=_ Y=_	522.987 [=] 388.623 [=]	前視点 (No.0) 座標 X 前視点 (No.0) 座標 Y
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO) の場合は X=_ へ戻り再入力。
7	No. = 2 キヨウカク A=_ (カリ S= 0) キヨリ S=_	73.0515 [=] 24.101 [=]	夾角 A 距離 S
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO) の場合は A=_ へ戻り再入力。

手順	表 示	キ 一 操 作	
8	No. = 3 キヨウカク A= _ (オリ S= 0) キヨリ S=	293.4736 [=] 27.530 [=]	夾角 A 距離 S
	YES(=) / NO ?	(YES)([=])	(NO)の場合は A=_ へ戻り再入力。
9	No. = 4 キヨウカク A= _ (オリ S= 0) キヨリ S=	72.1931 [=] 12.946 [=]	夾角 A 距離 S
	YES(=) / NO ?	(YES)([=])	(NO)の場合は A=_ へ戻り再入力。
10	No. = 5 キヨウカク A= _ (オリ S= 0) キヨリ S=	254.5314 [=] 17.031 [=]	夾角 A 距離 S
	YES(=) / NO ?	(YES)([=])	(NO)の場合は A=_ へ戻り再入力。
11	No. = 6 キヨウカク A= _ (オリ S= 0) キヨリ S=	112.0943 [=] [0] [=]	夾角 A 入力終了なので S=_ の表示に対し、[0] [=] と入力。
	YES(=) / NO ?	(YES)([=])	(NO)の場合は A=_ へ戻り再入力。
12	計 算・・1 訂 正・・2 終 了・・0 ?	[1]	※停止の場合は [2] を入力後手順 21 へ。 計算実行。
13	ヘイドウ DX= 0.006 DY= -0.001 セド 1 / 13416		閉合差 DX 閉合差 DY 精度
	YES(=) / NO ?	(YES)([=])	(NO)の場合は手順12へ戻り再入力。

手順	表 示	キ 一 操 作	
14	No.= 2 X= 530.141 Y= 334.248 ホコウカク T= 35-35-36 = キ-ヲ オシテク^サイ		No.2 座標 X No.2 座標 Y 機械点 (No.1) 座標から No.2 座標への方向角 T <input type="button" value="≡"/>
15	No.= 3 X= 506.449 Y= 348.273 ホコウカク T= 149-22-36 = キ-ヲ オシテク^サイ		No.3 座標 X No.3 座標 Y No.2 座標から No.3 座標への方向角 T <input type="button" value="≡"/>
16	No.= 4 X= 516.115 Y= 356.884 ホコウカク T= 41-41-31 = キ-ヲ オシテク^サイ		No.4 座標 X No.4 座標 Y No.3 座標から No.4 座標への方向角 T <input type="button" value="≡"/>
17	No.= 5 X= 508.496 Y= 372.116 ホコウカク T= 116-34-09 = キ-ヲ オシテク^サイ		No.5 座標 X No.5 座標 Y No.4 座標から No.5 座標への方向角 T <input type="button" value="≡"/>
18	トウリ シマスか ?		この時の登録は、すべての出力座標(計算結果)を指します。
	YES(=) / NO ?	(YES)(<input type="button" value="≡"/>)	(NO)の場合は登録せずに手順 20 へ。
19	*** ハンカラ *** ハンマー トウリ OK = キ-ヲ オシテク^サイ		登録 No. *** ~ No. *** に、すべての出力座標(計算結果)を登録。
20	計 算・・1 訂 正・・2 終 了・・0 ?	<input type="button" value="0"/> <input type="button" value="0"/> <input type="button" value="0"/> <input type="button" value="0"/>	計算終了。電卓モードへ戻ります。

例) No.4 夾角 A=72° 19' 31", 距離 S=12.946 を夾角 A=72° 20' 00", 距離 S=12.946 へ訂正した場合。

手順	表 示	キ 一 操 作	
21	ENO. = *** (オリ No= -) テイセイ No. = _	4 [=]	例) No.4 夾角 A、距離 S を訂正するので [4] [=] を入力。 訂正 No. を入力。
22	No. = 3 キヨウカク A= _ (オリ S= 0) キヨリ S=	72.2000 [=] 12.946 [=]	No.4 訂正夾角 A No.4 訂正距離 S [YES] (=) の場合は A=_ へ戻り再入力。
23	ENO. = *** (オリ No= -) テイセイ No. = _	[-] [=]	訂正終了なので [-] [=] と入力し手順12へ戻ります。

※ただし、手順13～17の計算結果が以下のように異なります。

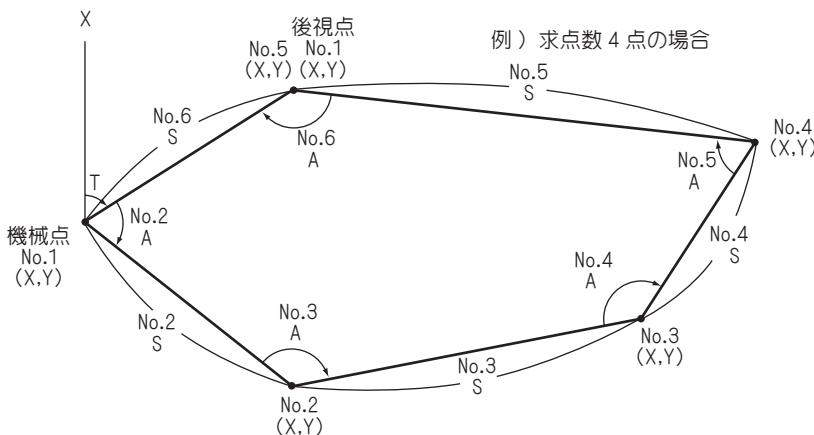
手順	表 示	キ 一 操 作	
13	八イコ"ガ DX= 0.007 DY= 0.000 セイト 1 / 11658		閉合差 DX 閉合差 DY 精度
	YES(=) / NO ?	[YES] (=)	[NO] の場合は手順 12 へ戻り再入力。
14	No. = 2 X= 530.142 Y= 334.248 キヨウカク T= 35-35-30 = キ-ヲ オシテタ^サイ		No.2 座標 X No.2 座標 Y 機械点(No.1)座標から No.2 座標への方向角 T [=]
15	No. = 3 X= 506.450 Y= 348.273 キヨウカク T= 149-22-24 = キ-ヲ オシテタ^サイ	[=]	No.3 座標 X No.3 座標 Y No.2 座標から No.3 座標への方向角 T
16	No. = 4 X= 516.116 Y= 356.884 キヨウカク T= 41-41-31 = キ-ヲ オシテタ^サイ	[=]	No.4 座標 X No.4 座標 Y No.3 座標から No.4 座標への方向角 T

手順	表 示	キ 一 操 作	
17	No. = 5 X= 508.496 Y= 372.116 ホウコウカ T= 116-34-15 = キー ホウコウタツサイ		No.5 座標 X No.5 座標 Y No.4 座標から No.5 座標への方向角 [=]

※出射方向角 T の入力に切り替える場合は、以下の手順が異なります。

手順	表 示	キ 一 操 作	
4	No. = 1 コウジテン (ホウコウ X = +) X= _ Y= _	[+][=]	出射方向角の入力なので X=? の表示に対し [+][=] と入力し T=_ の表示に切り替える。
4.5	No. = 1 コウジテン ホウコウカ T=_	322.3057 [=]	機械点から後視点への方向角 T 322° 30' 57"
	YES(=) / NO ?	(YES)([=])	(NO) の場合は T=_ へ戻り再入力。
6	No. = 0 コウジテン (ホウコウ X = +) X= _ Y= _	[+][=]	出射方向角の入力なので X=? の表示に対し [+][=] と入力し T=_ の表示に切り替える。
6.5	No. = 0 センジテン ホウコウカ T=_	48.4316 [=]	機械点から前視点への方向角 T 48° 43' 16"
	YES(=) / NO ?	(YES)([=])	(NO) の場合は T=_ へ戻り再入力。

SO 2 2 | 閉合トラバース



①機械点(No.1)座標 X, Y を入力。

②後視点(No.1)座標 X, Y を入力。この時 X=? の表示に対し と入力すると T=_ と表示が変わり、方向角 T の入力に切り替わります。

(機械点 No.1 から後視点 No.1 への出射方向角)

③ No.2 以降、順次測点までの夾角 A、距離 S を入力。ただし、求点数は 29 点以内。

④入力終了の場合は、次の夾角 A=_ の表示に対し と入力してください。

⑤処理番号を入力。

計 算: … へ

訂 正: … へ

終 了: … 計算終了。

⑥訂正の場合

1) 訂正 No. を入力。

機械点 No.1、後視点 No.1:

No.2 ~ No.30: ~

2) 訂正座標 X, Y または、訂正夾角 A、距離 S を入力。

3) 訂正終了の場合は、テセイ No.=_ の表示に対し、 と入力してください。

⑤へ戻ります。

⑦計算の場合

1) 閉合差 DX,DY、精度を出力。

2) 順次、測点の座標 X, Y、方向角 T を出力。

3) 座標 X, Y の登録。

⑤へ戻ります。

<処理条件>

1: 求点数は機械点 No.1 を含め 29 点以内。

2: 角度の誤差配付は均等法。

3: 距離の誤差配付はコンパス法。

4: 訂正処理において、追加・削除はできません。

操作例

◆座標登録をする場合。

例) 座標 No.1 に X=649.152, Y=711.663、登録 No.2 に X=683.265, Y=745.668 が登録されている場合。

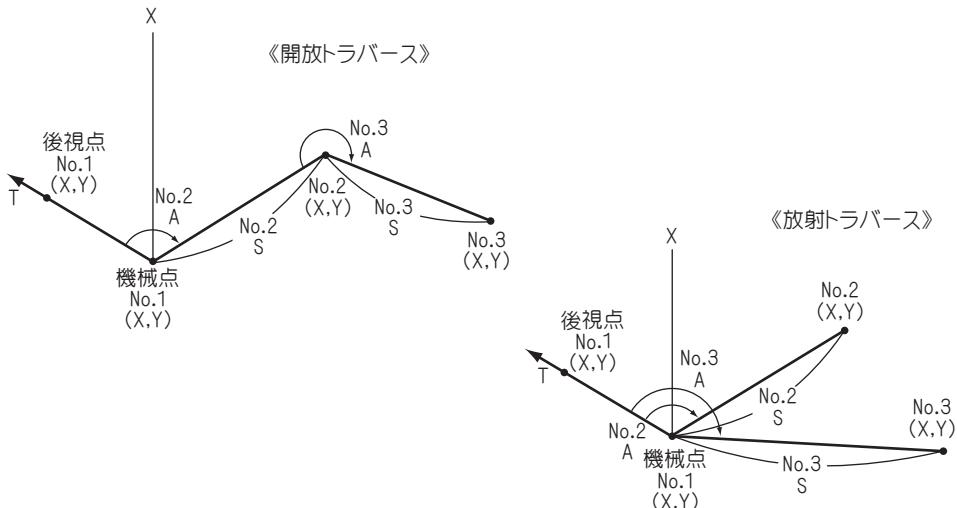
手順	表 示	キ 一 操 作	
1	0.	◎ [2] [2]	プログラムの呼び出し〔閉合トラバース〕
2	手 入 力・・1 登録より・・2 終 了・・0 ?	[2]	座標登録を使用するので [2] を入力。
3	Max TNo. = *** No. = 1 #カイ テン TNo. = _	←登録点数 1 [=]	例) 登録 No.1, X=694.152, Y=711.663 を使用 使用する座標データの登録 No. を入力。
4	Max TNo. = *** No. = 1 #カイ テン TNo. = _ X= 649.152 Y= 711.663		座標 X 座標 Y
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO) の場合は手順3へ戻り再入力。
5	Max TNo. = *** No. = 1 (エコウ TNo. = +) TNo. = _	2 [=]	例) 登録 No.2, X=683.265, Y=745.668 を使用。 使用する座標データの登録 No. を入力。
6	Max TNo. = *** No. = 1 (エコウ TNo. = +) TNo. = 2 X= 683.265 Y= 745.668	←登録点数 座標 X 座標 Y	
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO) の場合は手順 5 へ戻り再入力。
7	No. = 2 (オリ A= 0) #ヨウカク A=_ #ヨリ S=	75.1450 [=] 31.925 [=]	夾角 A 距離 S
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO) の場合は A=_ へ戻り再入力。

手順	表 示	キ 一 操 作	
8	No. = 3 (オリ A= 0) キョウカク A= _ キヨリ S=	139.2250 [=] 39.840 [=]	夾角 A 距離 S
	YES(=) / NO ?	(YES)([=])	(NO)の場合は A=_ へ戻り再入力。
9	No. = 4 (オリ A= 0) キョウカク A= _ キヨリ S=	130.4230 [=] 27.820 [=]	夾角 A 距離 S
	YES(=) / NO ?	(YES)([=])	(NO)の場合は A=_ へ戻り再入力。
10	No. = 5 (オリ A= 0) キョウカク A= _ キヨリ S=	81.4350 [=] 50.455 [=]	夾角 A 距離 S
	YES(=) / NO ?	(YES)([=])	(NO)の場合は A=_ へ戻り再入力。
11	No. = 6 (オリ A= 0) キョウカク A= _ キヨリ S=	112.5430 [=] 48.160 [=]	夾角 A 距離 S
	YES(=) / NO ?	(YES)([=])	(NO)の場合は A=_ へ戻り再入力。
12	No. = 7 (オリ A= 0) キョウカク A= _	0 [=]	入力終了なので A=_ の表示に対し 0 [=] と入力。
13	計 算・・ 1 訂 正・・ 2 終 了・・ 3	[1]	※訂正の場合は [2] を入力。 結合トラバース (26 ページ) を参照。 計算実行。
14	八何ガサ DX= 0.006 DY= 0.019 セイド 1 / 9947		閉合差 DX 閉合差 DY 精度
	YES(=) / NO ?	(YES)([=])	(NO)の場合は手順13へ戻り再入力。

手順	表 示	キ 一 操 作	
15	No. = 2 X= 633.111 Y= 739.263 木コウカク T= 120-09-41 = キ ヲ オシテタ^サイ		No.2 座標 X No.2 座標 Y 機械点(No.1)座標から No.2 座標への方向角 T <input type="button" value="≡"/>
16	No. = 3 X= 640.338 Y= 778.438 木コウカク T= 79-32-49 = キ ヲ オシテタ^サイ		No.3 座標 X No.3 座標 Y No.2 座標から No.3 座標への方向角 T <input type="button" value="≡"/>
17	No. = 4 X= 664.366 Y= 792.454 木コウカク T= 30-15-37 = キ ヲ オシテタ^サイ		No.4 座標 X No.4 座標 Y No.3 座標から No.4 座標への方向角 T <input type="button" value="≡"/>
18	No. = 5 X= 683.261 Y= 745.667 木コウカク T= 291-59-45 = キ ヲ オシテタ^サイ		No.5 座標 X No.5 座標 Y No.4 座標から No.5 座標への方向角 T <input type="button" value="≡"/>
19	No. = 6 X= 649.152 Y= 711.663 木コウカク T= 224-54-33 = キ ヲ オシテタ^サイ		No.6 座標 X No.6 座標 Y No.5 座標から No.6 座標への方向角 T <input type="button" value="≡"/>
20	トウロ ツスカ ?		この時の登録は、すべての出力座標(計算結果)を指します。
	YES(=) / NO ?	(YES)(<input type="button" value="≡"/>)	(NO)の場合は登録せず手順22へ。
21	*** ハンカラ *** ハンマー トウロ OK = キ ヲ オシテタ^サイ		登録 No. *** ~ No. *** に、すべての出力座標(計算結果)を登録。
22	計 算・・ 1 訂 正・・ 2 終 了・・ 0 ?	<input type="button" value="0"/> <input type="button" value="0"/> <input type="button" value="0"/> <input type="button" value="0"/>	計算終了。電卓モードへ戻ります。

SO 2 3 | 開放トラバース

SO 2 4 | 放射トラバース



①機械点(No.1)座標 X, Y を入力。

②後視点(No.1)座標 X, Y を入力。この時、 $X=?$ の表示に対し と入力すると $T=_-$ と表示が変わり、方向角 T の入力に切り替わります。

(機械点から後視点への出射方向角)

③No.2 以降、順次、測点までの夾角 A、距離 S を入力。ただし、求点数は 29 点以内。

④入力終了の場合は、次の夾角 $A=_-$ の表示に対し と入力してください。

⑤処理番号を入力。

計算: ……⑦へ

訂正: ……⑥へ

終了: ……計算終了。

⑥訂正の場合

1) 訂正 No. を入力。

機械点 No.1、後視点 No.1:

No.2 ~ No.30: ~

2) 訂正座標 X, Y または、訂正夾角 A、距離 S を入力。

3) 訂正終了の場合は、テレイ No.=_ の表示に対し と入力してください。

⑤へ戻ります。

⑦計算の場合

1) 順次、測点の座標 X, Y、方向角 T を出力。

2) 座標 X, Y の登録。

⑤へ戻ります。

操作例

◆放射トラバースの場合は手順 1で (S0) [2] [4] と入力してください。尚、手順 10 の出力結果が異なります。

手順	表 示	キ 一 操 作	
1	0.	(S0) [2] [3]	プログラムの呼び出し [開放トラバース]
2	手 入 力・・1 登録より・・2 終 了・・0 ?	[1]	手入力なので [1] を入力。
3	No. = 1 #カイテン X= _ Y= _	120 [=] 130 [=]	機械点 (No.1) 座標 X 機械点 (No.1) 座標 Y
	YES(=) / NO ?	(YES) (=)	(NO) の場合は X=_ へ戻り再入力。
4	No. = 1 コウジテン (カウカウ X = +) X= _ Y= _	150 [=] 110 [=]	後視点 (No.1) 座標 X 後視点 (No.1) 座標 Y
	YES(=) / NO ?	(YES) (=)	(NO) の場合は X=_ へ戻り再入力。
5	No.= 2 (オリ A= 0) #ヨウカク A= _ #ヨリ S= _	65.3527 [=] 25.45 [=]	夾角 A 距離 S
	YES(=) / NO ?	(YES) (=)	(NO) の場合は A=_ へ戻り再入力。
6	No.= 3 (オリ A= 0) #ヨウカク A= _ #ヨリ S= _	200 [=] 100 [=]	夾角 A 距離 S
	YES(=) / NO ?	(YES) (=)	(NO) の場合は A=_ へ戻り再入力。
7	No.= 4 (オリ A= 0) #ヨウカク A= _	[0] [=]	入力終了なので A=_ の表示に対し [0] [=] と入力。
8	計 算・・1 訂 正・・2 終 了・・0 ?	[1]	※訂正の場合は [2] を入力後手順 14 へ。 計算実行。

手順	表 示	キ 一 操 作	
9	No.= 2 X= 141.606 Y= 143.449 ホコウカク T= 31-54-03 = キ ヲ ホシテタ*サイ		No.2 座標 X No.2 座標 Y 機械点(No.1)座標から No.2 座標への方向角 T <input style="border: 1px solid black; width: 15px; height: 15px;" type="button" value="="/>
10	No.= 3 X= 203.309 Y= 222.143 ホコウカク T= 51-54-03 = キ ヲ ホシテタ*サイ		No.3 座標 X No.3 座標 Y No.2 座標から No.3 座標への方向角 T <input style="border: 1px solid black; width: 15px; height: 15px;" type="button" value="="/> <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; margin-left: 20px;">放射トラバースの場合の 出力。 T は、機械点 (No.1) → No.3</div> <div style="margin-left: 20px;">No. = 3 X= 22.841 Y= 153.667 ホコウカク T= 166-18-36</div>
11	トウワ シマスカ ?		この時の登録は、すべての出力座標(計算結果)を指します。
	YES(=) / NO ?	(YES)(<input style="border: 1px solid black; width: 15px; height: 15px;" type="button" value="="/>)	(NO) の場合はせずに手順 13 へ。
12	*** ハンカラ *** ハンマー トウワ OK = キ ヲ ホシテタ*サイ		登録 No. *** ~ No. *** に、すべての出力座標(計算結果)を登録。 <input style="border: 1px solid black; width: 15px; height: 15px;" type="button" value="="/>
13	計 算 .. 1 訂 正 .. 2 終 了 .. 3 ?	<input style="border: 1px solid black; width: 20px; height: 20px;" type="button" value="0"/> <input style="border: 1px solid black; width: 20px; height: 20px;" type="button" value="0"/> <input style="border: 1px solid black; width: 20px; height: 20px;" type="button" value="0"/> <input style="border: 1px solid black; width: 20px; height: 20px;" type="button" value="0"/>	計算終了。電卓モードへ戻ります。

例) 機械点座標 X=120, Y=130 を X=100, Y=100 へ、後視点座標 X=150, Y=110 を X=200, Y=200 へ、
No.2 夾角 A=65° 35' 27" , 距離 S=25.45 を夾角 A=45° 10' 22" , 距離 S=85.336 へそれぞれ訂正する場合。

手順	表 示	キ 一 操 作	
14	ENo. = *** (オリ No.= -) テイセイ No. = _	1 <input style="border: 1px solid black; width: 15px; height: 15px;" type="button" value="="/>	例) No.1(機械点、後視点座標)を訂正するので <input style="border: 1px solid black; width: 15px; height: 15px;" type="button" value="1"/> <input style="border: 1px solid black; width: 15px; height: 15px;" type="button" value="="/> と入力し訂正座標 X, Y を入力。 訂正 No. を入力
15	No. = 1 ホウゲン X= _ Y= _	100 <input style="border: 1px solid black; width: 15px; height: 15px;" type="button" value="="/> 100 <input style="border: 1px solid black; width: 15px; height: 15px;" type="button" value="="/>	機械点訂正座標 X 機械点訂正座標 Y
	YES(=) / NO ?	(YES)(<input style="border: 1px solid black; width: 15px; height: 15px;" type="button" value="="/>)	(NO) の場合は X=_ へ戻り再入力。
16	No. = 1 コウジゲン (ホコウ X = +) X= _ Y= _	200 <input style="border: 1px solid black; width: 15px; height: 15px;" type="button" value="="/> 200 <input style="border: 1px solid black; width: 15px; height: 15px;" type="button" value="="/>	後視点訂正座標 X 後視点訂正座標 Y
	YES(=) / NO ?	(YES)(<input style="border: 1px solid black; width: 15px; height: 15px;" type="button" value="="/>)	(NO) の場合は X=_ へ戻り再入力。

手順	表 示	キ 一 操 作	
17	ENo. = *** (オリ No= -) テセイ No. = _	2 [=]	例) No.2 夾角 A、距離 S を訂正するので [2] [=] と入力し 訂正夾角 A、距離 S を入力。 訂正 No. を入力。
18	No.= 2 キヨウカク A= _ キヨリ S=	45.1022 [=] 85.336 [=]	No.2 訂正夾角 A No.2 訂正距離 S
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO) の場合は A=_ へ戻り再入力。
19	ENo. = *** (オリ No= -) テセイ No. = _	[] [=]	訂正終了なので [] [=] と入力し手順 8 へ戻ります。

ただし、手順 9 ~ 10 の計算結果が以下のように異なります。

手順	表 示	キ 一 操 作	
9	No. = 2 X= 99.743 Y= 185.336 ホコウカク T= 90-10-22 = キ-ヲ ホテクタサイ	[] [=]	No.2 座標 X No.2 座標 Y 機械点座標から No.2 座標への方向角 T
10	No. = 3 X= 65.258 Y= 279.202 ホコウカク T= 110-10-22 = キ-ヲ ホテクタサイ	[] [=]	No.3 座標 X No.3 座標 Y 放電トラバースの場合の 出力。 T は、機械点 (No.1) → No.3 NO.2 座標から No.3 座標への方向角 T No. = 3 X= 57.783 Y= 9.369 ホコウカク T= 245-00-00

※出射方向角 T の入力に切り替える場合は、以下の手順が異なります。

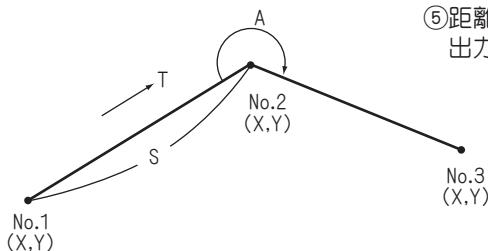
手順	表 示	キ 一 操 作	
4	No. = 1 コウジテン (ホコウ X = +) X= _ Y=	[+] [=]	出射方向角の入力なので X=? の表示に対し [+] [=] と入力し T=_ の表示に切り替える。
4.5	No. = 1 コウジテン ホコウカク T= _	326.1836 [=]	機械点から後視点への方向角 T 326° 18' 36" YES(=) / NO ?

◆登録座標を使用する場合は、以下の手順が異なります。

例) 登録 No.1 に X=120, Y=130、登録 No.2 に X=150, Y=110 が登録されている場合。

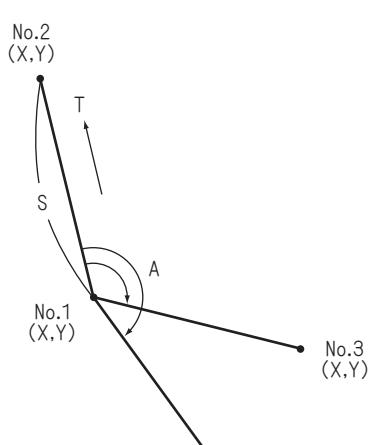
手順	表 示	キ 一 操 作	
2	手 入 力・・ 1 登録より・・ 2 終 了・・ 0 ?	[2]	登録座標を使用するので [2] を入力。
3	Max TNo. = *** No. = 1 #カイテシ TNo. = _	1 [=]	例) 登録 No.1, X=120, Y=130 を使用。 使用する座標データの登録 No. を入力。
3.5	Max TNo. = *** No. = 1 #カ行ソ TNo. = 1 X= 120.000 Y= 130.000		座標 X 座標 Y
	YES(=) / NO ?	(YES)([=])	(NO) の場合は手順 3 へ戻り再入力。
4	Max TNo. = *** No. = 1 (カコウ TNo. = +) TNo. = _	2 [=]	例) 登録 No.2, X=150, Y=110 を使用。 使用する座標データの登録 No. を入力。
4.5	Max TNo. = *** No. = 1 (カコウ TNo. = +) TNo. = 2 X= 150.000 Y= 110.000		座標 X 座標 Y
	YES(=) / NO ?	(YES)([=])	(NO) の場合は手順 4 へ戻り再入力。

SO 3 1 | 連続逆計算



- ① No.1 座標 X, Y を入力。
- ② No.2 座標 X, Y を入力。
- ③ 距離 S、方向角 T を出力。
- ④ No.3 座標 X, Y を入力。
- ⑤ 距離 S、方向角 T、夾角 A を出力。
出力後④へ戻り、No.4 以降の座標 X, Y を入力。

SO 3 2 | 放射逆計算



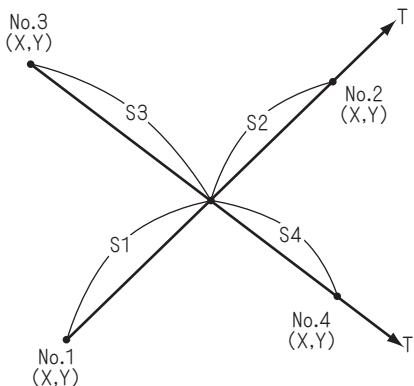
- ① No.1 座標 X, Y を入力。
- ② No.2 座標 X, Y を入力。
- ③ 距離 S、方向角 T を入力。
- ④ No.3 座標 X, Y を入力。
- ⑤ 距離 S、方向角 T、夾角 A を出力。
出力後④へ戻り、No.4 以降の座標 X, Y を入力。

操作例

◆放射逆計算の場合は手順1で (S0) [3] [2] と入力してください。尚、手順7の出力結果が異なります。

手順	表 示	キ 一 操 作	
1	0.	(S0) [3] [1]	プログラムの呼び出し [連続逆計算]
2	手 入 力・・1 登録より・・2 終 了・・0 ?	[1]	手入力なので [1] を入力。
3	No. = 1 (オリ X= -) X= _ Y=	100 [=] 100 [=]	No.1座標 X No.1座標 Y
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO)の場合は X=_ へ戻り再入力。
4	No. = 2 (オリ X= -) X= _ Y=	200 [=] 200 [=]	No.2 座標 X No.2 座標 Y
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO)の場合は X=_ へ戻り再入力。
5	S= 141.421 T= 45-00-00 = キ-ヲ オシテタ^サイ	[=]	No.1座標から No.2 座標までの距離 S No.1座標から No.2 座標への方向角 T
6	No.= 3 (オリ X= -) X= _ Y=	200 [=] 250 [=]	No.3 座標 X No.3 座標 Y
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO)の場合は A=_ へ戻り再入力。
7	S= 86.023 T= 144-27-44 A= 279-27-44 = キ-ヲ オシテタ^サイ	[=]	No.2 座標から No.3 座標までの距離 S No.2 座標から No.3 座標への方向角 T 夾角 A
			放射逆計算の場合の出力。 Tは No.1から No.3 への方向角 Sは No.1から No.3 までの距離
			S= 152.971 T= 78-41-24 A= 33-41-24
8	No.= 4 (オリ X= -) X= _ Y=	[] [] [=] [0]	計算終了。電卓モードへ戻ります。

S0 4 1 | 直線と直線の交点計算



- ① No.1 座標 X, Y を入力。
- ② No.2 座標 X, Y を入力。この時 X=? の表示に対し \oplus [=] と入力すると $T=$ と表示が変わり、方向角 T の入力に切り替わります。
- ③ No.3 座標 X, Y を入力。
- ④ No.4 座標 X, Y を入力。この時 X=? の表示に対し \oplus [=] と入力すると $T=$ と表示が変わり、方向角 T の入力に切り替わります。
- ⑤ 交点座標 X, Y 出力。
- ⑥ 交点までの距離 S1, S2, S3, S4 を出力。
ただし、No.2 または、No.4 座標を方向角入力で行った場合、それぞれ S2, S4 は表示しません。
出力後③へ戻ります。

操作例

◆「直線・3 点 1 方向角交点計算」の場合。

手順	表 示	キ ー 操 作	
1	0.	$\text{S0 } \boxed{4} \quad \boxed{1}$	プログラムの呼び出し [直線と直線の交点計算]
2	手 入 力・・1 登録より・・2 終 了・・0 ?	$\boxed{1}$	手入力なので $\boxed{1}$ を入力。
3	No. = 1 $X=$ _ $Y=$ チヨクセン	100 $\boxed{=}$ 100 $\boxed{=}$	No.1座標 X No.1座標 Y
	YES(=) / NO ?	$\text{YES}(\boxed{=})$	NO の場合は $X=_$ へ戻り再入力。
4	No. = 2 (ホコウ $X= +$) $X=$ _ $Y=$ チヨクセン	200 $\boxed{=}$ 200 $\boxed{=}$	No.2 座標 X No.2 座標 Y
	YES(=) / NO ?	$\text{YES}(\boxed{=})$	NO の場合は $X=_$ へ戻り再入力。

手順	表 示	キ 一 操 作	
5	No. = 3 (オフリ X = -) X= _ Y= _ ヨクセソ	220 [=] 50 [=]	No.3 座標 X No.3 座標 Y
	YES(=) / NO ?	YES([=])	NOの場合は X=_ へ戻り再入力。
6	No.= 4 (ホコウ X = -) X= _ Y= _ ヨクセソ	[+] [=]	方向角の入力なので X=_ の表示に対し [+] [=] と入力し T=_ の表示に切り替える。
7	No.= 4 (ホコウ X = -) ホコウカ T= _ ヨクセソ	130 [=]	No.3 座標から No.4 座標への方向角 T
	YES(=) / NO ?	YES([=])	NOの場合は T=_ へ戻り再入力。
8	X= 142.437 Y= 142.437 S1= 60.014 S2= 81.407 S3= 120.667 = キ ヲ オシテタ サイ	[=]	交点座標 X 交点座標 Y No.1座標から交点座標までの距離 S1 No.2 座標から交点座標までの距離 S2 No.3 座標から交点座標までの距離 S3
9	トウロ シマスカ ?		
	YES(=) / NO ?	YES([=])	NOの場合は登録せずに手順11へ。
10	No. = *** X= 142.437 Y= 142.437 = キ ヲ オシテタ サイ	[=]	登録 No. *** に X=142.437, Y=142.437 を登録。
11	No.= 3 (オフリ X = -) X= _ Y= _ ヨクセソ	[] [=] [=] [0]	計算終了。電卓モードへ戻ります。

※ No.2 座標の入力時(手順 4)の X=? の表示に対し、[+] [=] と入力して方向角の入力に切り替えて、方向角 T の入力を行った場合は、No.4 座標を入力してください。

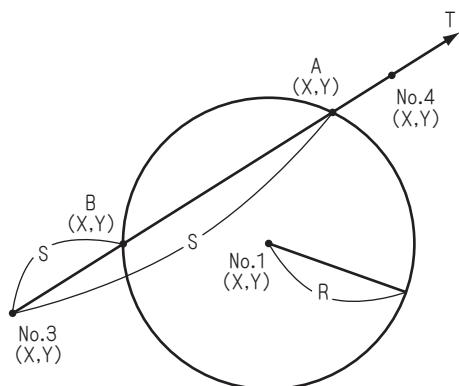
◆「直線・4点交点計算」の場合は、手順6でNo.4座標を入力してください。その場合、手順8でNo.4座標から交点座標までの距離S4も出力します。操作例は以下の手順が異なります。

手順	表 示	キ 一 操 作	
6	No.= 4 (オコウ X = +) X= _ Y= _ チョセン	155.720 [=] 126.606 [=]	No.4 座標 X No.4 座標 Y
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO)の場合は X=_へ戻り再入力。
8	X= 142.437 Y= 142.437 S1= 60.014 S2= 81.407 S3= 120.667 S4= 20.665 = キ-ヲ オシテタ^サイ	=	交点座標 X 交点座標 Y No.1座標から交点座標までの距離 S1 No.2座標から交点座標までの距離 S2 No.3座標から交点座標までの距離 S3 No.4座標から交点座標までの距離 S4

◆「直線・2点2方向角交点計算」の場合は、それぞれ、No.2座標、No.4座標の入力時(手順4、手順6)のX=?の表示に対し、⊕ [=]と入力し、方向角の入力に切り替えて方向角Tを入力してください。ただし、その場合は、距離S2、距離S4は出力しません。操作例は、以下の手順が異なります。

手順	表 示	キ 一 操 作	
4	No. = 2 (オコウ X = +) X= _ Y= _ チョセン	⊕ [=]	方向角の入力なので X=_の表示に対し ⊕ [=]と入力し T=_の表示に切り替える。
4.5	No. = 2 (オコウ X = +) オコウタク T= _ チョセン	45 [=]	No.1座標から No.2座標への方向角 T
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO)の場合は T=_へ戻り再入力。
8	X= 142.437 Y= 142.437 S1= 60.014 S3= 120.667 = キ-ヲ オシテタ^サイ	=	交点座標 X 交点座標 Y No.1座標から交点座標までの距離 S1 No.3座標から交点座標までの距離 S3

S0 4 2 | 円と直線の交点計算



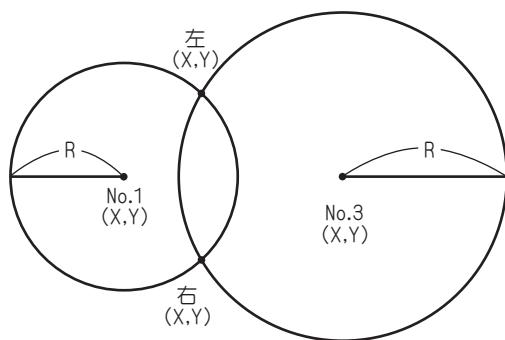
- ①円中心(No.1)座標 X, Y を入力。
 - ②半径 R を入力。
 - ③No.3 座標 X, Y を入力
 - ④No.4 座標 X, Y を入力。この時 X=? の表示に対し **[田]** **[≡]** と入力すると T=? と表示が変わり、方向角 T の入力に切り替わります。
 - ⑤交点 A の座標 X, Y、No.3 から交点 A までの距離 S を出力。
 - ⑥交点 B の座標 X, Y、No.3 から交点 B までの距離 S を出力。
- 出力後③へ戻ります。

操作例

手順	表 示	キ 一 操 作	
1	0.	S0 [4] [2]	プログラムの呼び出し [円と直線の交点計算]
2	手 入 力・・1 登録より・・2 終 了・・0 ?	[1]	手入力なので [1] を入力。
3	No. = 1 X= _ Y= _ エンターキー	160 [=] 140 [=]	No.1座標 X No.1座標 Y
	YES(=) / NO ?	(YES)([=])	(NO) の場合は X=_ へ戻り再入力。
4	No. = 2 R= _	80 [=]	半径 R
	YES(=) / NO ?	(YES)([=])	(NO) の場合は R=_ へ戻り再入力。
5	No.= 3 (オリ X = -) X= _ Y= _ エンターキー	100 [=] 100 [=]	No.3 座標 X No.3 座標 Y
	YES(=) / NO ?	(YES)([=])	(NO) の場合は X=_ へ戻り再入力。

手順	表 示	キ 一 操 作	
6	No. = 4 (カコウ X = +) X= _ Y= _ ヨクセソ	200 [=] 250 [=]	No.4 座標 X No.4 座標 Y
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO)の場合は X=_へ戻り再入力。
7	X= 178.547 Y= 217.820 S= 141.602 = キ- ヲ オシタサイ	=	A 点の交点座標 X A 点の交点座標 Y No.3 座標から A 点の交点座標までの距離 S
8	X= 95.299 Y= 92.949 S= 8.474 = キ- ヲ オシタサイ	=	B 点の交点座標 X B 点の交点座標 Y No.3 座標から B 点の交点座標までの距離 S
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO)の場合は T=_へ戻り再入力。
9	トウロウ シマスカ ?		※この時の登録は、A, B 点の交点座標の両方を指します。
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO)の場合は登録せずに手順 12 へ。
10	No. = *** X= 178.547 Y= 217.820 = キ- ヲ オシタサイ	=	登録 No. *** に X=178.547, Y=217.820 を登録。
11	No. = *** X= 95.299 Y= 92.949 = キ- ヲ オシタサイ	=	登録 No. *** に X=95.299, Y=92.949 を登録。
11	No.= 3 (オリ X = -) X= _ Y= _ ヨクセソ	- [=] [=] 0	計算終了。電卓モードへ戻ります。

SO 4 3 | 円と円の交点計算



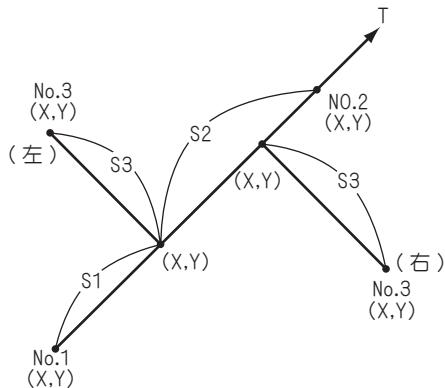
- ①円中心(No.1)座標 X, Y を入力。
 - ②半径 R を入力。
 - ③円中心(No.3)座標 X, Y を入力。
 - ④半径 R を入力。
 - ⑤右の交点座標 X, Y を出力。
 - ⑥左の交点座標 X, Y を出力。
- 出力後③へ戻ります。

操作例

手順	表 示	キ 一 操 作	
1	0.	SO [4] [3]	プログラムの呼び出し [円と円の交点計算]
2	手 入 力・・1 登録より・・2 終 了・・0 ?	[1]	手入力なので [1] を入力。
3	No. = 1 X= _ Y= _ エ ジ チ ウ シ ジ	100 [=] 100 [=]	No.1 座標 X No.1 座標 Y
	YES(=) / NO ?	(YES)([=])	(NO) の場合は X= _ へ戻り再入力。
4	No. = 2 ノ ケ イ R= _	100 [=]	半径 R
	YES(=) / NO ?	(YES)([=])	(NO) の場合は R= _ へ戻り再入力。
5	No.= 3 (オ クリ X = -) X= _ Y= _ チ オ ク ツ ジ	200 [=] 250 [=]	No.3 座標 X No.3 座標 Y
	YES(=) / NO ?	(YES)([=])	(NO) の場合は X= _ へ戻り再入力。

手順	表 示	キ 一 操 作	
6	No. = 4 ノンケイ R= _ YES(=) / NO ?	120 [=] (YES)(=)	半径 R (NO)の場合は R=_ へ戻り再入力。
7	ミズ X= 91.096 Y= 199.603 ヒタリ X= 195.366 Y= 130.090 = キー ノンテクターサイ	=	右の交点座標 X 右の交点座標 Y 左の交点座標 X 左の交点座標 Y
8	トウロク ミスカ ?		※この時の登録は、左右の交点座標の両方を指します。
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO)の場合は登録せずに手順 11へ。
9	No. = *** X= 91.096 Y= 199.603 = キー ノンテクターサイ	=	登録 No. *** に X=91.096, Y=199.603 を登録。
10	No. = *** X= 195.366 Y= 130.090 = キー ノンテクターサイ	=	登録 No. *** に X=195.366, Y=130.090 を登録。
11	No.= 3 (オフリ X = -) X= _ Y= イン チュウソウ	- [=] [=] 0	計算終了。電卓モードへ戻ります。

SO 4 4 | 直線の垂線計算



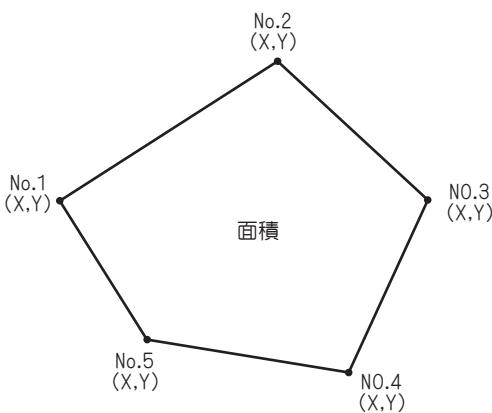
- ① No.1 座標 X, Y を入力。
- ② No.2 座標 X, Y を入力。この時 X=? の表示に対し と入力すると T=_ と表示が変わり、方向角 T の入力に切り替わります。
- ③ No.3 座標 X, Y を入力
- ④ 交点座標 X, Y、距離 S1, S2、No.3 の位置 (No.3 が進行方向に対し右にある場合は「ミギ」左にある場合は「ヒダリ」と表示されます。) 距離 S3 を出力。ただし、No.2 座標を方向角入力で行った場合、S2 は表示しません。出力後③へ戻ります。

操作例

手順	表 示	キ 一 操 作	
1		① <input type="button" value="田"/> <input type="button" value="4"/> <input type="button" value="4"/>	プログラムの呼び出し [直線の垂線計算]
2	手 入 力・・1 登録より・・2 終 了・・0 ?	<input type="button" value="1"/>	手入力なので <input type="button" value="1"/> を入力。
3	No. = 1 X= _ Y= _ チョケン	100 <input type="button" value="≡"/> 100 <input type="button" value="≡"/>	No.1 座標 X No.1 座標 Y
	YES(=) / NO ?	<input type="button" value="YES"/> (<input type="button" value="≡"/>)	<input type="button" value="NO"/> の場合は X=_ へ戻り再入力。
4	No. = 2 (オコウ X = +) X= _ Y= _ チョケン	200 <input type="button" value="≡"/> 200 <input type="button" value="≡"/>	No.2 座標 X No.2 座標 Y
	YES(=) / NO ?	<input type="button" value="YES"/> (<input type="button" value="≡"/>)	<input type="button" value="NO"/> の場合は X=_ へ戻り再入力。

手順	表 示	キ 一 操 作	
5	No. = 3 (オリ X = -) X= _ Y=	180 [=] 120 [=]	No.3 座標 X No.3 座標 Y
	YES(=) / NO ?	YES(=)	NO の場合は X=_ へ戻り再入力。
6	X= 150.000 Y= 150.000 S1= 70.711 S2= 70.711 ヒタリ S3= 42.426 = キ- ヲ オシテタ^サイ	=	交点座標 X 交点座標 Y No.1 座標から交点座標までの距離 S1 No.2 座標から交点座標までの距離 S2 No.3 座標が進行方向 (No.1 → No.2) に対し、左側にある No.3 座標から交点座標までの距離 S3
7	トウワ シヌカ ?		
	YES(=) / NO ?	YES(=)	NO の場合は登録せず手順 9 へ。
8	No. = *** X= 150.000 Y= 150.000 = キ- ヲ オシテタ^サイ	=	登録 No. *** に X=150.000, Y=150.000 を登録。
9	No.= 3 (オリ X = -) X= _ Y=	[-] [=] [=] 0	計算終了。電卓モードへ戻ります。

SO 5 1 | 座標面積計算



- ① No.1 座標 X, Y を入力。
- ② No.2 以降、順次、結線データを入力。
ただし、入力点数は 50 点以内。(No.1～No.50)
- ③ 入力終了の場合は、次の X=? の表示に対し
田 [≡] と入力してください。
- ④ 処理番号を入力。

計算: ① … ⑥へ
訂正: ② … ⑤へ
終了: ⑩ … 計算終了。

- ⑤ 訂正の場合
 - 1) 訂正 No. を入力。
No.1～No.50: ①～⑤ ⑩ ≡
 - 2) 訂正座標 X, Y を入力。
 - 3) 訂正終了の場合は、テセイ No.=_ の表示に
対し ⑩ ≡ と入力してください。
④へ戻ります。
- ⑥ 計算の場合
 - 1) 倍面積、面積を出力。
④へ戻ります。

操作例

手順	表 示	キ一操作	
1	0.	⑤ ①	プログラムの呼び出し [座標面積計算]
2	手入力…1 登録より…2 終了…0 ?	①	手入力なので ① を入力。
3	No. = 1 (Max = 50) (オリ X= -) X= _ Y=	100 ≡ 100 ≡	No.1 座標 X No.1 座標 Y
	YES(=) / NO ?	YES(≡)	NO の場合は X=_ へ戻り再入力。
4	No. = 2 (Max = 50) (オリ X= -) X= _ Y=	200 ≡ 100 ≡	No.2 座標 X No.2 座標 Y
	YES(=) / NO ?	YES(≡)	NO の場合は X=_ へ戻り再入力。

手順	表 示	キ 一 操 作	
5	No. = 3 (Max = 50) (オリ X = -) X= _ Y= _	200 [=] 200 [=]	No.3 座標 X No.3 座標 Y
	YES(=) / NO ?	YES([=)	[NO] の場合は X=_ へ戻り再入力。
6	No. = 4 (Max = 50) (オリ X = -) X= _ Y= _	100 [=] 200 [=]	No.4 座標 X No.4 座標 Y
	YES(=) / NO ?	YES([=)	[NO] の場合は X=_ へ戻り再入力。
7	No. = 5 (Max = 50) (オリ X= -) X= _ Y= _	[=] [=]	入力終了なので X=_ の表示に対し [=] [=] と入力。
8	計 算・・ 1 訂 正・・ 2 終 了・・ 0 ?	[1]	※訂正の場合は [2] を入力後手順 11 へ。 [1] 計算実行。
9	ハインゼ 20000.000000 メゼ 10000.000000 = # - ヲ オテクツ サイ	[=]	倍面積 面積
10	計 算・・ 1 訂 正・・ 2 終 了・・ 0 ?	0 0 0 0	計算終了。電卓モードへ戻ります。

例) No.1座標 X=100, Y=100 を X=150, Y=150 へ訂正した場合。

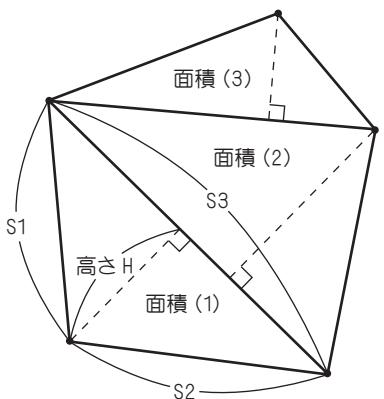
手順	表 示	キ 一 操 作	
11	ENo. = ** (オリ No= 0) テセイ No. = _	←登録点数 1 [=]	例) No.1, X=100, Y=100 を X=150, Y=150 へと訂正するので [1] [=] と入力し訂正座標を入力。 訂正をする座標データの No. を入力。
12	ENo. = ** (オリ No= 0) テセイ No. = 1 X= 100.000 Y= 100.000 テセイ OK ?		No.1座標 X No.1座標 Y
	YES(=) / NO ?	YES([=)	[NO] の場合は手順 11 へ戻り再入力。

手順	表 示	キ 一 操 作	
13	テ化イ No. = 1 X= _ Y= _ OK?	150 [=] 150 [=]	訂正座標 X 訂正座標 Y
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO)の場合は X=_ へ戻り再入力。
14	ENo. = *** (オリ No= 0) テ化イ No. =	[=]	訂正終了。手順 8 へ戻り再入力。

※ただし、手順 9 の計算結果が以下のように異なります。

手順	表 示	キ 一 操 作	
14	ハインセキ 10000.000000 メンセキ 5000.000000 = キ- ヲ オシテタ*サイ	[=]	倍面積 面積

S0 5 2 | ヘロン面積計算



- ①辺長 S1、S2、S3 を入力。
- ②高さ H、面積、トータル面積(合計面積)を出力。
出力後①へ戻ります。

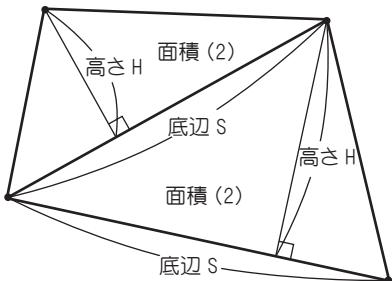
トータル=面積 (1)+面積 (2)+ ···

操作例

手順	表 示	キ 一 操 作	
1	0.	⑨ ⑤ ②	プログラムの呼び出し [ヘロン面積計算]
2	(オリ S1= 0) S1= _ S2= _ S3= _	3 [=] 4 [=] 5 [=]	辺長 S1 辺長 S2 辺長 S3
3	タガ H= 2.400 メタ 6.000000 トータル 6.000000 = キ ヲ オヘタ" サイ		高さ H 面積 トータル面積(合計面積)
4	(オリ S1= 0) S1= _ S2= _ S3= _	3 [=] 4 [=] 5 [=]	辺長 S1 辺長 S2 辺長 S3

手順	表 示	キ 一 操 作	
5	外辺 H= 2.400 内辺 6.0000000 トータル 12.0000000 = キーフォンテクツサイ		高さ H 面積 トータル面積(合計面積) [=]
6	(オフリ S1= 0) S1= _ S2= S3=	3 [=] 4 [=] 5 [=]	辺長 S1 辺長 S2 辺長 S3
7	外辺 H= 2.400 内辺 6.0000000 トータル 18.0000000 = キーフォンテクツサイ		高さ H 面積 トータル面積(合計面積) [=]
8	(オフリ S1= 0) S1= _ S2= S3=	[0] [=] [=] [0]	計算終了。電卓モードへ戻ります。

SO 5 3 | 三斜面積計算



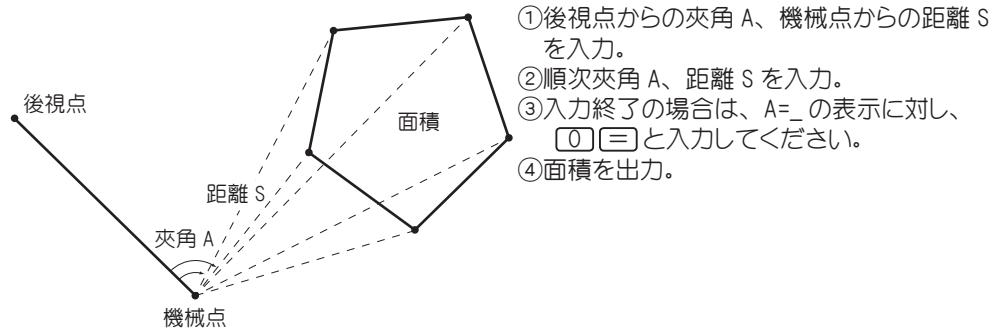
①底辺 S 、高さ H を入力。
 ②面積、トータル面積(合計面積)を出力。
 出力後①へ戻ります。

トータル=面積(1)+面積(2)+・・・

操作例

手順	表 示	キ 一 操 作	
1	0.	⑩ [5] [3]	プログラムの呼び出し [三斜面積計算]
2	(オリ $S = 0$) S= - H=	55 [=] 12.6 [=]	底辺 S 高さ H
3	メモ 346.500000 トータル 346.500000 = キ- ヲ オテクタ"サイ	=	面積 トータル面積(合計面積)
4	(オリ $S = 0$) S= - H=	48.5 = 9.85 =	底辺 S 高さ H
5	メモ 238.8625000 トータル 585.3625000 = キ- ヲ オテクタ"サイ	=	面積 トータル面積(合計面積)
6	(オリ $S = 0$) S= - H=	0 [=] [=] 0	計算終了。電卓モードへ戻ります。

SO 5 4 | 放射法面積計算

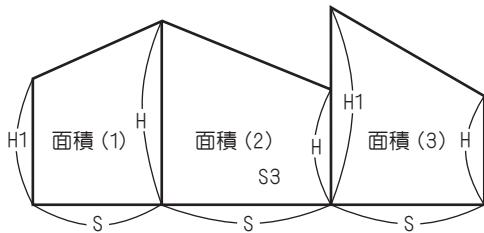


操作例

手順	表 示	キ 一 操 作	
1	0.	⑩ [5] [4]	プログラムの呼び出し [放射法面積計算]
2	No. = 1 (オリ A= 0) A= _ S=	55 [=] 23 [=]	後視点からの夾角 A 基準点からの距離 S
	YES(=) / NO ?	YES([=])	[NO] の場合は A=_ へ戻り再入力。
3	No. = 2 (オリ A= 0) A= _ S=	85 [=] 30 [=]	後視点からの夾角 A 基準点からの距離 S
	YES(=) / NO ?	YES([=])	[NO] の場合は A=_ へ戻り再入力。
4	No. = 3 (オリ A= 0) A= _ S=	99 [=] 32 [=]	後視点からの夾角 A 基準点からの距離 S
	YES(=) / NO ?	YES([=])	[NO] の場合は A=_ へ戻り再入力。
	No. = 4 (オリ A= 0) A= _ S=	150 [=] 30 [=]	後視点からの夾角 A 基準点からの距離 S
	YES(=) / NO ?	YES([=])	[NO] の場合は A=_ へ戻り再入力。

手順	表 示	キ 一 操 作	
6	No. = 5 (オリ A= 0) A= _ S=	120 [=] 12 [=]	後視点からの夾角 A 基準点からの距離 S
	YES(=) / NO ?	YES(=)	NO の場合は A=_ へ戻り再入力。
7	No. = 6 (オリ A= 0) A= _ S=	0 [=]	入力終了なので A=_ の表示に対し 0 [=] と入力。
8	メセヰ 446.5820968 = キ-ヲ オシテタサイ	[=]	面積
9	No. = 1 (オリ A= 0) A= _ S=	0 [=] [=] 0	計算終了。電卓モードへ戻ります。

S0 5 5 | 台形面積計算



- ① H1を入力。
- ② S、Hを入力。
- ③面積、トータル(合計面積)を出力。
出力後②へ戻ります。

※高さ H を変更する場合は S=_ の表示に
対し **[0] [=]** と入力し H1=_ の表示に切り
替えて変更値を入力してください。

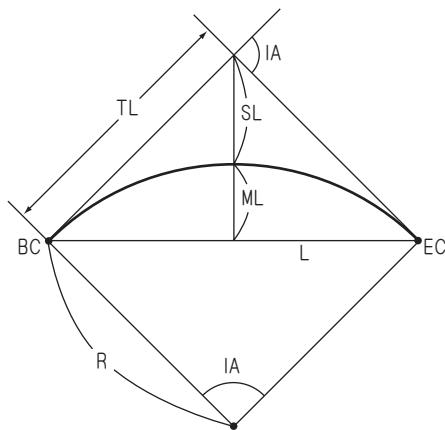
$$\text{トータル} = \text{面積 (1)} + \text{面積 (2)} + \dots$$

操作例

手順	表 示	キ 一 操 作	
1	0.	S0 [5] [5]	プログラムの呼び出し [台形面積計算]
2	(オリ H= 0) H1= _	3 [=]	H1
3	(Hヘンコウ S= 0) S= _ H=	4 [=] 5 [=]	S H
4	メンゼキ 16.0000000 トータル 16.0000000 = キ- ヲ オシテグ*サイ	=	面積 トータル(合計面積)
5	(Hヘンコウ S= 0) S= _ H=	5 [=] 3 [=]	S H
6	メンゼキ 20.0000000 トータル 36.0000000 = キ- ヲ オシテグ*サイ	=	面積 トータル(合計面積)
7	(Hヘンコウ S= 0) S= _ H=	4 [=] 8 [=]	S H

手順	表 示	キ 一 操 作	
8	メンゼキ 22.0000000 トータル 58.0000000 = キ- ヲ オシテクダサイ		面積 トータル(合計面積)
9	(Hヘンコウ S= 0) S= H=	0 =	高さ変更なので S=_ の表示に対し 0 = と入力し H1=_ の表示に切り替える。
10	(オフリ H= 0) H1= _	5 =	H1
11	(Hヘンコウ S= 0) S= H=	6 = 2 =	S H
12	メンゼキ 21.0000000 トータル 79.0000000 = キ- ヲ オシテクダサイ		面積 トータル(合計面積)
13	(Hヘンコウ S= 0) S= H=	0 = = = 0	計算終了。電卓モードへ戻ります。

SO 6 1 | 单曲線要素計算



①交角 IA を入力

入力要素を選択してデータを入力。

半径 R : ① [=]

接線長 TL : ② [=]

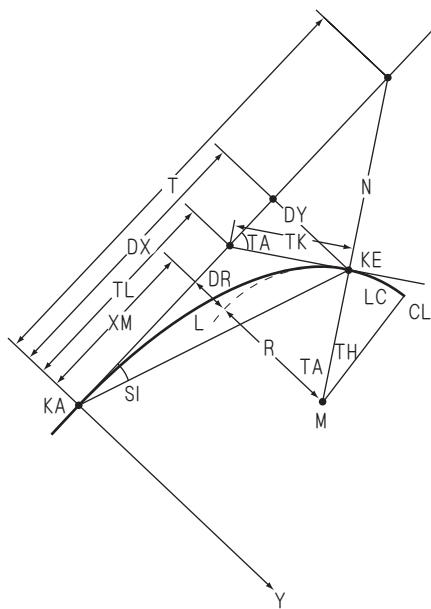
曲線長 CL : ③ [=]

外線長 SL : ④ [=]

②半径 R、接線長 TL、曲線長 CL、外線長 SL、中央縦距 ML、長弦 L を出力。
出力後①へ戻ります。

操作例

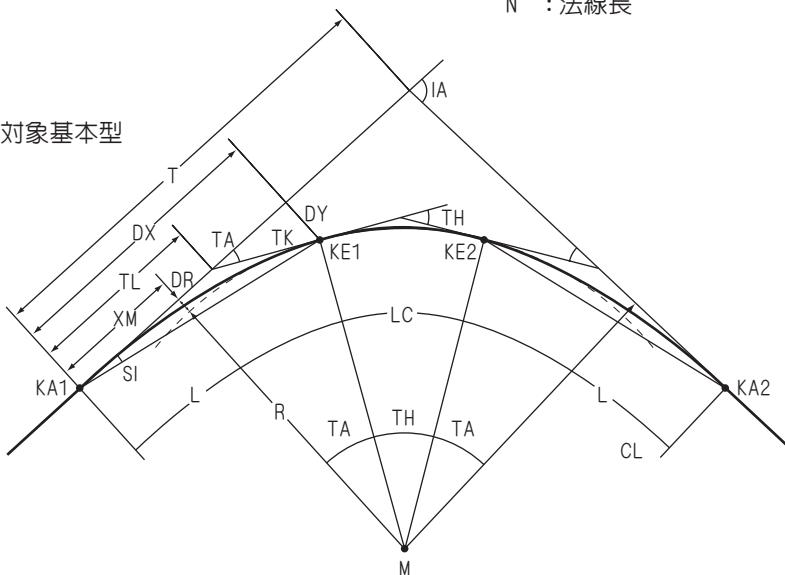
手順	表 示	キ 一 操 作	
1	0.	⑥ ① [=] プログラムの呼び出し [単曲線要素計算]	
2	(オリ IA= 0) IA= _ R/TL/CL/SL ? (1 2 3 4)	37.3415 [=] ① [=] 交角 IA 例) 入力要素に半径 R を使用。表示に対し① [=] と入力し R=_ を表示させる。	
3	IA= 37-34-15.00 R= _	100 [=] 半径 R	
4	IA= 37-34-15.00 R= 100.0000 TL= 34.0144 CL= 65.5735 SL= 5.6266 ML= 5.3269 L= 64.4049 = # オシテツサイ	[=] 半径 R 接線長 TL 曲線長 CL 外線長 SL 中央縦距 ML 長弦 L	
5	(オリ IA= 0) IA= _ R/TL/CL/SL ? (1 2 3 4)	0 [=] [=] [=] 0 計算終了。電卓モードへ戻ります。	



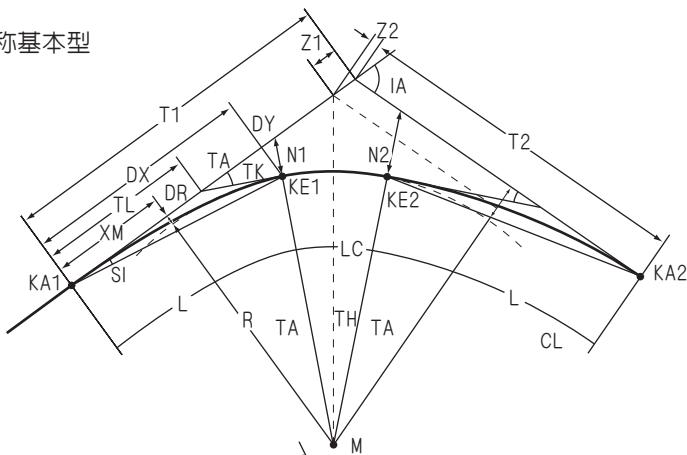
- X ①交角 IA、パラメータ A1、A2、R を入力。
 凸型クロソイド曲線の場合は R=_ の表示に対し と入力してください。
 ②各要素を出力。
 ※非対称の場合はIN(入口側)とOUT(出口側)
 に分けて出力されます。
 出力後①へ戻ります。

L : クロソイド曲線長
 TA : KE点における接線角(τ)
 DX : KE点のX座標
 DY : KE点のY座標
 TK : 短接線長
 TL : 長接線長
 XM : KEの曲率中心座標
 DR : シフト(移動量)
 SI : 極角(偏角)
 TH : 単曲部中心角
 LC : 単曲部弧長
 CL : 全体の曲線長
 T : KAから法線NとX軸の交点までの距離
 N : 法線長

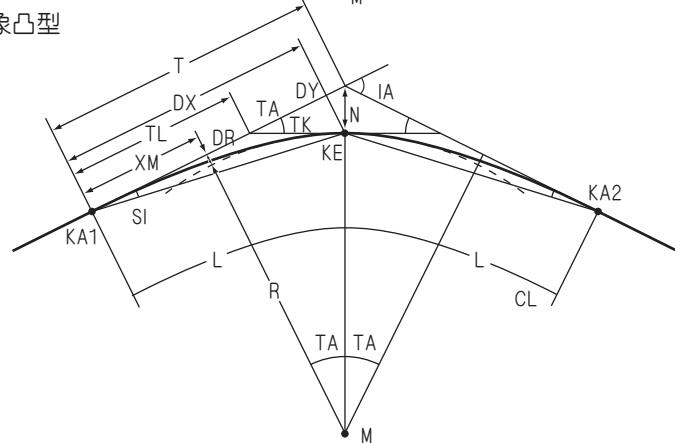
●対象基本型



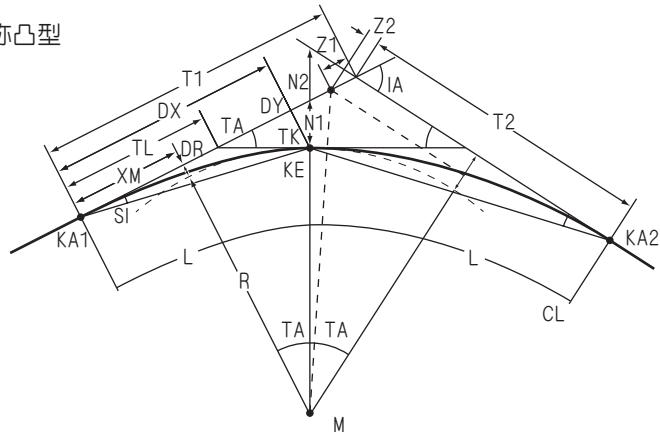
●非対称基本型



●対象凸型



●非対称凸型



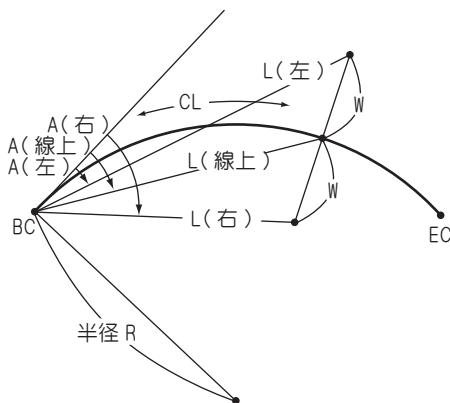
操作例

◆非対称基本型クロソイド要素計算の場合

手順	表 示	キ 一 操 作	
1	0.	(S) [6] [2]	プログラムの呼び出し [クロソイド要素計算]
2	(オフ IA= 0) IA=_ A1= A2= R=	28.1510 [=] 150 [=] 160 [=] 300 [=]	交角IA クロソイドパラメータ A1 クロソイドパラメータ A2 半径 R
	YES(=) / NO ?	(YES)([=])	(NO) の場合はIA=_へ戻り再入力。
3	** IN ** L= 75.0000 TA= 7-09-43.10 DX= 74.8829 DY= 3.1215 TK= 25.0373 TL= 50.0410 = キ-ヲ オシテタ^サイ	[=]	IN 側のクロソイド曲線長 L KE1点における接線角 TA(τ) KE1点の X 座標 DX KE1点の Y 座標 DY IN 側の短接線長 TK IN 側の長接線長 TL
4	XM= 37.4805 DR= 0.7808 SI= 2-23-13.23 = キ-ヲ オシテタ^サイ	[=]	KE1点の曲率中心座標 XM IN 側のシフト(移動量)DR IN 側の極角(偏角)SI
5	** OUT ** L= 85.3333 TA= 8-08-55.44 DX= 85.1609 DY= 4.0396 TK= 28.4994 TL= 56.9493 = キ-ヲ オシテタ^サイ	[=]	OUT 側のクロソイド曲線長 KE2 点における接線角 TA(τ) KE2 点の X 座標 DX KE2 点の Y 座標 DY OUT 側の短接線長 TK OUT 側の長接線長 TL
6	XM= 42.6379 DR= 1.0106 SI= 2-42-56.80 = キ-ヲ オシテタ^サイ	[=]	KE2 点の曲率中心座標 XM OUT 側のシフト(移動量)DR OUT 側の極角(偏角)SI
7	TH= 12-56-31.46 LC= 67.7645 CL= 228.0979 T1= 113.6642 T2= 117.9085 = キ-ヲ オシテタ^サイ	[=]	単曲部中心角 TH 単曲部弧長 LC 全体の曲線長 CL KA1点から法線 N1 と X 軸の交点までの距離 T1 KA2 点から法線 N2 と X 軸の交点までの距離 T2

手順	表 示	キ 一 操 作	
8	N1= 3.1461 N2= 4.0808 Z1= 0.4855 Z2= 0.4277 = キ-ヲオテク^サイ		法線長 N1 法線帳 N2 Z1 Z2 [=]
9	(オフ) IA= 0) IA=_ A1= A2= R=	[0] [0] [=] [=]	計算終了。電卓モードへ戻ります。

SO 7 1 1 | 单曲線設置計算 偏角法

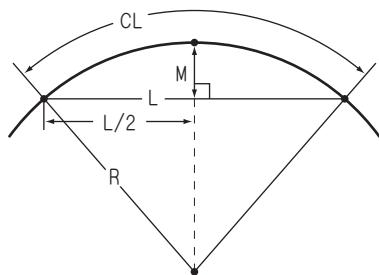


- ① カーブの向き(左右)を指定。
- ② 半径 R を入力。
- ③ BC 点から線上中心杭までの距離(弧長)CL、幅杭までの幅員 W を入力。
- ④ BC 点から線上中心杭の偏角 A、距離 L、幅杭までの幅員 W、BC点から右幅杭の偏角 A、距離 L、BC 点から左幅杭の偏角 A、距離 L を出力。
出力後③へ戻ります。

操作例

手順	表 示	キ 一 操 作	
1	0.	⑦ ① ①	プログラムの呼び出し [単曲線設置計算 偏角法]
2	右 カーブ .. 1 左 カーブ .. 2 終 了 .. 0 ?	①	カーブの向き(右)を指定。左の場合は②を入力。
3	(オリ R= 0) R= _	200 =	半径 R
4	R= 200.0000 (オリ CL= 0) CL= _ W= _	40 = 5 =	BC 点から線上中心杭までの距離(弧長)CL 幅杭までの幅員 W
5	C A= 5-43-46.48 L= 39.9334 W= 5.0000 R A= 12-55-12.10 L= 39.7468 L A= 358-42-53.56 L= 40.7375 = キ- ② オリダサイ	=	BC 点から線上中心杭の偏角 A BC 点から線上中心杭までの距離 L 幅杭までの幅員 W BC 点から右幅杭の偏角 A BC 点から右幅杭までの距離 L BC 点から左幅杭の偏角 A BC 点から左幅杭までの距離 L
6	R= 200.0000 (オリ CL= 0) CL= _	0 = = = = 0	計算終了。電卓モードへ戻ります。

SO 7 1 2 単曲線設置計算 中央縦距

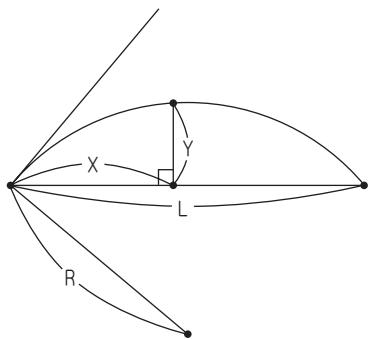


- ①半径 R を入力。
- ②曲線長(弧長)CL を入力
- ③弦長 L 、 $L/2$ 、中央縦距 M を出力。
出力後②へ戻ります。

操作例

手順	表 示	キ 一 操 作	
1	0.	SO 7 1 2	プログラムの呼び出し [単曲線設置計算 中央縦距]
2	(オリ $R= 0$) $R= _$	100 =	半径 R
3	$R= 100.0000$ (オリ $CL= 0$) $CL= _$	60 =	曲線長(弧長)CL
4	$R= 100.0000$ (オリ $CL= 0$) $CL= 60.0000$ $L= 59.1040$ $L/2= 29.5520$ $M= 4.4664$ = キ-ヲ オヘタサイ	=	弦長 L $L/2$ 中央縦距 M
5	$R= 100.0000$ (オリ $CL= 0$) $CL= _$	125 =	曲線長(弧長)CL
6	$R= 100.0000$ (オリ $CL= 0$) $CL= 125.0000$ $L= 117.0195$ $L/2= 58.5097$ $M= 18.9037$ = キ-ヲ オヘタサイ	=	弦長 L $L/2$ 中央縦距 M
7	$R= 100.0000$ (オリ $CL= 0$) $CL= _$	0 = = = = 0	計算終了。電卓モードへ戻ります。

SO 7 1 3 | 単曲線設置計算 長弦オフセット

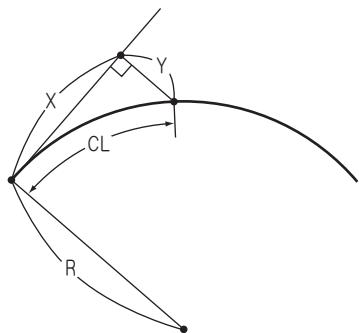


- ①半径 R、弦長 L を入力。
 ②距離 X を入力
 ③オフセット Y を出力。
 出力後②へ戻ります。

操作例

手順	表 示	キ 一 操 作	
1	O.	SO 7 1 3	プログラムの呼び出し [単曲線設置計算 長弦オフセット]
2	(オリ R= 0) R= _	85 =	半径 R
3	R= 85.0000 (オリ L= 0) L= _	100 =	長弦 L
4	R= 85.0000 L= 100.0000 (オリ X= 0) X= _	10 =	距離 X
5	R= 85.0000 L= 100.0000 (オリ X= 0) X= 10.0000 Y= 6.2614 = # オシテタサイ	=	オフセット Y
6	R= 85.0000 L= 100.0000 (オリ X= 0) X= _	0 = = = = 0	計算終了。電卓モードへ戻ります。

SO 7 1 4 | 单曲線設置計算 接弦オフセット

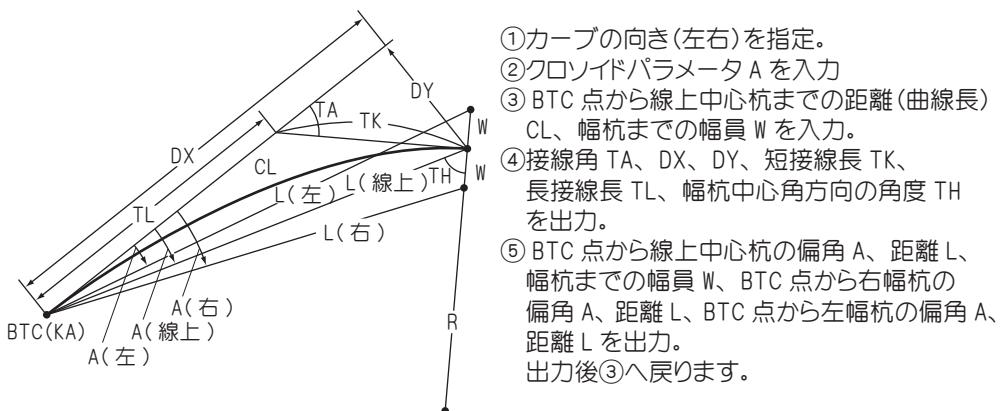


- ①半径 R を入力。
 ②曲線長(弧長)CL を入力
 ③距離 X、オフセット Y を出力。
 出力後②へ戻ります。

操作例

手順	表 示	キ 一 操 作	
1	0.	SO [7] [1] [4]	プログラムの呼び出し [单曲線設置計算 接弦オフセット]
2	(オリ R= 0) R= _	120 [=]	半径 R
3	R= 120.0000 (オリ CL= 0) CL= _	100 [=]	曲線長(弧長)CL
4	R= 120.0000 (オリ CL= 0) CL= 100.0000 X= 88.8212 Y= 39.3105 = キ-ヲ オシテタ^サイ	=	距離 X オフセット Y
5	R= 120.0000 (オリ CL= 0) CL= _	120 [=]	曲線長(弧長)CL
6	R= 120.0000 (オリ CL= 0) CL= 120.0000 X= 100.9765 Y= 55.1637 = キ-ヲ オシテタ^サイ	=	距離 X オフセット Y
7	R= 120.0000 (オリ CL= 0) CL= _	0 [=] [=] [=] [=] 0	計算終了。電卓モードへ戻ります。

SO 7 2 1 クロソイド設置計算 要素偏角法

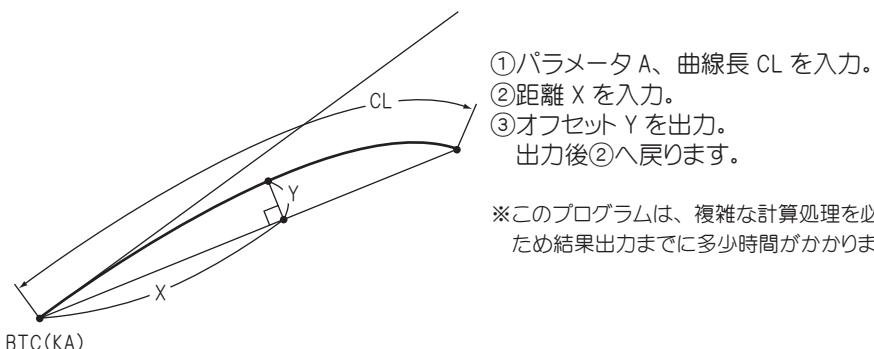


操作例

手順	表 示	キ 一 操 作	
1	0.	⑥⑦②①	プログラムの呼び出し [クロソイド設置計算 要素偏角]
2	右カーブ ・・・ 1 左カーブ ・・・ 2 終了 ・・・ 0 ?	①	カーブの向き(右)を指定。左の場合には②を入力。
3	(オリ A= 0) A= _	150 [=]	クロソイドパラメータ A
4	A= 150.0000 (オリ CL= 0) CL= _ W= _	55 [=] 3 [=]	BTC 点から線上中心杭までの距離(曲線長) CL 幅杭までの幅員 W
5	TA= 3-51-05.58 DX= 54.9752 DY= 1.2320 TK= 18.3412 TL= 36.6753 TH= 87-25-56.10 = キ-ヲ オシテタ" サイ	=	接線角 TA DX DY 短接線長 TK 長接線長 TL 幅杭中心方向の角度 TH

手順	表 示	キ 一 操 作	
6	C A= 1-17-01.68 L= 54.9890 W= 3.0000 R A= 4-24-39.80 L= 54.9364 L A= 358-10-18.35 L= 55.2048 = キー ワード サイ		BTC 点から線上中心杭の偏角 A BTC 点から線上中心杭までの距離 L 幅杭までの幅員 W BTC 点から右幅杭の偏角 A BTC 点から右幅杭までの距離 L BTC 点から左幅杭の偏角 A BTC 点から左幅杭までの距離 L <input style="border: 1px solid black; padding: 2px 10px;" type="button" value="="/>
7	A= 150.0000 (オリ CL= 0) CL= _	<input style="border: 1px solid black; padding: 2px 10px;" type="button" value="0"/> <input style="border: 1px solid black; padding: 2px 10px;" type="button" value="="/> <input style="border: 1px solid black; padding: 2px 10px;" type="button" value="="/> <input style="border: 1px solid black; padding: 2px 10px;" type="button" value="="/> <input style="border: 1px solid black; padding: 2px 10px;" type="button" value="="/> <input style="border: 1px solid black; padding: 2px 10px;" type="button" value="0"/>	計算終了。電卓モードに戻ります。

SO 7 2 2 | クロソイド設置計算 長弦オフセット

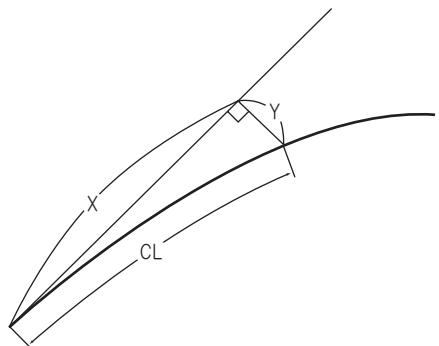


BTC(KA)

操作例

手順	表 示	キ 一 操 作	
1	0.	SO [7] [2] [2]	プログラムの呼び出し [クロソイド設置計算 長弦オフセット]
2	(オリ A= 0) A= _	120 [=]	クロソイドパラメータ A
3	A= 120.0000 (オリ CL= 0) CL= _	156 [=]	曲線長 CL
4	A= 120.0000 CL= 156.0000 (オリ X= 0) X= _	15 [=]	距離 X
5	A= 120.0000 CL= 156.0000 (オリ X= 0) X= 15.0000 Y= 4.2666 = キ- ヲ オシテウ" サイ	[=]	オフセット Y
6	A= 120.0000 CL= 156.0000 (オリ X= 0) X= _	0 [=] [=] [=] [=] [=] 0	計算終了。電卓モードへ戻ります。

S0 7 2 3 | クロソイド設置計算 接弦オフセット



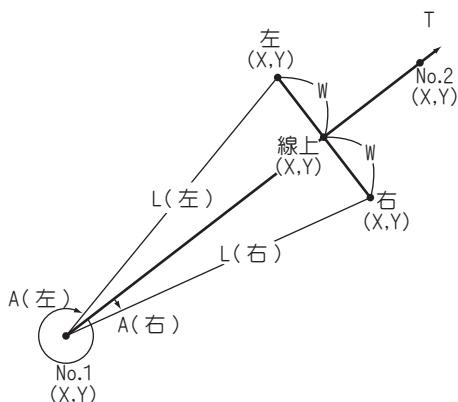
- ①パラメータ A。
- ②曲線長 CL を入力。
- ③距離 X、オフセット Y を出力。
出力後②へ戻ります。

BTC(KA)

操作例

手順	表 示	キ 一 操 作	
1	0.	⑤⑦②③	プログラムの呼び出し [クロソイド設置計算 接弦オフセット]
2	(オリ A= 0) A= _	160 [=]	クロソイドパラメータ A
3	A= 160.0000 (オリ CL= 0) CL= _	85 [=]	曲線長 CL
4	A= 160.0000 (オリ CL= 0) CL= 85.0000 X= 84.8309 Y= 3.9925 = キ- ヲ オシテタ^サイ	[=]	距離 X オフセット Y
5	A= 160.0000 (オリ CL= 0) CL= _	125 [=]	曲線長 CL
6	A= 160.0000 (オリ CL= 0) CL= 125.0000 X= 123.8409 Y= 12.6313 = キ- ヲ オシテタ^サイ	[=]	距離 X オフセット Y
7	A= 160.0000 (オリ X= 0) X= _	0 [=] [=] [=] [=] 0	計算終了。電卓モードへ戻ります。

SO 8 1 座標 中心・幅杭設置計算 直線



- ① No.1 座標 X, Y を入力。
 - ② No.2 座標 X, Y を入力。この時 X=_ の表示に対し [田] [=] と入力すると T=_ と表示が変わり、方向角 T の入力に切り替わります。
 - ③ No.1 座標から線上中心杭までの距離 S、幅杭までの幅員 W を入力。
 - ④ 線上中心杭の座標 X, Y を出力。
 - ⑤ 右幅杭の座標 X, Y、No.1 から右幅杭までの夾角 A、距離 L を出力。
 - ⑥ 左幅杭の座標 X, Y、No.1 から左幅杭までの夾角 A、距離 L を出力。
- 出力後 ③へ戻ります。

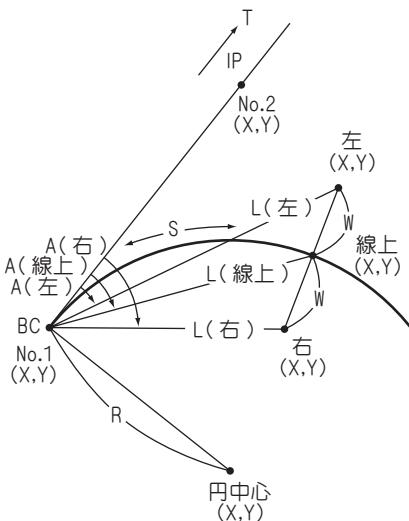
操作例

手順	表 示	キ 一 操作	
1	0.	⑩ ⑧ ①	プログラムの呼び出し [座標 中心・幅杭設置計算 直線]
2	手 入 力・・1 登録より・・2 終 了・・0 ?	①	手入力なので ① を入力。
3	No. = 1 X= _ Y= _ ヨクセン	100 [=] 100 [=]	No.1 座標 X No.1 座標 Y
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO) の場合は X=_ へ戻り再入力。
4	No. = 2 (杵コウ X = +) X= _ Y= _ ヨクセン	200 [=] 200 [=]	No.2 座標 X No.2 座標 Y
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO) の場合は X=_ へ戻り再入力。
5	No. = 3 (オリ S= 0) ヨリ S= _ M^ W= _ ヨリ	85 [=] 4 [=]	No.1 座標から線上中心杭までの距離 S 幅杭までの幅員 W
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO) の場合は S=_ へ戻り再入力。

手順	表 示	キ 一 操 作	
6	セツゾウカ X= 160.1041 Y= 160.1041 = キ-ヲ オシテタサイ	=	線上中心杭座標 X 線上中心杭座標 Y
7	トウロク シマスカ ?		
	YES(=) / NO ?	YES(=)	NOの場合は登録せず手順 9 へ。
8	No. = *** X= 160.1041 Y= 160.1041 トウロク OK = キ-ヲ オシテタサイ	=	登録 No. *** に X=160.1041, Y=160.1041 を登録。
9	ミズ X= 157.2756 Y= 162.9325 A= 2-41-39.42 L= 85.0941 = キ-ヲ オシテタサイ	=	右幅杭座標 X 右幅杭座標 Y No.1 座標から右幅杭座標までの夾角 A No.1 座標から右幅杭座標までの距離 L
10	トウロク シマスカ ?		
	YES(=) / NO ?	YES(=)	NOの場合は登録せず手順 12 へ。
11	No. = *** X= 157.2756 Y= 162.9325 トウロク OK = キ-ヲ オシテタサイ	=	登録 No. *** に X=157.2756, Y=162.9325 を登録。
12	ヒダリ X= 162.9325 Y= 157.2756 A= 357-18-20.58 L= 85.0941 = キ-ヲ オシテタサイ	=	左幅杭座標 X 左幅杭座標 Y No.1 座標から左幅杭座標までの夾角 A No.1 座標から左幅杭座標までの距離 L
13	トウロク シマスカ ?		
	YES(=) / NO ?	YES(=)	NOの場合は登録せず手順 15 へ。

手順	表 示	キ 一 操 作	
14	No. = *** X= 162.9325 Y= 157.2756 トウリ OK = キ - ヲ オテクタ^サイ	<input style="border: 1px solid black; padding: 2px 10px;" type="button" value="="/>	登録 No. *** に X=162.9325, Y=157.2756 を登録。
15	No. = 3 (オリ S= 0) +ヨリ S= _	<input style="border: 1px solid black; padding: 2px 10px;" type="button" value="0"/> <input style="border: 1px solid black; padding: 2px 10px;" type="button" value="="/> <input style="border: 1px solid black; padding: 2px 10px;" type="button" value="="/> <input style="border: 1px solid black; padding: 2px 10px;" type="button" value="0"/>	計算終了。電卓モードへ戻ります。

S0 8 2 座標 中心・幅杭設置計算 単曲線



- ①カーブの向き(左右)を入力。
 - ②半径 R を入力。
 - ③No.1(BC)の座標 X, Y を入力。
 - ④接線方向上の No.2(例:IP)座標 X, Y を入力。この時 X=_ の表示に対し [田] [=] と入力すると T=_ と表示が変わり、方向角 T の入力に切り替わります。
 - ⑤円中心座標 X, Y を出力。
 - ⑥No.1 (BC)から線上中心杭までの距離(曲線長)S、幅杭までの幅員 W を入力。
 - ⑦線上中心杭の座標 X, Y、No.1(BC)からの夾角 A、距離 L を出力。
 - ⑧右幅杭の座標 X, Y、No.1(BC)からの夾角 A、距離 L を出力。
 - ⑨左幅杭の座標 X, Y、No.1(BC)からの夾角 A、距離 L を出力。
- 出力後⑥へ戻ります。

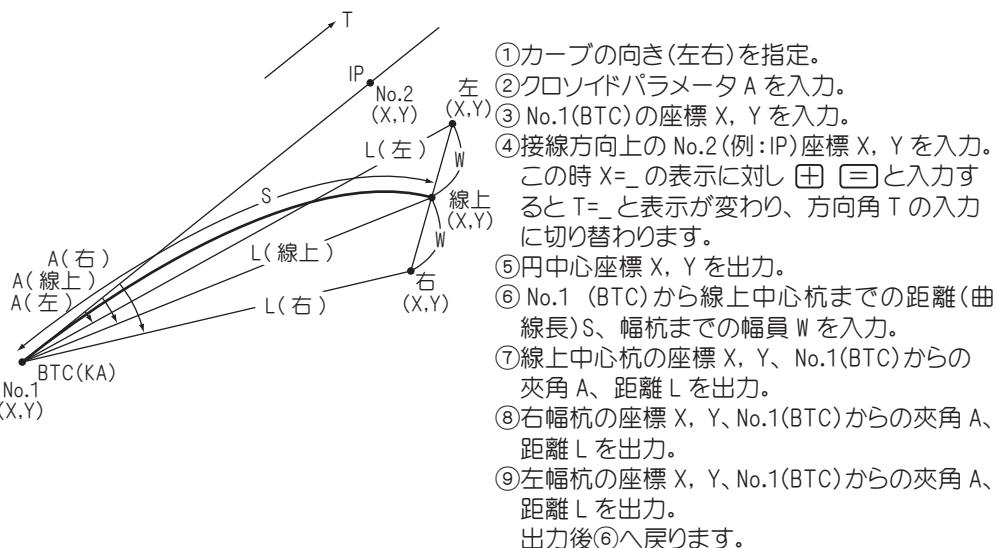
操作例

手順	表 示	キ 一 操 作	
1		0. S0 [8] [2]	プログラムの呼び出し [座標 中心・幅杭設置計算 単曲線]
2	手 入 力 … 1 登録より … 2 終 了 … 0 ?	[1]	手入力なので [1] を入力。
3	右カーブ … 1 左カーブ … 2 終 了 … 0 ?	[1]	カーブの向き(右)を指定。左の場合は[2]を入力。
4	No. = 1 ハンケイ R= _	200 [=]	半径 R
	YES(=) / NO ?	(YES)([=])	(NO)の場合は R=_ へ戻り再入力。
5	No. = 1 X= _ Y= _ セッセン 杣コフ	100 [=] 100 [=]	No.1(BC)座標 X No.1(BC)座標 Y
	YES(=) / NO ?	(YES)([=])	(NO)の場合は X=_ へ戻り再入力。

手順	表 示	キ 一 操 作	
6	No. = 2 (オコロ X = +) X= _ Y= _ セッセン オコロ	200 [=] 150 [=]	No.2(IP)座標 X No.2(IP)座標 Y
	YES(=) / NO ?	YES([=])	(NO)の場合は X=_へ戻り再入力。
7	イソ チュウジン X= 10.5573 Y= 278.8854 = キ- ヲ オシテタサイ	[=]	円中心座標 X 円中心座標 Y
8	トウロク シマスカ		
	YES(=) / NO ?	YES([=])	(NO)の場合は登録せず手順 10 へ。
9	No. = *** X= 10.5573 Y= 278.8854 トウロク OK = キ- ヲ オシテタサイ	[=]	登録 No. *** に X=10.5573, Y=278.8854 を登録。
10	No. = 3 (オリ S= 0) +ヨリ S= _ M^ W= _	65 [=] 3 [=]	No.1(BC)から線上中心杭までの距離(曲線長)S 幅杭までの幅員 W
	YES(=) / NO ?	YES([=])	(NO)の場合は S=_へ戻り再入力。
11	センジ ヨウ X= 152.4374 Y= 137.9244 A= 9-18-38.03 L= 64.7143 = キ- ヲ オシテタサイ	[=]	線上中心杭座標 X 線上中心杭座標 Y No.1から線上中心杭座標までの夾角 A No.1から線上中心杭座標までの距離 L
12	トウロク シマスカ		No.1座標から右幅杭座標までの夾角 A No.1座標から右幅杭座標までの距離 L
	YES(=) / NO ?	YES([=])	(NO)の場合は登録せず手順 14 へ。
13	No. = *** X= 152.4374 Y= 137.9244 トウロク OK = キ- ヲ オシテタサイ	[=]	登録 No. *** に X=152.4374, Y=137.9244 を登録。

手順	表 示	キ 一 操 作	
14	X= 150.3092 Y= 140.0388 A= 11-56-58.58 L= 64.2971 = キ-ヲ オシテタ*サイ	=	右幅杭座標 X 右幅杭座標 Y No.1から線上右幅杭座標までの夾角 A No.1から線上右幅杭座標までの距離 L
15	トウロ シマスカ		
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO)の場合は登録せず手順 17 へ。
16	No. = *** X= 150.3092 Y= 140.0388 トウロ OK = キ-ヲ オシテタ*サイ	=	登録 No. *** に X=150.3092, Y=140.0388 を登録。
17	ヒダリ X= 154.5656 Y= 135.8100 A= 6-42-38.73 L= 65.2668 = キ-ヲ オシテタ*サイ	=	左幅杭座標 X 左幅杭座標 Y No.1から線上左幅杭座標までの夾角 A No.1から線上左幅杭座標までの距離 L
18	トウロ シマスカ		
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO)の場合は登録せず手順 20 へ。
19	No. = *** X= 154.5656 Y= 135.8100 トウロ OK = キ-ヲ オシテタ*サイ	=	
20	No. = *** (オリ S= 0) ヨリ S= -	0 = = 0	計算終了。電卓モードへ戻ります。

S0 8 3 | 座標 中心・幅杭設置計算 クロソイド

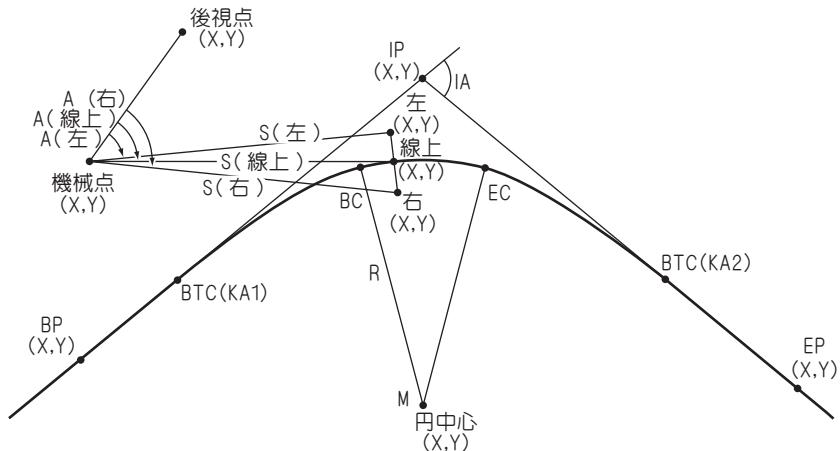


操作例

手順	表 示	キ ー 操 作	
1	0.	⑥⑧③	プログラムの呼び出し [座標 中心・幅杭設置計算 クロソイド]
2	手 入 力 ・・ 1 登録より ・・ 2 終 了 ・・ 0 ?	①	手入力なので ① を入力。
3	右カーブ ・・ 1 左カーブ ・・ 2 終 了 ・・ 0 ?	①	カーブの向き(右)を指定。左の場合には ② を入力。
4	No. = 1 A= _ YES(=) / NO ?	160 [≡] YES(=)	クロソイドパラメータ A NO の場合は A=_ へ戻り再入力。
5	No. = 1 X= _ Y= _ セッセン ホウコウ YES(=) / NO ?	100 [≡] 100 [≡] YES(=)	No.1(BTC)座標 X No.1(BTC)座標 Y NO の場合は X=_ へ戻り再入力。

手順	表 示	キ 一 操 作	
6	No. = 2 (カコ X = +) X= _ Y= _ セッセン カコ	200 [=] 150 [=]	No.2(IP)座標 X No.2(IP)座標 Y
	YES(=) / NO ?	YES([=])	(NO)の場合は X=_へ戻り再入力。
7	No. = 3 (オリ S= 0) ヨリ S= _ W= W=	100 [=] 4 [=]	No.1(BTC)から線上中心杭までの距離(曲線長)S 幅杭までの幅員 W
	YES(=) / NO ?	YES([=])	(NO)の場合は S=_へ戻り再入力。
8	セッセン カコ X= 186.1985 Y= 150.3583 A= 3-43-44.36 L= 99.8306 = キ-ヲ オシテタサイ	[=]	線上中心杭座標 X 線上中心杭座標 Y No.1座標から線上中心杭座標までの夾角 A No.1座標から線上中心杭座標までの距離 L
9	トウツ シマスカ ?		
	YES(=) / NO ?	YES([=])	(NO)の場合は登録せず手順 11へ。
10	No. = *** X= 186.1985 Y= 150.3583 トウツ OK = キ-ヲ オシテタサイ	[=]	登録 NO. *** [] X=186.1985, Y=150.3583 を登録。
11	ミズ X= 183.7493 Y= 153.5208 A= 6-00-57.46 L= 99.3903 = キ-ヲ オシテタサイ	[=]	右幅杭座標 X 右幅杭座標 Y No.1から右幅杭座標までの夾角 A No.1から右幅杭座標までの距離 L
12	トウツ シマスカ		
	YES(=) / NO ?	YES([=])	(NO)の場合は登録せず手順 14へ。

手順	表 示	キ 一 操 作	
13	No. = *** X= 183.7493 Y= 153.5208 トウワ OK = キ- ヲ オシテタ^サイ	=	登録 No. *** に X=183.7493, Y=153.5208 を登録。
14	ミ ^ズ X= 188.6477 Y= 147.1958 A= 1-27-56.40 L= 100.4284 = キ- ヲ オシテタ^サイ		左幅杭座標 X 左幅杭座標 Y No.1から左幅杭座標までの夾角 A No.1から左幅杭座標までの距離 L
15	トウワ シマスカ		
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO)の場合は登録せず手順 17 へ。
16	No. = *** X= 188.6477 Y= 147.1958 トウワ OK = キ- ヲ オシテタ^サイ	=	登録 No. *** に X=188.6477, Y=147.1958 を登録。
17	No. = 3 (オリ S= 0) +ヨリ S= -	0 = = 0	計算終了。電卓モードへ戻ります。



- ① BP 点、IP 点、EP 点の座標 X, Y を入力。
 ② カーブの向き(左右)、交角 IA を出力。

- ※カーブが進行方向(BP → IP)に対し右回りの場合は「ミギ」、左回りの場合は「ヒダリ」と表示されます。
- ③ BP 点の測点距離(追加距離)SP、クロソイドパラメータ A1、A2 半径 R を入力。
 1) 凸型クロソイド曲線の場合は $R = \underline{\quad}$ の表示に対し と入力してください。
 2) 単曲線の場合は $A1 = \underline{\quad}$ 、 $A2 = \underline{\quad}$ の表示に対し と入力してください。
- ④ 各主要点 BTC1, BC, EC, BTC2 の座標 X, Y、測点距離 SP を順次出力。
- ⑤ EP の測点距離(追加距離)SP を出力。
- ⑥ 円中心(M)座標 X, Y を入力。
- ⑦ 機械点、後視点座標 X, Y を出力。
- ⑧ 線上中心杭の測点距離(追加距離)SP、幅員 W を入力。
- ⑨ 線上中心杭、右幅杭、左幅杭の座標 X, Y、機械点からの夾角 A、距離 S を出力。
 出力後⑧へ戻ります。

- 機械点、後視点を変更する場合は、⑧の $SP = \underline{\quad}$ の表示に対し と入力し
 ⑦へ戻り機械点、後視点の変更座標 X, Y を入力してください。

操作例

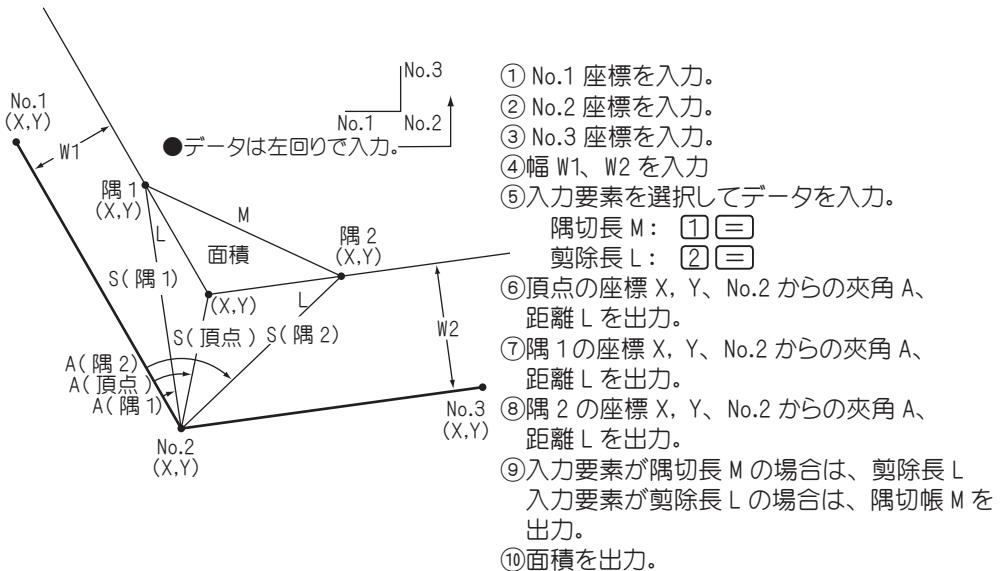
手順	表 示	キ 一 操 作	
1	0.	⑤⑥ [=] ①	プログラムの呼び出し [路線座標 中心・幅杭設置計算]
2	路線座標 手 入 力 … 1 登録より … 2 終 了 … 0 ?	①	手入力なので ① を入力。
3	BP テン (オリ X= -) X= _ Y= _	100 [=] 100 [=]	BP点座標X BP点座標Y
	YES(=) / NO ?	〔YES〕([=])	〔NO〕の場合は X=_ へ戻り再入力。
4	IP テン X= _ Y= _	210.056 [=] 213.526 [=]	IP 点座標 X IP 点座標 Y
	YES(=) / NO ?	〔YES〕([=])	〔NO〕の場合は X=_ へ戻り再入力。
5	EP テン X= _ Y= _	271.610 [=] 430.213 [=]	EP 点座標 X EP 点座標 Y
	YES(=) / NO ?	〔YES〕([=])	〔NO〕の場合は X=_ へ戻り再入力。
6	辺カーブ IA= 28-15-09.54 SP= _ A1= _ A2= _ R= _	0 [=] 150 [=] 160 [=] 300 [=]	BP 点から EP 点へのカーブの向き。(右カーブ) 交角 IA BP 点追加距離 SP クロソイドパラメータ A1 クロソイドパラメータ A2 半径 R
	YES(=) / NO ?	〔YES〕([=])	〔NO〕の場合は SP=_ へ戻り再入力。
7	クロソイド テン X= 130.9405 Y= 131.9160 ソテンキヨリ SP= 44.4516 = キ-ヲ オシテタサイ	〔=〕	BTC1点座標 X BTC1点座標 Y BTC1点の測点距離 SP
8	タンキヨク テン X= 180.8214 Y= 187.8542 ソテンキヨリ SP= 119.4516 = キ-ヲ オシテタサイ	〔=〕	BC 点座標 X BC 点座標 Y BC 点の測点距離 SP

手順	表 示	キ 一 操 作	
9	タソキヨク シュウテツ X= 215.1186 Y= 246.1307 ソテンキヨリ SP= 187.2154 = キ- ヲ オシテタ"サイ		EC 点座標 X EC 点座標 Y EC 点の測点距離 SP <input type="button" value="≡"/>
10	クロソイド シュウテツ X= 242.2753 Y= 326.9466 ソテンキヨリ SP= 272.5488 = キ- ヲ オシテタ"サイ		BTC2 点座標 X BTC2 点座標 Y BTC2 点の測点距離 SP <input type="button" value="≡"/>
11	EP テン ソテンキヨリ SP= 379.9008 = キ- ヲ オシテタ"サイ		EP 点の測点距離 SP <input type="button" value="≡"/>
12	インチオウシ X= -58.9303 Y= 368.1848 = キ- ヲ オシテタ"サイ		円中心座標 X 円中心座標 Y <input type="button" value="≡"/>
13	トウロク シマスカ		
	YES(=) / NO ?	(YES)(<input type="button" value="≡"/>)	(NO)の場合は登録せず手順 15へ。
14	*** ハンカラ *** ハンカラ トウロク OK = キ- ヲ オシテタ"サイ		登録 No. *** ~ No. *** に各主要点座標 (BTC1, BC, EC, BTC2, 円中心)を登録。 <input type="button" value="≡"/>
15	モカイ テン (オリ X= -) X= - Y=	115 <input type="button" value="≡"/> 165 <input type="button" value="≡"/>	機械点座標 X 機力点座標 Y
	YES(=) / NO ?	(YES)(<input type="button" value="≡"/>)	(NO)の場合は X= - へ戻り再入力。
16	コウシテン X= - Y=	100 <input type="button" value="≡"/> 100 <input type="button" value="≡"/>	後視点座標 X 後視点座標 Y
	YES(=) / NO ?	(YES)(<input type="button" value="≡"/>)	(NO)の場合は X= - へ戻り再入力。

手順	表 示	キ 一 操 作	
17	(オリ S= 0) ヨリ SP= _ W= W=	60 [=] 5 [=]	中心杭追加距離 SP 幅員 W
	YES(=) / NO ?	(YES)([=])	(NO)の場合は SP=_へ戻り再入力。
18	セツジョウ X= 141.7429 Y= 143.0990 A= 63-40-44.44 S= 34.5664 = キ- ヲ オシテタ*サイ	[=]	線上中心杭座標 X 線上中心杭座標 Y 機械点から線上中心杭までの夾角 A 機械点から線上中心杭までの距離 S
19	トウク シマスカ		
	YES(=) / NO ?	(YES)([=])	(NO)の場合は登録せず手順 21 へ。
20	No. = *** X= 141.7429 Y= 143.0990 トウク OK = キ- ヲ オシテタ*サイ	[=]	登録 No. *** に X=141.7429, Y=143.0990 を登録。
21	ミ津 X= 138.1343 Y= 146.5599 A= 62-26-12.01 S= 29.5843 = キ- ヲ オシテタ*サイ	[=]	右幅杭座標 X 右幅杭座標 Y 機械点から右幅杭まで夾角 A 機械点から右幅杭までの距離 S
22	トウク シマスカ ?		
	YES(=) / NO ?	(YES)([=])	(NO)の場合は登録せず手順 24 へ。
23	No. = *** X= 138.1343 Y= 146.5599 = キ- ヲ オシテタ*サイ	[=]	登録 No. *** に X=138.1343, Y=146.5599 を登録。

手順	表 示	キ 一 操 作	
24	ヒタリ X= 145.3515 Y= 139.6381 A= 63-06-44.33 S= 39.5530 = キ- ヲ オシテタ*サイ		左幅杭座標 X 左幅杭座標 Y 機械点から左幅杭までの夾角 A 機械点から左幅杭までの距離 S [=]
25	トウロク シマスカ		
	YES(=) / NO ?	(YES)([=])	(NO)の場合は登録せず手順 17 へ。
26	No. = *** X= 145.3515 Y= 139.6381 トウロク OK = キ- ヲ オシテタ*サイ		登録 No. *** に X=145.3515, Y=139.6381 を登録。 [=]
27	(オリ S= 0) キヨリ SP= _	[0] [=] [-] [=] [=] [0]	計算終了。電卓モードへ戻ります。

SO = 2 1 街区頂点隅切計算



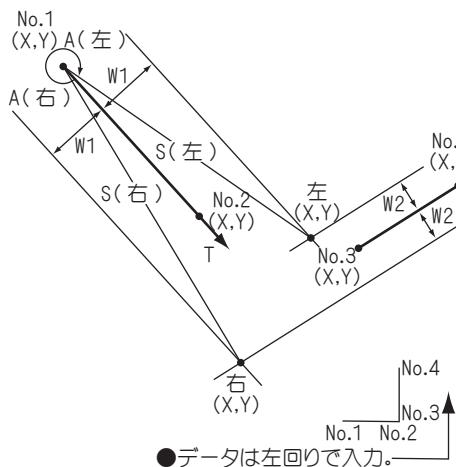
操作例

手順	表 示	キ 一 操 作	
1	0.	<input type="checkbox"/> = <input type="checkbox"/> ①	プログラムの呼び出し [街区頂点隅切計算]
2	手 入 力 … 1 登録より … 2 終 了 … 0 ?	<input type="checkbox"/>	手入力なので <input type="checkbox"/> を入力。
3	No. = 1 X= _ Y= _	220 <input type="checkbox"/> 50 <input type="checkbox"/>	No.1 座標 X No.1 座標 Y
	YES(=) / NO ?	(YES) (=)	(NO) の場合は X=_ へ戻り再入力。
4	No. = 2 X= _ Y= _	58 <input type="checkbox"/> 128 <input type="checkbox"/>	No.2 座標 X No.2 座標 Y
	YES(=) / NO ?	(YES) (=)	(NO) の場合は X=_ へ戻り再入力。
5	No. = 3 X= _ Y= _	18 <input type="checkbox"/> 320 <input type="checkbox"/>	No.3 座標 X No.3 座標 Y
	YES(=) / NO ?	(YES) (=)	(NO) の場合は X=_ へ戻り再入力。

手順	表 示	キ 一 操 作	
6	M^ W1=_ W2=_ YES(=) / NO ?	3 [=] 5 [=] (YES)(=)	幅 W1 幅 W2 (NO)の場合は W1=_ へ戻り再入力。
7	M or L (1 or 2) _	[1] [=]	例) 入力要素に隅切帳 M を使用。表示に対し [1] [=] と入力 し M=_ を表示させる。
8	M or L (1 or 2) _ M=_	3.5 [=]	隅切長 M
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO)の場合は登録せず手順 7 へ戻り再入力。
9	チヨウテツ X= 62.906 Y= 128.968 A= 36-52-03 S= 5.000 = キ-ヲ オシテタサイ	=	頂点座標 X 頂点座標 Y No.2 座標から頂点座標までの夾角 A No.2 座標から頂点座標までの距離 S
10	トウロッジスカ ?		
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO)の場合は登録せず手順 12 へ。
11	No. = *** X= 62.906 Y= 128.968 = キ-ヲ オシテタサイ	=	登録 No. *** に X=62.906, Y=128.968 を登録。
12	ヌニ 1 X= 64.664 Y= 128.121 A= 26-45-02 S= 6.665 = キ-ヲ オシテタサイ	=	隅 1 座標 X 隅 1 座標 Y No.2 座標から隅 1 座標までの夾角 A No.2 座標から隅 1 座標までの距離 S
13	トウロッジスカ ?		
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO)の場合は登録せず手順 15 へ。
14	No. = *** X= 64.664 Y= 128.121 = キ-ヲ オシテタサイ		登録 No. *** に X=64.664 Y=128.121 を登録。

手順	表 示	キ 一 操 作	
15	X= 2 Y= 62.508 A= 130.878 S= 58-15-58 = キ-ヲ オシケタサイ	=	隅 2 座標 X 隅 2 座標 Y No.2 座標から隅 2 座標までの夾角 A No.2 座標から隅 2 座標までの距離 S
16	トウワ シスカ ?		
	YES(=) / NO ?	YES(=)	(NO) の場合は登録せずに手順 18 へ。
17	No. = *** X= 62.508 Y= 130.878	=	登録 No. *** に X=62.508, Y=130.878 を登録。
18	セツジ ヨチカ L= 1.951 メンセキ 1.5109808 = キ-ヲ オシケタサイ	=	剪除長 L 面積
19	街区・隅切・・1 平行交点 ・・2 終 了 ・・0 ?	0 0	計算終了。電卓モードへ戻ります。

SO = 2 2 | 平行移動交点計算(平行付交点)



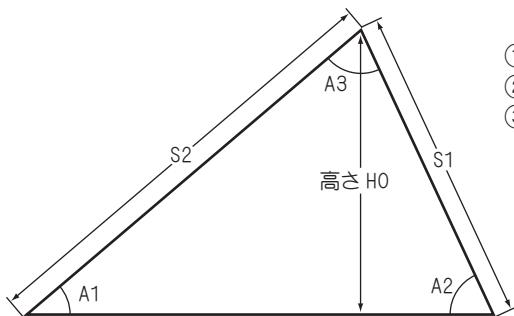
- ① No.1 座標 X, Y を入力。
- ② No.2 座標 X, Y を入力。この時 $X=$ の表示に対し [≡] と入力すると $T=$ と表示が変わり、方向角 T の入力に切り替わります。
- ③ No.3 座標 X, Y を入力。
- ④ No.4 座標 X, Y を入力。この時 $X=$ の表示に対し [≡] と入力すると $T=$ と表示が変わり、方向角 T の入力に切り替わります。
- ⑤ 幅 W1, W2 を入力。
- ⑥ 右の交点座標 X, Y、No.1からの夾角 A、距離 L を出力。
- ⑦ 左の交点座標 X, Y、No.1からの夾角 A、距離 L を出力。

操作例

手順	表 示	キ 一 操 作	
1	0.	SO [=] 2 2	プログラムの呼び出し [平行移動交点計算]
2	手 入 力 … 1 登録より … 2 終 了 … 0 ?	[1]	手入力なので [1] を入力。
3	No. = 1 $X=$ _ $Y=$ _	200 [=] 0 [=]	No.1 座標 X No.1 座標 Y
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO) の場合は $X=$ _ へ戻り再入力。
4	No. = 2 (杖コウ $X=$ +) $X=$ _ $Y=$ _	0 [=] 162 [=]	No.2 座標 X No.2 座標 Y
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO) の場合は $X=$ _ へ戻り再入力。
5	No. = 3 $X=$ _ $Y=$ _	56.256 [=] 336.314 [=]	No.3 座標 X No.3 座標 Y
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO) の場合は $X=$ _ へ戻り再入力。

手順	表 示	キ 一 操 作	
6	No. = 4 (カコウ X = +) X= _ Y=	155.220 [=] 445.336 [=]	No.4 座標 X No.4 座標 Y
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO)の場合は X=_ へ戻り再入力。
7	M ^o W1= ? W2=	3 [=] 4 [=]	幅 W1 幅 W2
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO)の場合は W1=_ へ戻り再入力。
8	辯 ^o X= -63.900 Y= 209.898 A= 0-30-35 S= 337.194 = キ- ヲ オシテタ ^o サイ	=	右の交点座標 X 右の交点座標 Y No.1座標から右の交点座標までの夾角 A No.1座標から右の交点座標までの距離 S
9	辯 ^o X= -53.634 Y= 209.304 A= 359-28-38 S= 328.844 = キ- ヲ オシテタ ^o サイ	=	左の交点座標 X 左の交点座標 Y No.1座標から左の交点座標までの夾角 A No.1座標から左の交点座標までの距離 S
10	トウロウ ツマカ ?		※この時の登録は、左右の交点座標の両方を指します。
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO)の場合は登録せず手順 13 へ。
11	No. = *** X= -63.900 Y= 209.898 = キ- ヲ オシテタ ^o サイ	=	登録 No. *** に X=-63.900, Y=209.898 を登録。
12	No. = *** X= -53.634 Y= 209.304 = キ- ヲ オシテタ ^o サイ	=	登録 No. *** に X=-53.634, Y=209.304 を登録。
13	街区・隅切・・1 平行交点 ..2 終了 ..0 ?	0 0	計算終了。電卓モードへ戻ります。

S0 = 3 1 | 2辺夾角の計算



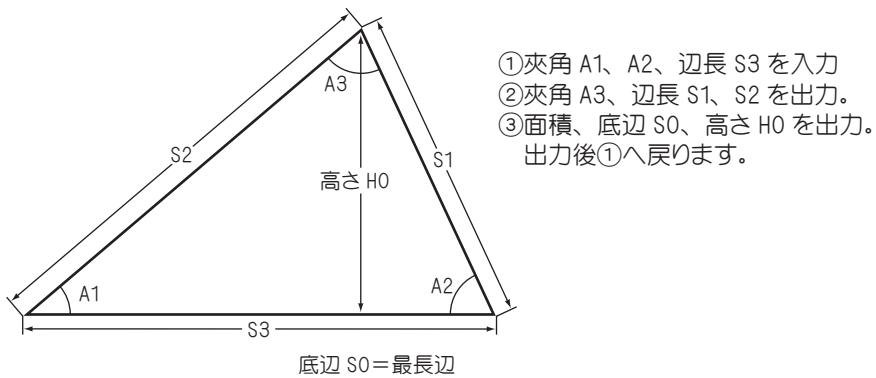
①辺長 S1、S2、夾角 A3 を入力。
 ②辺長 S3、夾角 A1、A2 を出力。
 ③面積、底辺 S0、高さ H0 を出力。
 出力後①へ戻ります。

底辺 S0=最長辺

操作例

手順	表 示	キ 一 操 作	
1	0.	S0 [=] ③ ①	プログラムの呼び出し [2 辺夾角の計算]
2	2 ハン キョウカク (オリ S1= 0) S1= _ S2= _ A3= _	25 [=] 30 [=] 55.3245 [=]	辺長 S1 辺長 S2 夾角 A3
	YES(=) / NO ?	YES([=])	NO の場合は S1=_ へ戻り再入力。
3	S3= 26.007 A1= 52-25-59 A2= 72-01-16 = キ- ヲ オヘタサイ	=	辺長 S3 夾角 A1 夾角 A2
4	メンセキ 309.2171315 テイヘン S0= 30.000 タガ H0= 20.614 = キ- ヲ オヘタサイ	=	面積 底辺 S0 高さ H0
5	2 ハン キョウカク (オリ S1= 0) S1= _ S2= _ A3= _	0 [=] [=] 0	計算終了。電卓モードへ戻ります。

S0 = 3 2 | 2角夾辺の計算

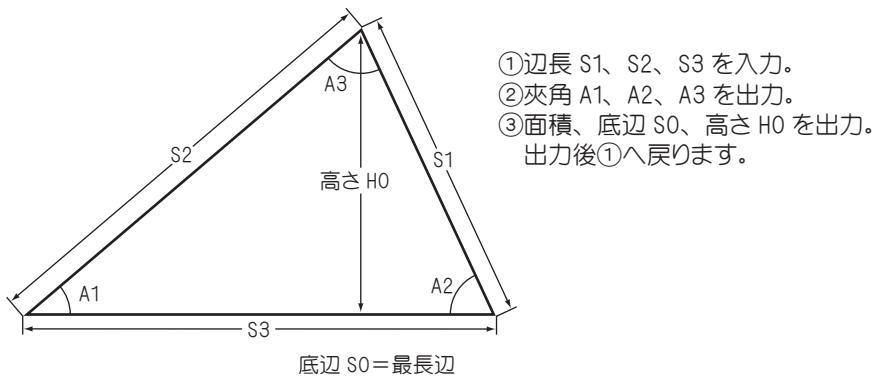


- ①夾角 A_1 、 A_2 、辺長 S_3 を入力
- ②夾角 A_3 、辺長 S_1 、 S_2 を出力。
- ③面積、底辺 S_0 、高さ H_0 を出力。
出力後①へ戻ります。

操作例

手順	表 示	キ 一 操 作	
1	0.	$S_0 = 3 2$	プログラムの呼び出し [2角夾辺の計算]
2	2 カ キョウヘン (オリ $A_1 = 0$) $A_1 = _$ $A_2 =$ $S_3 =$ $= キ - ヲ オシテタ" サイ$	32.3452 $=$ 65.4235 $=$ 75 $=$	夾角 A_1 夾角 A_2 辺長 S_3
	YES(=) / NO ?	YES(=)	NO の場合は $A_1 = _$ へ戻り再入力。
3	$A_3 = 81-42-33$ $S_1 = 40.814$ $S_2 = 69.082$ $= キ - ヲ オシテタ" サイ$	$=$	夾角 A_3 辺長 S_1 辺長 S_2
4	メモ 1395.016832 テイヘン $S_0 = 75.000$ タカ $H_0 = 37.200$ $= キ - ヲ オシテタ" サイ$	$=$	面積 底辺 S_0 高さ H_0
5	2 カ キョウヘン (オリ $A_1 = 0$) $A_1 = _$ $A_2 =$ $S_3 =$	0 $=$ $=$ 0	計算終了。電卓モードへ戻ります。

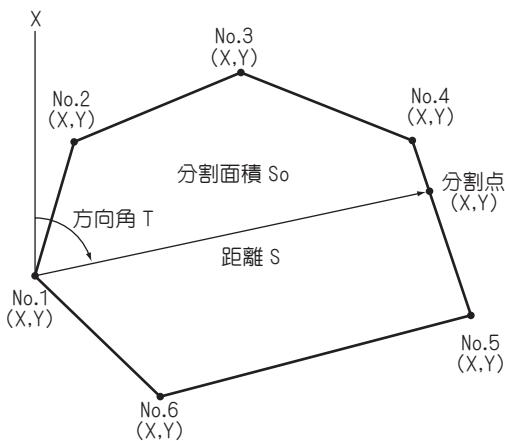
S0 = 3 3 | 3辺の計算



操作例

手順	表 示	キ 一 操 作	
1	0.	S0 [=] [3] [3]	プログラムの呼び出し [3辺の計算]
2	3 ^ン (オリ S1= 0) S1= _ S2= _ S3= _	12.345 [=] 16.448 [=] 15.663 [=]	辺長 S1 辺長 S2 辺長 S3
	YES(=) / NO ?	(YES)([=])	(NO) の場合は A1=_ へ戻り再入力。
3	A1= 45-08-12 A2= 70-47-53 A3= 64-03-56 = キ-ヲ オシテタサイ	=	夾角 A1 夾角 A2 夾角 A3
4	メセキ 91.3010719 テイヘン S0= 16.448 タガ H0= 11.102 = キ-ヲ オシテタサイ	=	面積 底辺 S0 高さ H0
5	3 ^ン (オリ S1= 0) S1= _ S2= _ S3= _	0 [=] [=] 0	計算終了。電卓モードへ戻ります。

SO = 4 1 面積分割計算 一定点



- ① No.1 座標 X, Y を入力。
- ② No.2 以降、順次右回りで結線データを入力。
ただし、入力点数は 20 点以内 (No.1 ~ No.20)
- ③ 入力終了の場合は、次の X=? の表示に対し
田 (≡) と入力してください。
- ④ 処理番号を入力。
計算: ① … ⑥へ
訂正: ② … ⑤へ
終了: ⑩ … 計算終了。
- ⑤ 訂正の場合
 - 1) 訂正 No. を入力。
No.1 ~ No.20: ① ~ ② ⑩ ≡
 - 2) 訂正座標 X, Y を入力。
 - 3) 訂正終了の場合は、テセイ No.=_ の表示に
対し ⑩ ≡ と入力してください。
④へ戻ります。
- ⑥ 計算の場合
 - 1) 面積を出力。
 - 2) 分割面積 So を入力。
 - 3) 分割点座標 X, Y、No.1からの距離 S、
方向角 T を出力。
出力後⑥へ戻ります。

操作例

手順	表 示	キ 一 操 作	
1	0.	SO ≡ ④ ①	プログラムの呼び出し [面積分割計算 一定点]
2	手 入 力 … 1 登録より … 2 終 了 … 0 ?	①	手入力なので ① を入力。
3	No. = 1 (Max = 20) (オフ X= -) X= _ Y= _	116.321 ≡ 85.002 ≡	No.1 座標 X No.1 座標 Y
	YES(=) / NO ?	YES(=)	NO の場合は X=_ へ戻り再入力。
4	No. = 2 (Max = 20) (オフ X= -) X= _ Y= _	128.557 ≡ 88.065 ≡	No.2 座標 X No.2 座標 Y
	YES(=) / NO ?	YES(=)	NO の場合は X=_ へ戻り再入力。

手順	表 示	キ 一 操 作	
5	No. = 3 (Max = 20) (オリ X= -) X= _ Y=	131.258 [=] 101.058 [=]	No.3 座標 X No.3 座標 Y
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO)の場合は X=_ へ戻り再入力。
6	No. = 4 (Max = 20) (オリ X= -) X= _ Y=	126.799 [=] 118.975 [=]	No.4 座標 X No.4 座標 Y
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO)の場合は X=_ へ戻り再入力。
7	No. = 5 (Max = 20) (オリ X= -) X= _ Y=	90.225 [=] 120.367 [=]	No.5 座標 X No.5 座標 Y
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO)の場合は X=_ へ戻り再入力。
8	No. = 6 (Max = 20) (オリ X= -) X= _ Y=	85.886 [=] 96.332 [=]	No.6 座標 X No.6 座標 Y
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO)の場合は X=_ へ戻り再入力。
9	No. = 7 (Max = 20) (オリ X= -) X= _ Y=	[] [=]	入力終了なので X=_ の表示対し [] [=] と入力。
10	計 算 •• 1 訂 正 •• 2 終 了 •• 0 ?	[1]	※訂正の場合は [2] を入力。手順 16 へ。 計算実行。
11	メセキ 1263.8545455 フンカツ メセキ So= _ (オリ = 0)	600 [=]	面積 分割面積 Lo

手順	表 示	キ 一 操 作	
12	X= 106.140 Y= 119.761 S= 36.219 T= 106-19-28 = キ-ヲ オシテクダサイ	=	分割点座標 X 分割点座標 Y No.1座標から分割点座標までの距離 S No.1座標から分割点座標への方向角 T
13	トウリ シマスカ ?		
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO)の場合は登録せず手順 15 へ。
14	No. = *** X= 106.140 Y= 119.761 = キ-ヲ オシテクダサイ	=	登録 No. *** に X=106.140, Y=119.761 を登録。
15	メソゼ 1263.8545455 アソカツ キヨリ Lo= _ (オリ = 0)	0 = 0 0 0 0	計算終了。電卓モードへ戻ります。

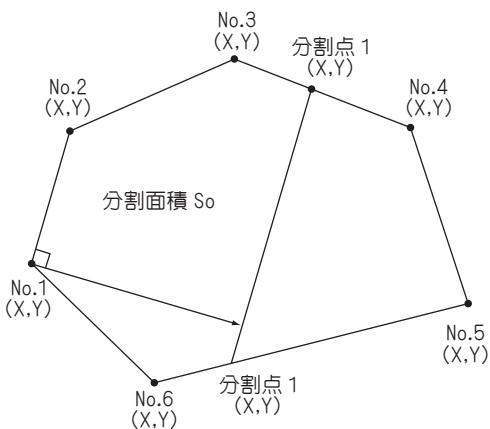
例) No.1座標 X=116.321, Y=85.002 を X=120.554, Y=83.554 へ訂正した場合。

手順	表 示	キ 一 操 作	
16	ENo. = 6 (オリ No= 0) テセイ No.= _	←入力点数 1 (=)	例) No.1,X=116.321, Y=85.002 を X=120.554, Y=83.554 へと訂正 訂正する座標データの No. を入力。
17	ENo. = 6 (オリ No= 0) テセイ No.= 1 X= 116.321 Y= 85.002 テセイ OK ?		No.1座標 X No.1座標 Y
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO)の場合は手順 16 へ戻り再入力。
18	テセイ No. = 1 X= _ Y= _ OK ?	120.554 (=) 83.554 (=)	訂正座標 X 訂正座標 Y
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO)の場合は X=_ へ戻り再入力。
19	ENo. = 6 (オリ No= 0) テセイ No.= _	0 (=)	訂正終了。手順 10 へ戻り再入力。

※ただし、手順 11 ~ 12 の計算結果が以下のように異なります。

手順	表 示	キ 一 操 作	
11	メセヰ 1277.2512440 プンカツ メセヰ $S_0 = -$ (オフリ = 0)	600 [=]	面積 分割面積 Lo
12	$X = 103.288$ $Y = 119.870$ $S = 40.211$ $T = 115-25-41$ $= キ-ヲ オテクツサイ$	[=]	分割点座標 X 分割点座標 Y No.1座標から分割点座標までの距離 S No.1座標から分割点座標への方向角 T

So = 4 2 | 面積分割計算 平行



- ① No.1 座標 X, Y を入力。
- ② No.2 以降、順次右回りで結線データを入力。
ただし、入力点数は 20 点以内 (No.1 ~ No.20)
- ③ 入力終了の場合は、次の X=? の表示に対し
田 (≡) と入力してください。
- ④ 処理番号を入力。
計算: ① … ⑥へ
訂正: ② … ⑤へ
終了: ⑩ … 計算終了。
- ⑤ 訂正の場合
 - 1) 訂正 No. を入力。
No.1 ~ No.20: ① ~ ② ⑩ ≡
 - 2) 訂正座標 X, Y を入力。
 - 3) 訂正終了の場合は、テセイ No.=_ の表示に
対し ⑩ ≡ と入力してください。
④へ戻ります。
- ⑥ 計算の場合
 - 1) 面積を出力。
 - 2) 分割面積 So を入力。
 - 3) 分割点 1、分割点 2 の座標 X, Y を出力。
出力後⑥へ戻ります。

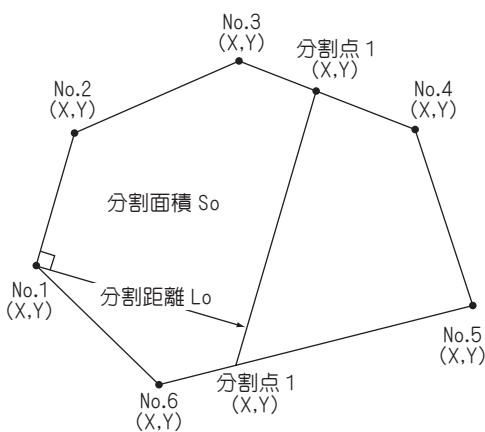
操作例

手順	表 示	キ 一 操 作	
1	0.	⑥⑩ ≡ ④ ②	プログラムの呼び出し [面積分割計算 平行]
2	手 入 力 … 1 登録より … 2 終 了 … 0 ?	①	手入力なので ① を入力。
3	No. = 1 (Max = 20) (オリ X= -) X= _ Y= _	116.321 ≡ 85.002 ≡	No.1 座標 X No.1 座標 Y
	YES(=) / NO ?	YES(=)	NO の場合は X=_ へ戻り再入力。
4	No. = 2 (Max = 20) (オリ X= -) X= _ Y= _	128.557 ≡ 88.065 ≡	No.2 座標 X No.2 座標 Y
	YES(=) / NO ?	YES(=)	NO の場合は X=_ へ戻り再入力。

手順	表 示	キ 一 操 作	
5	No. = 3 (Max = 20) (オリ X= -) X= _ Y=	131.258 [=] 101.058 [=]	No.3 座標 X No.3 座標 Y
	YES(=) / NO ?	YES([=)	[NO] の場合は X=_ へ戻り再入力。
6	No. = 4 (Max = 20) (オリ X= -) X= _ Y=	126.799 [=] 118.975 [=]	No.4 座標 X No.4 座標 Y
	YES(=) / NO ?	YES([=)	[NO] の場合は X=_ へ戻り再入力。
7	No. = 5 (Max = 20) (オリ X= -) X= _ Y=	90.225 [=] 120.367 [=]	No.5 座標 X No.5 座標 Y
	YES(=) / NO ?	YES([=)	[NO] の場合は X=_ へ戻り再入力。
8	No. = 6 (Max = 20) (オリ X= -) X= _ Y=	85.886 [=] 96.332 [=]	No.6 座標 X No.6 座標 Y
	YES(=) / NO ?	YES([=)	[NO] の場合は X=_ へ戻り再入力。
9	No. = 7 (Max = 20) (オリ X= -) X= _ Y=	[] [=]	入力終了なので X=_ の表示対し [] [=] と入力。
10	計 算 •• 1 訂 正 •• 2 終 了 •• 0 ?	[1]	※訂正の場合は [2] を入力。手順 16 へ。 一定点(95 ページ)を参照。 計算実行。
11	メセキ 1263.8545455 フンカツ メセキ So= _ (オリ = 0)	600 [=]	面積 分割面積 Lo
12	X= 129.433 Y= 108.389 = キ ヲ オシタクサイ	[=]	分割点 1 座標 X 分割点 1 座標 Y

手順	表 示	キ 一 操 作	
13	X= 86.105 Y= 97.543 = キ- ヲ オシテタ"サイ	=	分割点 2 座標 X 分割点 2 座標 Y
14	トウロ シマスカ ?		※この時の登録は、分割点 1、2 の両方の座標を指します。
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO)の場合は登録せず手順 17 へ。
15	No. = *** X= 129.433 Y= 108.389 = キ- ヲ オシテタ"サイ	=	登録 No. *** に X=129.433 Y=108.389 を登録。
16	No. = *** X= 86.105 Y= 97.543 = キ- ヲ オシテタ"サイ		登録 No. *** に X=86.105 Y=97.543 を登録。
17	メモ# 1263.8545455 プロガッ キヨリ Lo= _ (オリ = 0)	0 = 0 0 0 0	計算終了。電卓モードへ戻ります。

S0 = 4 3 | 面積分割計算 間口



- ① No.1 座標 X, Y を入力。
- ② No.2 以降、順次右回りで結線データを入力。
ただし、入力点数は 20 点以内 (No.1 ~ No.20)
- ③ 入力終了の場合は、次の X=? の表示に対し
田 (三) と入力してください。
- ④ 処理番号を入力。
計算: ① … ⑥へ
訂正: ② … ⑤へ
終了: ⑩ … 計算終了。
- ⑤ 訂正の場合
1) 訂正 No. を入力。
No.1 ~ No.20: ① ~ ② ⑩ 田 (三)
2) 訂正座標 X, Y を入力。
3) 訂正終了の場合は、テセイ No.=_ の表示に
対し ⑩ 田 (三) と入力してください。
④へ戻ります。
- ⑥ 計算の場合
1) 面積を出力。
2) 分割距離 L0 を入力。
3) 分割点 1、分割点 2 の座標 X, Y、分割面
積を出力。
出力後⑥へ戻ります。

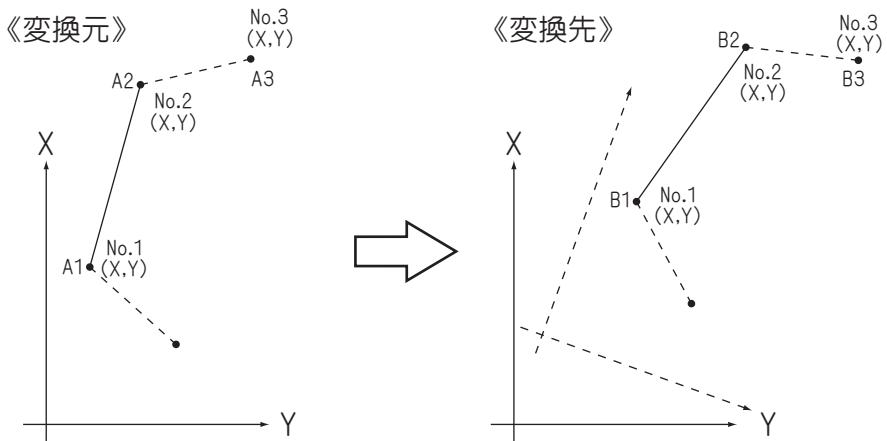
操作例

手順	表 示	キ 一 操 作	
1	0.	⑥⑩ 田 (三) ④ ③	プログラムの呼び出し [面積分割計算 間口]
2	手 入 力 … 1 登録より … 2 終 了 … 0 ?	①	手入力なので ① を入力。
3	No. = 1 (Max = 20) (オフ X= -) X= _ Y= _	116.321 田 (三) 85.002 田 (三)	No.1 座標 X No.1 座標 Y
	YES(=) / NO ?	YES(田 (三))	NO の場合は X=_ へ戻り再入力。
4	No. = 2 (Max = 20) (オフ X= -) X= _ Y= _	128.557 田 (三) 88.065 田 (三)	No.2 座標 X No.2 座標 Y
	YES(=) / NO ?	YES(田 (三))	NO の場合は X=_ へ戻り再入力。

手順	表 示	キ 一 操 作	
5	No. = 3 (Max = 20) (オリ X= -) X= _ Y=	131.258 [=] 101.058 [=]	No.3 座標 X No.3 座標 Y
	YES(=) / NO ?	YES([=)	[NO] の場合は X=_ へ戻り再入力。
6	No. = 4 (Max = 20) (オリ X= -) X= _ Y=	126.799 [=] 118.975 [=]	No.4 座標 X No.4 座標 Y
	YES(=) / NO ?	YES([=)	[NO] の場合は X=_ へ戻り再入力。
7	No. = 5 (Max = 20) (オリ X= -) X= _ Y=	90.225 [=] 120.367 [=]	No.5 座標 X No.5 座標 Y
	YES(=) / NO ?	YES([=)	[NO] の場合は X=_ へ戻り再入力。
8	No. = 6 (Max = 20) (オリ X= -) X= _ Y=	85.886 [=] 96.332 [=]	No.6 座標 X No.6 座標 Y
	YES(=) / NO ?	YES([=)	[NO] の場合は X=_ へ戻り再入力。
9	No. = 7 (Max = 20) (オリ X= -) X= _ Y=	[] [=]	入力終了なので X=_ の表示対し [] [=] と入力。
10	計 算 •• 1 訂 正 •• 2 終 了 •• 0 ?	[1]	※訂正の場合は [2] を入力。手順 16 へ。 一定点 (95 ページ) を参照。 計算実行。
11	メセキ 1263.8545455 フンカツ メセキ So= _ (オリ = 0)	35 [=]	面積 分割面積 Lo

手順	表 示	キ 一 操 作	
12	X= 89.125 Y= 114.274 = キ- ヲ オシテクタサイ	=	分割点1座標 X 分割点1座標 Y
13	X= 110.398 Y= 119.599 メンゼキ 1201.9715795 = キ- ヲ オシテクタサイ	=	分割点2座標 X 分割点2座標 Y 分割面積
14	トウロク シマスカ ?		※この時の登録は、分割点1、2の両方の座標を指します。
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO)の場合は登録せず手順17へ。
15	No. = *** X= 89.125 Y= 114.274 = キ- ヲ オシテクタサイ	=	登録 No. *** に X=89.235 Y=144.274 を登録。
16	No. = *** X= 110.398 Y= 119.599 = キ- ヲ オシテクタサイ	=	登録 No. *** に X=110.398 Y=119.599 を登録。
17	メンゼキ 1263.8545455 アソカツ キヨリ Lo= - (オリ = 0)	0 = 0 0 0 0	計算終了。電卓モードへ戻ります。

S0 = 5 1 | 座標変換 2点



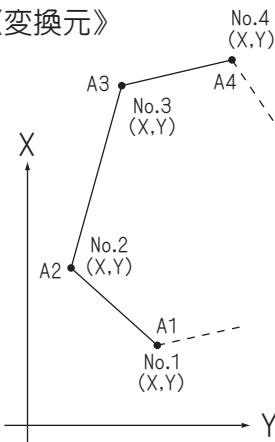
- ①変換元 A1(No.1)、A2(No.2)の座標 X, Y を入力。
 - ②変換元 A1と対応する変換先 B1(No.1)、A2 対応する変換先 B2(No.2)の座標 X, Y を入力。
 - ③変換前の A3(No.3)の座標 X, Y を入力。
 - ④変換後の B3(No.3)の座標 X, Y を出力。
- 出力後④へ戻り、No.4 以降の座標 X, Y を入力。

操作例

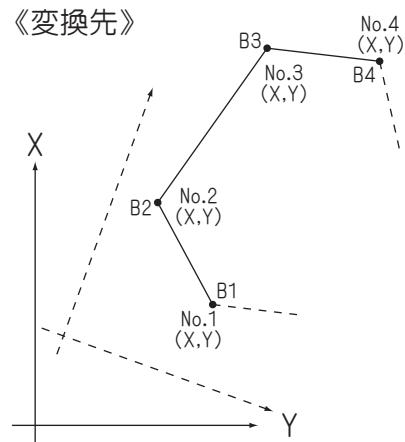
手順	表 示	キ 一 操 作	
1	0.	S0 (=) 5 1	プログラムの呼び出し [座標変換 2点]
2	手 入 力 .. 1 登録より .. 2 終 了 .. 0 ?	①	手入力なので ① を入力。
3	No. = 1 X= _ Y= _ エンカウト	100 (=) 100 (=)	変換元 No.1 座標 X 変換元 No.1 座標 Y
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO) の場合は X=_ へ戻り再入力。
4	No. = 2 X= _ Y= _ エンカウト	285.862 (=) 100 (=)	変換元 No.2 座標 X 変換元 No.2 座標 Y
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO) の場合は X=_ へ戻り再入力。

手順	表 示	キ 一 操 作	
5	No. = 1 X= _ Y= _ ヘンカン キ	-109.776 [=] 225.674 [=]	変換先 No.1 座標 X 変換先 No.1 座標 Y
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO)の場合は X=_ へ戻り再入力。
6	No. = 2 X= _ Y= _ ヘンカン キ	-74.407 [=] 408.139 [=]	変換先 No.2 座標 X 変換先 No.2 座標 Y
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO)の場合は X=_ へ戻り再入力。
7	No. = 3 (オフ X = -) X= _ Y= _ ヘンカン キ	111.234 [=] 169.124 [=]	変換元 No.3 座標 X 変換元 No.3 座標 Y
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO)の場合は X=_ へ戻り再入力。
8	X= 175.499 Y= 249.857 = キ-ヲ オシテタサイ	=	変換先 No.4 座標 X 変換先 No.4 座標 Y
9	トウク シマスカ ?		
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO)の場合は 登録せず手順 11へ。
10	No. = *** X= -175.4991 Y= 249.8569 トウク OK = キ-ヲ オシテタサイ	=	登録 No. *** に X=-175.4991, Y=249.8569 を登録。
11	No. = 4 (オフ X = -) X= _ Y= _	[] [=] [0] [0]	計算終了。電卓モードへ戻ります。

《変換元》



《変換先》



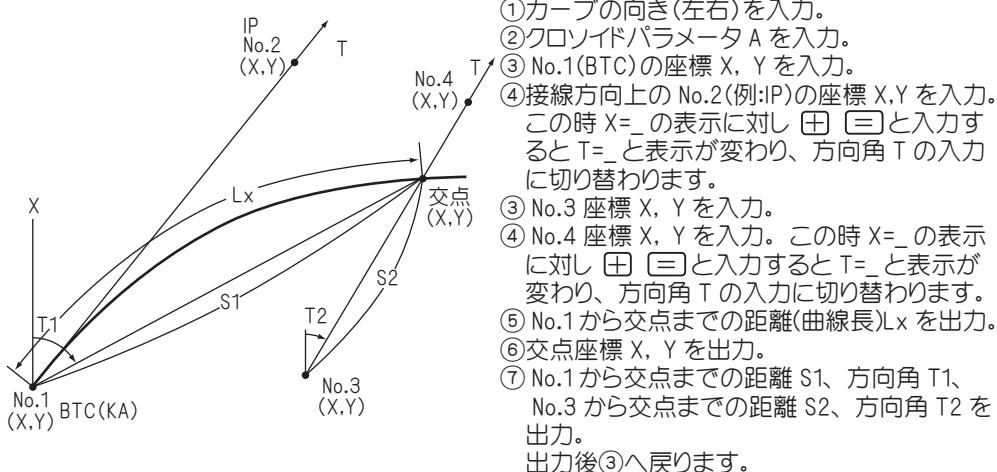
- ①変換元 A1(No.1)、A2(No.2)、A3(No.3)の座標 X, Y を入力。
 - ②変換元 A1と対応する変換先 B1(No.1)、A2 対応する変換先 B2(No.2)の座標 X, Y、A3 と対応する B3(No.3)の座標 X, Y を入力。
 - ③変換前の A4(No.4)の座標 X, Y を入力。
 - ④変換後の B4(No.4)の座標 X, Y を出力。
- 出力後④へ戻り、No.5 以降の座標 X, Y を入力。

操作例

手順	表 示	キ 一 操 作	
1	0.	S0 [=] 5 2	プログラムの呼び出し [座標変換 ヘルマート]
2	手 入 力 .. 1 登録より .. 2 終 了 .. 0 ?	①	手入力なので ① を入力。
3	No. = 1 X= _ Y= _ エンカウト	100 [=] 100 [=]	変換元 No.1 座標 X 変換元 No.1 座標 Y
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO) の場合は X=_ へ戻り再入力。
4	No. = 2 X= _ Y= _ エンカウト	285.262 [=] 100 [=]	変換元 No.2 座標 X 変換元 No.2 座標 Y
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO) の場合は X=_ へ戻り再入力。

手順	表 示	キ 一 操 作	
5	No. = 3 X= _ Y= _ エンカン エキ	111.234 [=] 169.124 [=]	変換元 No.3 座標 X 変換元 No.3 座標 Y
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO)の場合は X=_ へ戻り再入力。
6	No. = 1 X= _ Y= _ エンカン エキ	-109.776 [=] 225.674 [=]	変換先 No.1 座標 X 変換先 No.1 座標 Y
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO)の場合は X=_ へ戻り再入力。
7	No. = 2 X= _ Y= _ エンカン エキ	-74.407 [=] 408.139 [=]	変換先 No.2 座標 X 変換先 No.2 座標 Y
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO)の場合は X=_ へ戻り再入力。
8	No. = 3 X= _ Y= _ エンカン エキ	-175.499 [=] 249.857 [=]	変換先 No.3 座標 X 変換先 No.3 座標 Y
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO)の場合は X=_ へ戻り再入力。
9	No. = 4 (オリ X = -) X= _ Y= _	150.384 [=] 200.338 [=]	変換元 No.4 座標 X 変換元 No.4 座標 Y
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO)の場合は X=_ へ戻り再入力。
10	X= -198.883 Y= 294.383 = キ-ヲ オシテタ^サイ	[=]	変換先 No.4 座標 X 変換先 No.4 座標 Y
11	トウク シスカ ?	[=]	
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO)の場合は 登録せず手順 13 へ。
12	No. = *** X= -198.8827 Y= 294.3833 トウク OK = キ-ヲ オシテタ^サイ	[=]	登録 No. *** に X=-198.8827, Y=294.3833 を登録。
13	No. = 5 (オリ X = -) X= _ Y= _	[] [=] [0] [0]	計算終了。電卓モードへ戻ります。

S0 = 61 クロソイドと直線の交点計算

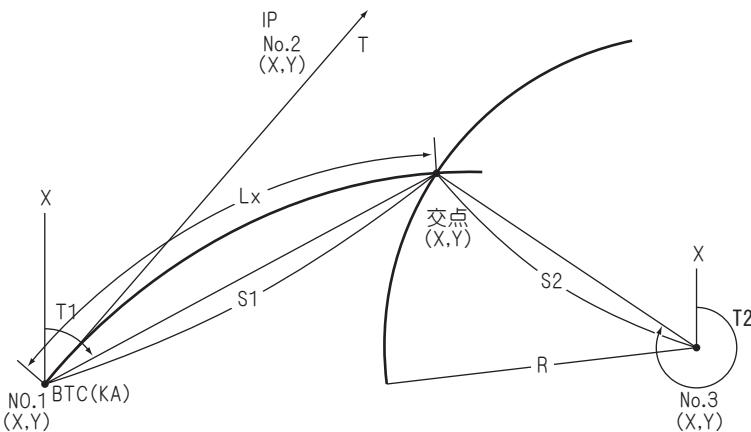


操作例

手順	表 示	キ 一 操 作	
1	0.	S0 [8] [3]	プログラムの呼び出し [クロソイドと直線の交点計算]
2	手 入 力 .. 1 登録より .. 2 終 了 .. 0 ?	[1]	手入力なので [1] を入力。
3	右カーブ .. 1 左カーブ .. 2 終 了 .. 0 ?	[1]	カーブの向き(右)を指定。左の場合は [2] を入力。
4	パラメータ A= _	150 [=]	クロソイドパラメータ A
	YES(=) / NO ?	[YES] ([=])	[NO] の場合は A=_ へ戻り再入力。
5	No. = 1 X= _ Y= _ セッセン オコウ	9130.941 [=] 5131.916 [=]	No.1(BTC)座標 X No.1(BTC)座標 Y
	YES(=) / NO ?	[YES] ([=])	[NO] の場合は X=_ へ戻り再入力。
6	No. = 2 (オコウ X = +) X= _ Y= _ セッセン オコウ	9210.056 [=] 5213.526 [=]	接線方向上の No.2(IP)座標 X 接線方向上の No.2(IP)座標 Y
	YES(=) / NO ?	[YES] ([=])	[NO] の場合は X=_ へ戻り再入力。

手順	表 示	キ 一 操 作	
7	No. = 3 (オリ X = -) X= _ Y= チヨクセン	9115.252 [=] 5165.048 [=]	No.3 座標 X No.3 座標 Y
	YES(=) / NO ?	YES([=)	(NO)の場合は X=_へ戻り再入力。
8	No. = 4 (エコウ X = +) X= _ Y= チヨクセン	9214.703 [=] 5172.696 [=]	No.4 座標 X No.4 座標 Y
	YES(=) / NO ?	YES([=)	(NO)の場合は X=_へ戻り再入力。
9	Lx= 50.6091 = キ- ヲ オシテタ^サイ	[=]	BTC から交点までの距離(曲線長)Lx
10	コウテン X= 9165.4666 Y= 5168.9096 = キ- ヲ オシテタ^サイ	[=]	交点座標 X 交点座標 Y
11	X1, Y1 3引 S1= 50.6019 T1= 46-58-34.92 X3, Y3 3引 S2= 50.3629 T2= 4-23-51.06 = キ- ヲ オシテタ^サイ	[=]	No.1 座標から交点座標までの距離 S1 No.1 座標から交点座標への方向角 T1 No.3 座標から交点座標までの距離 S2 No.3 座標から交点座標への方向角 T2
12	トウワ シスカ ?		
	YES(=) / NO ?	YES([=)	(NO)の場合は登録せずに手順 14 へ。
13	No. = *** X= 9165.4666 Y= 5168.9096 トウワ OK = キ- ヲ オシテタ^サイ	[=]	登録 No. *** に X=9165.4666, Y=5168.9096 を登録。
13	No. = 3 (オリ X = -) X= _ Y= チヨクセン	[=] [0] [0] [0]	計算終了。電卓モードへ戻ります。

S0 = 6 2 | クロソイドと円の交点計算

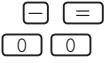


- ①カーブの向き(左右)を指定。
- ②クロソイドパラメータ A を入力。
- ③No.1(BTC)の座標 X, Y を入力。
- ④接線方向上の No.2(例:IP)の座標 X, Y を入力。この時 $X=$ の表示に対し \oplus \equiv と入力すると $T=$ と表示が変わり、方向角 T の入力に切り替わります。
- ⑤円中心 No.3 座標 X, Y を入力。
- ⑥半径 R を入力。
- ⑦No.1から交点までの距離(曲線長)Lxを出力。
- ⑧交点座標 X, Y を出力。
- ⑨No.1から交点までの距離 S1、方向角 T1、No.3 から交点までの距離 S2、方向角 T2 を出力。
出力後③へ戻ります。

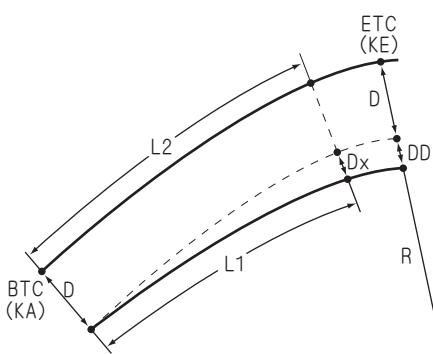
操作例

手順	表 示	キ 一 操 作	
1	0.	$\textcircled{S}0 \equiv \textcircled{6} \textcircled{2}$	プログラムの呼び出し [クロソイドと円の交点計算]
2	手 入 力 .. 1 登録より .. 2 終 了 .. 0 ?	$\textcircled{1}$	手入力なので $\textcircled{1}$ を入力。
3	右カーブ .. 1 左カーブ .. 2 終 了 .. 0 ?	$\textcircled{1}$	カーブの向き(右)を指定。左の場合は $\textcircled{2}$ を指定。
4	パラメータ $A=$ _ YES(=) / NO ?	$150 \equiv$ $\textcircled{Y}\textcircled{E}\textcircled{S}(\textcircled{=})$	クロソイドパラメータ A $\textcircled{N}\textcircled{O}$ の場合は $X=$ へ戻り再入力。

手順	表 示	キ 一 操 作	
5	No. = 1 X= _ Y= _ セッセン オウコウ	9653.445 [=] 5302.554 [=]	No.1(BTC)座標 X No.1(BTC)座標 Y
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO)の場合は X=_ へ戻り再入力。
6	No. = 2 (オウコウ X = +) X= _ Y= _ セッセン オウコウ	9823.202 [=] 5514.236 [=]	接線方向上の No.2(IP)座標 X 接線方向上の No.2(IP)座標 Y
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO)の場合は X=_ へ戻り再入力。
7	No. = 3 (オリ X = -) X= _ Y= _ イソ チュウシソ	9433.002 [=] 5311.054 [=]	円中心座標 X 円中心座標 Y
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO)の場合は X=_ へ戻り再入力。
8	ハツケイ R= _	300 [=]	半径 R
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO)の場合は R=_ へ戻り再入力。
9	Lx= 121.0303 = キ-ヲ オシテタ*サイ	[=]	BTC から交点までの距離(曲線長)Lx
10	コウテン X= 9718.1977 Y= 5404.1316 = キ-ヲ オシテタ*サイ	[=]	交点座標 X 交点座標 Y
11	X1, Y1 ヨリ S1= 120.4612 T1= 57-29-01.35 X3, Y3 ヨリ S2= 300.0000 T2= 18-04-29.33 = キ-ヲ オシテタ*サイ	[=]	No.1座標から交点座標までの距離 S1 No.1座標から交点座標への方向角 T1 円中心座標から交点座標までの距離 S2 円中心座標から交点座標への方向角 T2
12	トウロク シスカ ?		
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO)の場合は 登録せずに手順 14 へ。

手順	表 示	キ 一 操 作	
13	No. = *** X= 9718.1977 Y= 5404.1316 トウリ OK = キ- ヲ オテクタ^サイ		登録 No. *** に X=9718.1977, Y=5404.1316 を登録。
14	No. = 3 (オリ X = -) X= _ Y= エン チュウシ		計算終了。電卓モードへ戻ります。

S0 = 6 3 | クロソイド拡幅計算

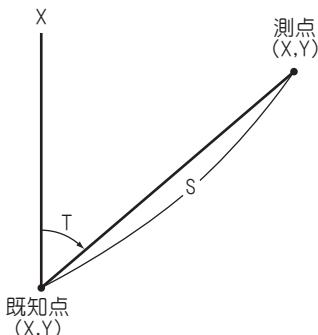


- ①クロソイドパラメータ A を入力。
 ②ETC における曲率半径 R を入力。
 ③半幅 D を入力。
 ④拡幅 DD を入力。
 この時 DD=_ の表示に対し [0][=] と入力すると平行曲線の計算を行います。
 ⑤入力要素を選択してデータを入力。
 内縁線長 L1 : [1]
 中心線長 L2 : [2]
 ⑥入力要素が L1 の場合は L2、入力要素が L2 の場合は L1 を出力。並びに、拡幅量 Dx を出力。出力後④へ戻ります。

操作例

手順	表 示	キ 一 操 作	
1	0.	S0 [=] [6] [3]	プログラムの呼び出し [クロソイド拡幅計算]
2	A°ラメータ A= _	150 [=]	クロソイドパラメータ A
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO) の場合は A=_ へ戻り再入力。
3	A'ケイ R= _	300 [=]	ETC における曲率半径 R
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO) の場合は R=_ へ戻り再入力。
4	Aワ'ク D= _	5 [=]	半幅 D
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO) の場合は D=_ へ戻り再入力。
5	カワワ DD= _	1.5 [=]	拡幅 DD
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO) の場合は DD=_ へ戻り再入力。
6	(オフリ = 0) L1 or L2 ? (1 or 2)	[2]	例) 入力要素に中心線長 L2 を使用。 内縁線長 L1 の場合は [1] を入力。
7	L2=	60 [=]	中心線長 L2
8	L2= 60.0000 L1= 59.5359 Dx= 1.2027	[=]	中心線長 L2 内縁線長 L1 拡幅量 Dx
9	(オフリ = 0) L1 or L2 ? (1 or 2)	[0] [=] [0]	計算終了。電卓モードに戻ります。

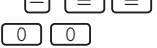
S0 = 7 1 | 方向角 T と距離 S ⇒ 座標計算



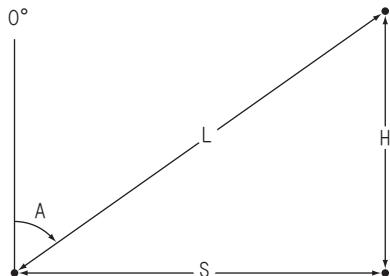
- ①既知点座標 X, Y を入力。
- ②方向角 T、距離 S を入力。
- ③測点座標 X, Y を出力。
出力後②へ戻ります。

操作例

手順	表 示	キ 一 操 作	
1	0.	(S0) [=] [7] [1]	プログラムの呼び出し [方向角と距離→座標計算]
2	T & S--> 座標 手 入 力 .. 1 登録より .. 2 終 了 .. 0 ?	[1]	手入力なので [1] を入力。
3	#テキ X= _ Y= _	100.345 [=] 145.635 [=]	既知点座標 X 既知点座標 Y
	YES(=) / NO ?	(YES)([=])	(NO) の場合は X= _ へ戻り再入力。
4	(オリ T= -) #コウ T= _ #ヨリ S= _	65.3820 [=] 25.454 [=]	方向角 T 65° 38' 20" 距離 S 25.454m
	YES(=) / NO ?	(YES)([=])	(NO) の場合は X= _ へ戻り再入力。
5	(オリ T= -) #コウ T= 65-38-20 #ヨリ S= 25.454 X= 110.844 Y= 168.823 = キ- ヲ オシテクダサイ	[=]	測点座標 X 測点座標 Y

手順	表 示	キ 一 操 作	
6	トウツ シスカ ?		
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO)の場合は登録せず手順 8 へ。
7	No. = *** X= 110.844 Y= 168.823 = キ ツ オシテタ^サイ		登録 No. *** に X=110.844, Y=168.823 を登録。
8	(オリ T= -) オウコウ T=_ ヰヨリ S=		計算終了。電卓モードへ戻ります。

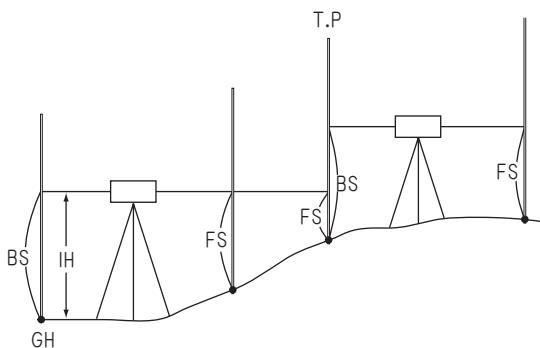
SO = 7 2 | 斜距離→水平距離計算



①斜距離 L、天頂角 A を入力。
②水平距離 S、高さ H を出力。
出力後①へ戻ります。

操作例

手順	表示	キー操作	
1	0.	SO [=] 7 2	プログラムの呼び出し [斜距離→水平距離]
2	(オリ L= 0) L= _ A=	36.215 [=] 86.5532 [=]	斜距離 L 36.231m 天頂角 A 86° 55' 32"
3	(オリ L= 0) L= 36.215 A= 86-55-32 S= 36.163 H= 1.942 = # オテクタサイ	=	水平距離 S 高さ H
4	(オリ L= 0) L= _ A=	15.332 [=] 85.2214 [=]	斜距離 L 15.332m 天頂角 A 85° 22' 14"
5	(オリ L= 0) L= 15.332 A= 85-22-14 S= 15.282 H= 1.237 = # オテクタサイ	=	水平距離 S 高さ H
	(オリ L= 0) L= _ A=	0 [=] 0 0	計算終了。電卓モードへ戻ります。



- ①地盤高 GH を入力。
- ②後視 BS を入力。
- ③機械高 IH を出力。
- ④前視 FS を入力。
※ T.P の場合は FS=_ の表示
に対し と入力して
ください。
- ⑤測点の地盤高 GH を出力。
出力後④へ戻ります。

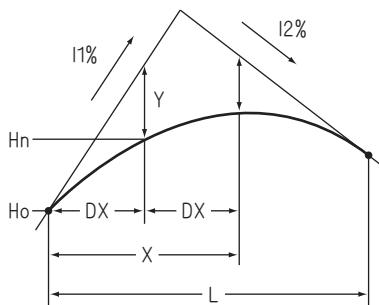
操作例

手順	表 示	キ 一 操 作	
1	0.	<input type="text"/> <input type="button" value="="/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> 1	プログラムの呼び出し [水準計算]
2	チハシタカ GH= _ = キ- ヲ オシテタサイ	100 <input type="button" value="="/> <input type="button" value="="/> 1	地盤高 GH
3	(オリ BS= 0) BS= _	1.5 <input type="button" value="="/> 1	後視 BS
4	(オリ BS= 0) BS= 1.500 チカタカ IH= 101.500 = キ- ヲ オシテタサイ	<input type="button" value="="/> 1	機械高 IH
5	(TP ∧ FS= 0) FS= _	1.2 <input type="button" value="="/> 1	前視 FS
6	(TP ∧ FS= 0) FS= 1.200 チハシタカ GH= 100.300 = キ- ヲ オシテタサイ	<input type="button" value="="/> 1	地盤高 GH
7	(TP ∧ FS= 0) FS= _	<input type="text"/> <input type="button" value="="/> 0 <input type="button" value="="/> 1	T.P 点なので FS=_ の表示に対し <input type="text"/> <input type="button" value="="/> と入力し BS=_ の表示に切り替える。
8	(オリ BS= 0) BS= _	1.8 <input type="button" value="="/> 1	後視 BS

手順	表 示	キ 一 操 作	
9	(初期 BS= 0) BS= 1.800 カイダカ IH= 102.100 = キ- ヲ オシテク^サイ		機械高 IH [=]
10	(TP ∧ FS= 0) FS= _	1.2 [=]	前視 FS
11	(TP ∧ FS= 0) FS= 1.200 チバソタカ GH= 100.900 = キ- ヲ オシテク^サイ		地盤高 GH [=]
12	(TP ∧ FS= 0) FS= _	[0] [=] [0] [=] [0] [0] [0]	計算終了。電卓モードへ戻ります。

S0 = 7 3 2

縦断曲線計算



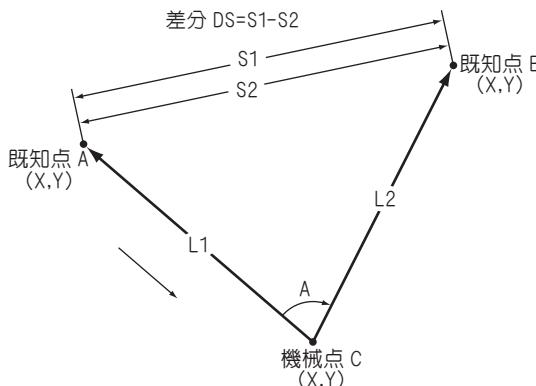
- ①曲線挿入始点の計画高 Ho を入力。
- ②縦曲線挿入区間 L を入力。
- ③勾配変化点より前の勾配±1%、後の勾配±2%を入力
(登り勾配は正、下り勾配は負で入力)
- ④始点からの距離 DX を入力。
※(以降は区間距離を順次入力)
- ⑤始点からの追加距離 X 、計画高 Hn 、高低差 Y を出力。
出力後④へ戻ります。

操作例

手順	表 示	キ 一 操 作	
1	0.	⑥0 [=] ⑦ [③] [②]	プログラムの呼び出し [縦断曲線計算]
2	ケイカタ ^カ $Ho =$ _ クンショウ $L =$ = キー ヲ オシテク ^タ サイ	250 [=] 60 [=] [=]	曲線挿入始点の計画高 Ho 縦曲線挿入区間長 L
3	Up(+) Dwn(-) マエ コウハイ % $i1 =$ _ ウシロ コウハイ % $i2 =$ _ = キー ヲ オシテク ^タ サイ	7.5 [=] -4 [=] [=]	※登り勾配は正(+)、下り勾配は負(-)で入力してください。 勾配変化点より前の勾配± $i1\%$ 勾配変化点より後の勾配± $i2\%$
4	(オフリ $DX = 0$) クンショウ $DX =$ _	5 [=]	曲線挿入始点からの距離 DX
5	(オフリ $DX = 0$) クンショウ $DX =$ 5.000 $X =$ 5.000 $Hn =$ 250.351 $Y =$ -0.024 = キー ヲ オシテク ^タ サイ	[=]	区間距離 DX 曲線挿入始点からの距離 X 計画高 Hn 高低差 Y

手順	表 示	キ 一 操 作	
6	(オリ DX= 0) クンショウ DX= _	10 [=]	区間距離 DX
7	(オリ DX= 0) クンショウ DX= 10.000 X= 15.000 Hn= 250.909 Y= -0.216 = キ- ヲ オシテタ^サイ	=	区間距離 DX 曲線挿入開始点からの距離 X 計画高 Hn 高低差 Y
8	(オリ DX= 0) クンショウ DX= _	10 [=]	区間距離 DX
9	(オリ DX= 0) クンショウ DX= 10.000 X= 25.000 Hn= 251.276 Y= -0.599 = キ- ヲ オシテタ^サイ	=	区間距離 DX 曲線挿入開始点からの距離 X 計画高 Hn 高低差 Y
10	(オリ DX= 0) クンショウ DX= _	0 [=] [=] 0 0	計算終了。電卓モードへ戻ります。

S0 = 7 4 後方交会（任意機械点座標計算）



- 差分 DS の値と機械点 C 座標 X, Y の誤差は比例します

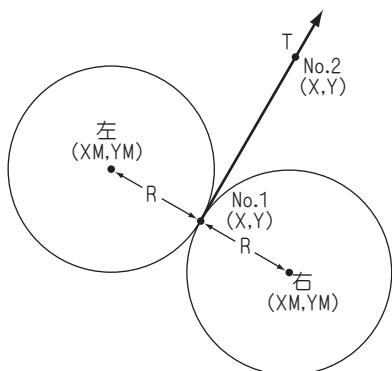
- 既知点 A 座標 X, Y、既知点 B 座標 X, Y を入力。
- 機械点 C から A 点までの距離 L1、B 点までの距離 L2、夾角 A を入力。
- AB 間の座標計算距離 S1、観測計算距離 S2, 差分 DS を出力。
- 差分 DS 出力後、DS が適当な値であるかを問われます。
適 当: [YES] ... [⑥]へ
不適当: [NO] ... [⑤]へ
- 計算データ再入力の場合。
1) 既知点 AB 座標: [①] ... [①]へ
2) 観測データ : [②] ... [②]へ
- 計算の場合
1) 機械点 C 座標 X, Y を出力
2) A 点から C 点への方向角 T を出力。
出力後 [②]へ戻ります。

操作例

手順	表 示	キ 一 操 作	
1	0.	[S0] [=] [④]	プログラムの呼び出し〔後方交会計算〕
2	後方交会 手 入 力 … 1 登録より … 2 終 了 … 0 ?	[①]	手入力なので [①] を入力。
3	#行ソ X=_ Y=_	138.134 [=] 146.560 [=]	A 点既知座標 X A 点既知座標 Y
	YES(=) / NO ?	[YES] (=)	[NO] の場合は X=_ へ戻り再入力。
4	#行ソ X=_ Y=_	172.495 [=] 169.438 [=]	B 点既知座標 X B 点既知座標 Y
	YES(=) / NO ?	[YES] (=)	[NO] の場合は X=_ へ戻り再入力。
5	(オリ L1= 0) L1=_ L2=_ A=	29.584 [=] 57.666 [=] 42.5819 [=]	距離 L1 29.584m 距離 L2 57.666m 夾角 A 42° 58' 19"

手順	表 示	キ 一 操 作	
6	ケイソン キヨリ S1= 41.281 カツクリ キヨリ S2= 41.281 サフン DS= 0.000		座標計算距離 S1 観測計算距離 S2 差分 DS
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO)の場合は手順 11へ。
7	X= 115.000 Y= 165.000 T= 141-26-31 = キ-ヲ オシテタ"サイ	=	任意機械点座標 X 任意機械点座標 Y A 点座標から任意機械点への方向角 T
8	トウロク シマスカ ?		
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO)の場合は登録せず手順 10へ。
9	No. = *** X= 115.000 Y= 165.000 = キ-ヲ オシテタ"サイ	=	登録 No. *** に X=115, Y=165 を登録
10	(オリ L1=0) L1= _ L2= A=	0 = = 0 0	計算終了。電卓モードへ戻ります。
11	デ"タ サニユクリヨリ キテシ ・・ 1 サイリ ・・ 2	① または ②	① を入力した場合は、手順 3 へ戻り再入力。 ② を入力した場合は、手順 5 へ戻り再入力。

S0 = 7 = 11 円中心座標 1点

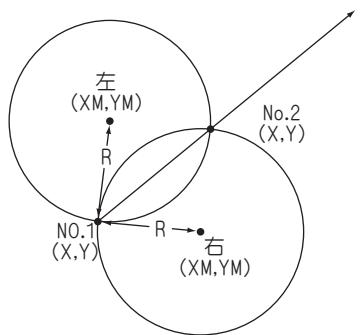


- ① No.1 座標 X, Y を入力。
- ② 接線方向上の No.2 座標 X, Y を入力。この時 X=_ の表示に対し [田] [=] と入力すると T=_ と表示が変わり、方向角 T の入力に切り替わります。
- ③ 半径 R を入力。
- ④ 進行方向 (No.1 → No.2) に対し右側の円中心座標 XM, YM、左側の円中心座標 XM, YM を出力。

操作例

手順	表 示	キ ー 操 作	
1	O.	[S0] [=] [7] [=] [1] [1]	プログラムの呼び出し [円中心計算 1点]
2	手 入 力 … 1 登録より … 2 終 了 … 0 ?		[1] 手入力なので [1] を入力。
3	No. = 1 X= _ Y= _ エゾ^ワ	180.822 [=] 187.854 [=]	円上 (No.1) 座標 X 円上 (No.1) 座標 Y
	YES(=) / NO ?	[YES] (=)	[NO] の場合は X=_ へ戻り再入力。
4	No. = 2 (エゾワ x = +) X= _ Y= _ セセツ エゾワ	240.932 [=] 267.772 [=]	接線方向上の座標 X 接線方向上の座標 Y
	YES(=) / NO ?	[YES] (=)	[NO] の場合は X=_ へ戻り再入力。
5	No. = 3 ハツケイ R= _	300 [=]	半径 R
	YES(=) / NO ?	[YES] (=)	[NO] の場合は R=_ へ戻り再入力。

手順	表 示	キ 一 操 作	
6	洋 XM= -58.931 YM= 368.183 ヒタリ XM= 420.575 YM= 7.525 = キ-ヲ オシテタサイ	=	右の円中心座標 X 右の円中心座標 Y 左の円中心座標 X 左の円中心座標 Y
7	トウワ シスカ ?		※この時の登録は左右の円中心座標の両方を指します。
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO)の場合は登録せず手順 10 へ。
8	No. = *** X= -58.931 Y= 368.183 = キ-ヲ オシテタサイ	=	登録 No. *** に X=-58.931, Y=368.183 を登録
9	No. = *** X= 420.575 Y= 7.525 = キ-ヲ オシテタサイ	=	登録 No. *** に X=420.575, Y=7.525 を登録
10	円中心 1 ..1 円 ハ 2 ..2 円 ハ 3 ..3 終 了 ..0 ?	0 0 0	計算終了。電卓モードへ戻ります。



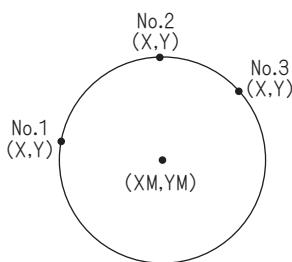
- ① No.1 座標 X, Y を入力。
- ② No.1 座標 X, Y を入力。
- ③ 半径 R を入力。
- ④ 進行方向 (No.1 → No.2) に対し右側の円中心座標 XM, YM、左側の円中心座標 XM, YM を出力。

操作例

手順	表 示	キ ー 操 作	
1	0.	(S) (=) 7 (=) ① ②	プログラムの呼び出し [円中心計算 2 点]
2	手 入 力 … 1 登録より … 2 終 了 … 0 ?		① 手入力なので ① を入力。
3	No. = 1 X= _ Y= _ エンタリ	180.822 (=) 187.854 (=)	円上 (No.1) 座標 X 円上 (No.1) 座標 Y
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO) の場合は X=_ へ戻り再入力。
4	No. = 2 X= _ Y= _ エンタリ	215.119 (=) 246.132 (=)	円上 (No.2) 座標 X 円上 (No.2) 座標 Y
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO) の場合は X=_ へ戻り再入力。
5	No. = 3 Aンケイ R= _	300 (=)	半径 R
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO) の場合は R=_ へ戻り再入力。

手順	表 示	キ 一 操 作	
6	洋 XM= -58.932 YM= 368.182 ヒタリ XM= 454.873 YM= 65.804 = キ- ヲ オシテタ*サイ	=	右の円中心座標 X 右の円中心座標 Y 左の円中心座標 X 左の円中心座標 Y
7	トウワ シマスカ ?		※この時の登録は左右の円中心座標の両方を指します。
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO)の場合は登録せず手順 10 へ。
8	No. = *** X= -58.932 Y= 368.182 = キ- ヲ オシテタ*サイ	=	登録 No. *** に X=-58.932, Y=368.182 を登録
9	No. = *** X= 454.873 Y= 65.804 = キ- ヲ オシテタ*サイ	=	登録 No. *** に X=454.873, Y=65.804 を登録
10	円中心 1 ..1 円 ハ 2 ..2 円 ハ 3 ..3 終 了 ..0 ?	0 0 0	計算終了。電卓モードへ戻ります。

S0 = 7 = 13 | 円中心座標 3 点



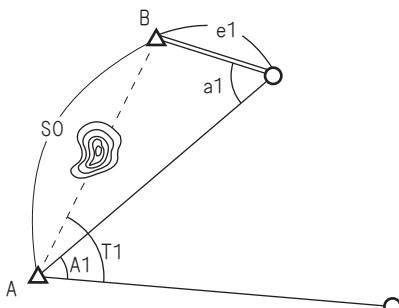
- ① No.1 座標 X, Y を入力。
- ② No.2 座標 X, Y を入力。
- ③ No.3 座標 X, Y を入力。
- ④ 円中心座標 XM, YM を出力。

操作例

手順	表 示	キ ー 操 作	
1	0.	(S) (=) 7 (=) ① ③	プログラムの呼び出し [円中心計算 3 点]
2	手 入 力 … 1 登録より … 2 終 了 … 0 ?	①	手入力なので ① を入力。
3	No. = 1 X= _ Y= _ エンタ^ヨウ	180.822 (=) 187.854 (=)	円上(No.1)座標 X 円上(No.1)座標 Y
	YES(=) / NO ?	YES(=)	NO の場合は X=_ へ戻り再入力。
4	No. = 2 X= _ Y= _ エンタ^ヨウ	215.119 (=) 246.132 (=)	円上(No.2)座標 X 円上(No.2)座標 Y
	YES(=) / NO ?	YES(=)	NO の場合は X=_ へ戻り再入力。
5	No. = 3 X= _ Y= _ エンタ^ヨウ	153.202 (=) 580.317 (=)	円上(No.3)座標 X 円上(No.3)座標 Y
	YES(=) / NO ?	YES(=)	NO の場合は X=_ へ戻り再入力。

手順	表 示	キ 一 操 作	
6	XM= -58.936 YM= 368.184 = キ- ヲ オシテタ"サイ	<input type="button" value="≡"/>	円中心座標 X 円中心座標 Y
7	トウウ シヌカ ?		
	YES(=) / NO ?	(YES)(<input type="button" value="≡"/>)	(NO)の場合は登録せず手順 9 へ。
8	No. = *** X= -58.936 Y= 368.184 = キ- ヲ オシテタ"サイ	<input type="button" value="≡"/>	登録 No. *** に X=-58.936, Y=368.184 を登録
10	円中心 1 ..1 円 .. 2 ..2 円 .. 3 ..3 終 了 ..0 ?	<input type="button" value="0"/> <input type="button" value="0"/> <input type="button" value="0"/>	計算終了。電卓モードへ戻ります。

S0 = 7 = 2 1 | 偏心補正計算 零方向

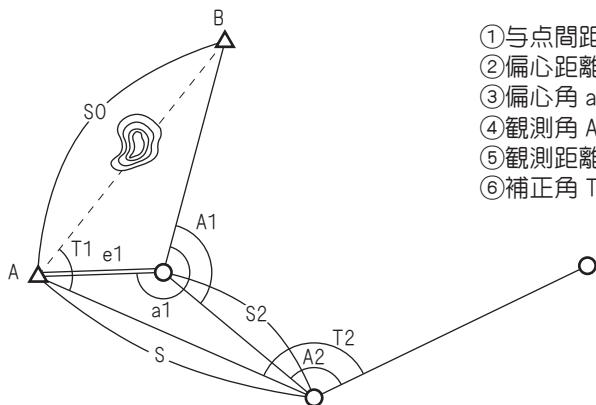


- ①与点間距離 S0 を入力。
- ②偏心距離 e1を入力。
- ③偏心角 a1を入力。
- ④観測角 A1を入力。
- ⑤補正角 T1を出力。

操作例

手順	表 示	キ 一 操 作	
1	0.	(S0) [=] (7) [=] [2] [1]	プログラムの呼び出し [偏心補正計算 零方向]
2	エンタキヨリ S0= _ エンタ キヨリ e1= _ (オリ S0= 0)	1500 [=] 5 [=]	与点間距離 S0 偏心距離 e1
	YES(=) / NO ?	(YES) (=)	(NO) の場合は S0=_ へ戻り再入力。
3	エンタ カ a1= _ カソリ カ A1= _	125.1020 [=] 55 [=]	偏心角 a1 観測角 A1
	YES(=) / NO ?	(YES) (=)	(NO) の場合は a1=_ へ戻り再入力。
4	セイ カ T1= 55-09-22 = キ-ヲ オシテタサイ	=	補正角 T1 59° 09' 22"
5	偏心補正計算 零方向 ••1 目標観測 ••2 相互偏心 ••3 終 了 ••0 ?	[0] [0] [0]	計算終了。電卓モードへ戻ります。

S0 = 7 = 2 2 | 偏心補正計算 目標・測角点



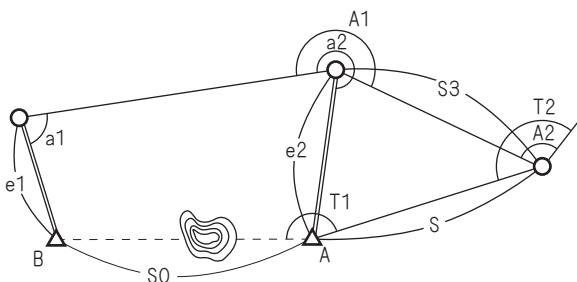
- ①与点間距離 S0 を入力。
- ②偏心距離 e1を入力。
- ③偏心角 a1を入力。
- ④観測角 A1、A2 を入力。
- ⑤観測距離 S2 を入力。
- ⑥補正角 T1、T2、計算距離 S を出力。

操作例

手順	表 示	キ 一 操 作	
1	0.	<input type="button" value="S0"/> [=] <input type="button" value="7"/> [=] <input type="button" value="2"/> <input type="button" value="2"/>	プログラムの呼び出し [偏心補正計算 目標測角]
2	ヨンカソキヨリ S0= _ ハソシ キヨリ e1= (オリ S0= 0)	2000 [=] 16 [=]	与点間距離 S0 偏心距離 e1
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO)の場合は S0=_ へ戻り再入力。
3	ハソシ カク a1= _ カソリ カク A1=	258.1610 [=] 170 [=]	偏心角 a1 観測角 A1
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO)の場合は a1=_ へ戻り再入力。
4	カソリ カク A2= _ カソリキヨリ S2=	156 [=] 852.654 [=]	観測角 A2 観測距離 S3
	YES(=) / NO ?	(YES)(=)	(NO)の場合は A2=_ へ戻り再入力。

手順	表 示	キ 一 操 作	
8	杣仰 T1= 168-28-34 T2= 157-04-31 ケイソ キヨリ S= 852.321 = キ ヲ オシテタ"サイ		補正角 T1 168° 28' 34" 補正角 T2 157° 04' 31" 計算距離 S 852.321m <input type="button" value="≡"/>
10	偏心補正計算 零方向 ..1 目標観測 ..2 相互偏心 ..3 終 了 ..0 ?	<input type="button" value="0"/> <input type="button" value="0"/> <input type="button" value="0"/>	計算終了。電卓モードへ戻ります。

S0 = 7 = 2 3 | 偏心補正計算 相互偏心



- ①与点間距離 S0 を入力。
- ②偏心距離 e1、e2 を入力。
- ③偏心角 a1、a2 を入力。
- ④観測角 A1、A2 を入力。
- ⑤観測距離 S3 を入力。
- ⑥補正角 T1、T2、計算距離 S を出力。

操作例

手順	表 示	キ 一 操 作	
1	0.	<input type="text" value="S0"/> [=] <input type="text" value="7"/> [=] [2] [3]	プログラムの呼び出し [偏心補正計算 相互偏心]
2	ヨンカソキヨリ S0= _ ハソシ キヨリ e1= e2= (オリ S0= 0)	2728.2 [=] 68.888 [=] 45.455 [=]	与点間距離 S0 偏心距離 e1 偏心距離 e2
	YES(=) / NO ?	YES([=])	[NO] の場合は S0=_ へ戻り再入力。
3	ハソシ カク a1= _ a2= カソリ カク A1= A2	37.2620 [=] 332.2023 [=] 230.2525 [=] 160 [=]	偏心角 a1 偏心角 a2 観測角 A1 観測角 A2
	YES(=) / NO ?	YES([=])	[NO] の場合は a1=_ へ戻り再入力。
4	カソリ キヨリ S3= _	769.252 [=]	観測距離 S3
	YES(=) / NO ?	YES([=])	[NO] の場合は S3=_ へ戻り再入力。

手順	表 示	キ 一 操 作	
8	杣仰 T1= 227-35-27 T2= 163-16-09 ケイソウ キヨリ S= 779.907 = キ ヲ オシテクダ"サイ		補正角 T1 227° 35' 27" 補正角 T2 163° 16' 09" 計算距離 S 779.907m <input type="button" value="≡"/>
10	偏心補正計算 零方向 .. 1 目標観測 .. 2 相互偏心 .. 3 終了 .. 0 ?	<input type="button" value="0"/> <input type="button" value="0"/> <input type="button" value="0"/>	計算終了。電卓モードへ戻ります。

S0 = 8 1 角度変換(度分秒 ⇌ 度)

①変換法を指定。

「度へ変換・・1」：度分秒(60進数)を度(10進数)に変換。

「度分秒へ・・2」：度(10進数)を度分秒(60進数)に変換。

②度分秒 A、または度 A を入力。

③変換結果を出力。

出力後②へ戻ります。

度分秒の入力は小数点形式とします。

○○○. ○○ ○○ ○○ ...
度 分 秒 端数(10進数)

操作例

操作例) 度分秒(60進数) $135^{\circ} 28' 30''$ を度(10進数)に変換する場合。

手順	表 示	キ 一 操 作	
1	0.	(S0) [=] [8] [1]	プログラムの呼び出し [角度変換]
2	度へ変換 ・・1 度分秒へ ・・2 終了 ・・0 ?	[1]	計算メニューを選択 [度へ変換]
3	ト・フン・ビ・ヨウ -> ト (オフリ A= 0) A= _	135.2830 [=]	度分秒(60進数) $135^{\circ} 28' 30''$
4	ト・フン・ビ・ヨウ -> ト (オフリ A= 0) A= 135-28-30 A= 135.47500000 = キ-ヲ オシケタ" サイ	[=]	度分秒(60進数) 度(10進数)に変換した値。
5	ト・フン・ビ・ヨウ -> ト (オフリ A= 0) A= _	[0] [=] [0] [0] [0]	計算終了。電卓モードへ戻ります。

操作例) 度(10進数) 25.590278 を度分秒(60進数)に変換する場合。

手順	表 示	キ 一 操 作	
1	0.	(S0) [=] [8] [1]	プログラムの呼び出し [角度変換]
2	度へ変換 ・・1 度分秒へ ・・2 終了 ・・0 ?	[2]	計算メニューを選択 [度分秒へ]

手順	表 示	キ 一 操 作	
3	ト° -> ト°・フン・ビ°ヨウ (オリ A=0) A=	25.590278 [=]	度(10進数)25.590278
4	ト° -> ト°・フン・ビ°ヨウ (オリ A=0) A= 25.59027800 A= 25-35-25 = キ-ヲ オシテタ"サイ		度(10進数) 度分秒(60進数)に変換した値。
5	ト°・フン・ビ°ヨウ -> ト° (オリ A= 0) A= _	0 [=] 0 0 0	計算終了。電卓モードへ戻ります。

SO = 8 2 | 角度加減

①角度(計算データ)を小数点形式で A に入力。加減の場合は手順 6 のように

□ キーを押してから(計算データ)を入力してください。

②計算結果を出力

出力後①へ戻ります。

操作例

操作例) $126^{\circ} 01' 25'' + 59^{\circ} 22' 01'' - 36^{\circ} 44' 47''$ の場合。

手順	表 示	キ 一 操 作	
1	0.	⑥⑦ = ⑧ ⑨	プログラムの呼び出し [角度加減]
2	ド・フン・ビヨウ in (オリ A= 0) A= _	126.0125 =	例) $126^{\circ} 01' 25'' + 59^{\circ} 22' 01'' - 36^{\circ} 44' 47''$ の場合。 $126^{\circ} 01' 25''$
3	ド・フン・ビヨウ in (オリ A= 0) A= 126-01-25 T= 126-01-25 = キ ヲ オシテタサイ	=	
4	ド・フン・ビヨウ in (オリ A= 0) A= _ T= 126-01-25 = キ ヲ オシテタサイ	59.2201 =	$(+) 59^{\circ} 22' 01''$
5	ド・フン・ビヨウ in (オリ A= 0) A= 59-22-01 T= 185-23-26 = キ ヲ オシテタサイ	=	$126^{\circ} 01' 25'' + 59^{\circ} 22' 01'' = 185^{\circ} 23' 26''$
6	ド・フン・ビヨウ in (オリ A= 0) A= _ T= 185-23-26 = キ ヲ オシテタサイ	- 36.4447 =	$(-) 36^{\circ} 44' 47''$
7	ド・フン・ビヨウ in (オリ A= 0) A= - 36-44-47 T= 148-38-39 = キ ヲ オシテタサイ	=	$185^{\circ} 23' 25'' - 36^{\circ} 44' 47'' = 148^{\circ} 38' 39''$

手順	表 示	キ 一 操 作	
8	ト・フソ・ビヨウ in (オリ A= 0) A= _ A= 148-38-39 = キ-ヲ オテクタサイ		計算終了。電卓モードへ戻ります。

SO = 8 3 | 三角関数 (SIN. COS. TAN. ASN. ACS. ATN)

メニュー	内 容
SIN	正弦
COS	余弦
TAN	正接
ASN	逆正弦
ACS	逆余弦
ATN	逆正接

- ①計算メニューを選択。
- ②計算データを入力。
- ③計算結果を出力。

※ ASN = SIN⁻¹

ACS = COS⁻¹

ATN = TAN⁻¹

操作例

操作例) SIN 56° 06' 58" × 36.48 の場合。

手順	表 示	キ 一 操 作	
1	0.	(S) [=] [8] [3]	プログラムの呼び出し【三角関数計算】
2	1:SIN 4:ASN 2:COS 5:ACS 3:TAN 6:ATN シユルイ（オリ=0）?		
3	ト・フン・ビ・ヨウ in *** SIN *** A= _	56.0658 [=]	計算メニューを選択。[SIN 計算] 例) SIN56° 06' 58" × 36.48 の場合。
4	ト・フン・ビ・ヨウ in *** SIN *** A= 56-06-58 0.8301691 = キ- ヲ オシテタサイ	[=]	SIN56° 06' 58"
5	0.8301691 X _	36.48 [=]	× 36.48
6	0.8301691 X 36.48 = 30.28457 = キ- ヲ オシテタサイ	[=]	計算結果。(SIN56° 06' 58" × 36.48)
7	1:SIN 4:ASN 2:COS 5:ACS 3:TAN 6:ATN シユルイ（オリ=0）?	[0] [0] [0]	計算終了。電卓モードへ戻ります。

操作例

操作例) ASN 0.5936959 の場合。

手順	表 示	キ 一 操 作	
1	0.	(S0) [=] [8] [3]	プログラムの呼び出し [三角関数計算]
2	1:SIN 4:ASN 2:COS 5:ACS 3:TAN 6:ATN シユルイ (オリ = 0) ?	[4]	計算メニューを選択。[ASN]
3	スチ in *** ASN *** A= _	0.5936959 [=]	例) ASN 0.5936959 の場合。
4	スチ in *** ASN *** A= 0.5936959 か= 36-25-11 = キ-ヲ オテタサイ	[=]	計算結果。
5	1:SIN 4:ASN 2:COS 5:ACS 3:TAN 6:ATN シユルイ (オリ = 0) ?	[0] [0] [0]	計算終了。電卓モードへ戻ります。

S0 = 8 4 | 平方根(√)

操作例

手順	表 示	キ 一 操 作	
1	0.	(S0) [=] [8] [4]	プログラムの呼び出し [平方根]
2	スチ -> ルート (オリ L= 0) L= _	5 [=]	例) $\sqrt{5}$ の場合。 $\sqrt{5}$
3	スチ -> ルート (オリ L= 0) L= 5.00000 ルート L= 2.2360680 = キ-ヲ オテクダサイ	[=]	$\sqrt{5}$ 計算結果
4	スチ -> ルート (オリ L= 0) L= _	200 [=]	例) $\sqrt{200}$ の場合。 $\sqrt{200}$
5	スチ -> ルート (オリ L= 0) L= 200.00000 ルート L= 14.1421356 = キ-ヲ オテクダサイ	[=]	$\sqrt{200}$ 計算結果。
6	スチ -> ルート (オリ L= 0) L= _	0 [=] 0 0	計算終了。電卓モードへ戻ります。

メモ

仕様

品名 即利用BOY 1000
(SV-1000)

ハード: CASIO PD-1000

表示	95 × 65 ドットマトリックス FSTN 液晶
C P U	C-MOS VLSI 他
電卓機能	計算桁数: 10 桁(内部演算は仮数部 13 桁または 15 桁を使用) 計算機能: 四則演算、四則定数計算。概数計算、マルチ%、独立計算メモリー
電源	動作用 3V…(DC) : LR03(AM4) または R03(UM-4) × 2 本 メモリー保護用 3V…(DC) : リチウム電池 CR2032 × 1 個
消費電力	0.006W
電池使用時 間	◆動作用電池(使用温度 20°C で 1 分演算、10 分間表示を繰り返した場合) LR03(AM4) : 約 240 時間 R03(UM-4) : 約 130 時間 ◆メモリー保護用電池(使用温度 20°C) 動作用電池が消耗したとき、すぐに動作用電池を交換した場合 : 約 5 年 動作用電池が切れている状態で放置した場合 : 約 4 年 ●電池の種類、使用方法などにより多少の変動があります。
使用温度	0°C ~ 40°C
外形寸法	幅 80.8mm × 奥行 144.6mm × 厚さ 15.4mm
質量	140g(電池含む)

内蔵プログラム

01 座標管理	22 単曲線要素計算	43 座標変換 2 点
02 座標入力	23 クロソイド要素計算	44 座標変換 ヘルマート
03 計算	24 単曲線設置計算 偏角法	45 クロソイドと直線の交点計算
04 全部削除	25 単曲線設置計算 中央凝聚距離	46 クロソイドと円の交点計算
05 一部削除	26 単曲線設置計算 長弦オフセット	47 クロソイド拡幅計算
06 リスト	27 単曲線設置計算 接弦オフセット	48 方位角 T と距離 S ⇒ 座標計算
07 結合トラバース	28 クロソイド設置計算 要素偏角法	49 斜距離 ⇒ 水平距離計算
08 閉合トラバース	29 クロソイド設置計算 長弦オフセット	50 水準計算
09 開放トラバース	30 クロソイド設置計算 接弦オフセット	51 縦断曲線計算
10 放射トラバース	31 座標 中心・輻射設置計算 直線	52 後方交会計算(任意機械点座標計算)
11 連続逆計算	32 座標 中心・輻射設置計算 単曲線	53 円中心計算 1 点
12 放射逆計算	33 座標 中心・輻射設置計算 クロソイド	54 円中心計算 2 点
13 直線と直線の交点計算	34 路線座標 中心・輻射設置計算	55 円中心計算 3 点
14 円と直線の交点計算	35 街道頂点 隅切計算	56 偏心補正計算 零方向
15 円と円の交点計算	36 平行移動交点計算	57 偏心補正計算 目標測角
16 直線の垂線計算	37 2 辺夾角の計算	58 偏心補正計算 相互偏心
17 座標面積計算	38 2 角夾辺の計算	59 角度変換(度分秒令度)
18 ハコ/面積計算	39 3 辺の計算	60 角度加減
19 三重面積計算	40 面積分割計算 一定点	61 三角関数(SIN, COS, TAN, ASN, ACS, ATN)
20 放射法面積計算	41 面積分割計算 平行	62 平方根(√)
21 台形面積計算	42 面積分割計算 開口	

付属品 単4形乾電池 2 本、リチウム電池 1 個(本体内蔵)、取扱説明書、プログラムタイトルシール

アフターサービスについて

保証について

- この製品には取扱説明書の巻末に保証書がついています。
保証書は販売店にて所定事項を記入してお渡しいたしますので、内容をよくお読みのうえ大切に保管してください。
- 保証期間はお買い上げの日から1年間です。
保証期間中でも有料になることがありますので、保証書をよくお読みください。
- 保証期間後の修理は・・・・。
修理によって機能が維持できる場合は、ご要望により有料修理いたします。

修理を依頼されるときは

- プログラムの消失や異常があるときは使用をやめて、お買い上げの販売店にこの製品をお持込のうえ修理をお申し付けください。ご自分の修理はしないでください。
- アフターサービスについてわからないことは・・・・。
お買い上げの販売店、またはもよりのヤマヨ営業所お問い合わせください。

◆お問い合わせは

この製品についてのご意見、ご質問はもよりのヤマヨ営業所へお申しつけください。

※アフターサービスに関する記述・保証規定等は本製品発売時に記載されたものです。本体製造元のCASIOにおいて、本製品の修理業務が終了した場合は、修理のご依頼を承りかねますので、あらかじめご了承ください。

保証書(保証規定)

本書は、本書記載内容で無償修理をさせていただくことをお約束するものです。
保証期間中に故障が発生した場合は、製品と本書をご持参、ご提示のうえ、お買いあげの販売店にご依頼ください。

お買い上げ年月日、販売店など記入もれがありますと無効となります。必ずご確認いただき、記入のない場合はお買い上げの販売店にお申し出ください。

ご転居・ご贈答品でお買い上げの販売店に修理をご依頼できない場合は、もよりのヤマヨ営業所へお問い合わせください。

本書は再発行いたしません。大切に保管してください。

<無料修理規定>

1. 取扱説明書・本体注意ラベルなどの注意書きに従った正常な使用状態で、保証期間内に故障した場合には、お買い上げの販売店、または当社が無償修理いたします。

2. 保証期間内でも、次の場合は有償修理となります。

(イ) 本書のご提示が無い場合。

(ロ) 本書にお買い上げ年月日・お客様名・販売店名の記入がない場合、または字句を書き換えた場合。

(ハ) 使用上の誤り、または不当な修理や改造による故障・損傷。

(二) お買い上げ後に落とされた場合などによる故障・損傷。

(ホ) 火災・公害・地震および風水害その他天変地異など、外部に要因がある故障・損傷。

(ヘ) 電池の液漏れによる故障・損傷

(ト) 消耗品(リチウム電池)が消耗し、取り替えを要する場合。

3. 本書は日本国内においてのみ有効です。

(This warranty card is only valid for service in Japan.)

4. 本修理既定は本体についてのみ有効であり、本体内のプログラム、データについては保障対象外となります。

本機に起因するプログラム、データ上の問題および破壊や化けについてはヤマヨ測定機株式会社では一切責任を負いませんのでご了承ください。

★この所証書は本書に明示した期間・条件のもとにおいて無料修理をお約束するものです。したがいましてこの保証書によってお客様の法律上の権利を制限するものではありませんので、保証期間経過後の修理につきまして、おわかりにならない場合はお買い上げの販売店、またはヤマヨ営業所にお問い合わせください。

修理メモ

持込修理

保証書
(WARRANTY CARD)

品名 即利用BOY 1000
形名 SV-1000

保証期間 お買い上げ日より本体1年間

(VALIDITY) (FULL 1YEAR AFTER PURCHASE)
(ただし、消耗品は除く)

お買い上げ日 _____ 年 _____ 月 _____ 日
(PURCHASE)

ヤマヨ測定機株式会社

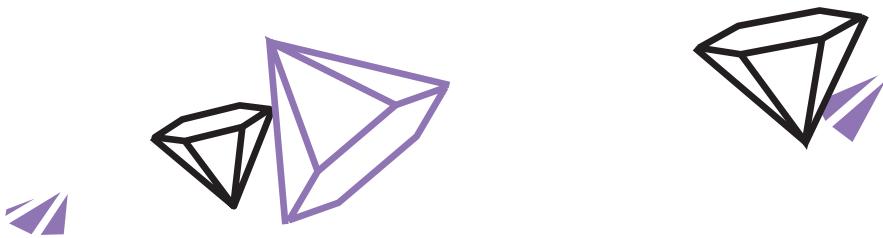
〒120 東京都足立区足立
電話 (03) 3



お客様	お名前	様
	ご住所	〒
	電話番号	() -

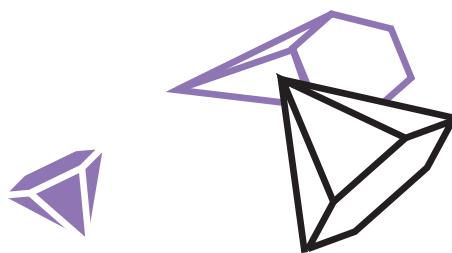
取扱販売店名・住所・電話番号

印



この製品のアフターサービスは、お買い上げの販売店にお申し付けください。

◆この製品に関するご意見・ご質問は下記へお寄せください。



ヤマヨ測定機株式会社

本 社 〒120 東京都足立区足立 2-23-13

営業部 大阪 〒543 大阪市天王寺区清水谷町

(第3林ビル 2号館 7F)

営業所 名古屋 〒460 名古屋市中区門前町

(サンメゾンビル)

TEL 03 (3849) 6511

FAX 03 (3849) 6515

FAX 06 (6765) 1941

TEL 052 (323) 2321

FAX 052 (323) 2320