

Trimble Marine Construction-HEX

(新規プロジェクト作成マニュアル)

2025年9月

www.trimble.com

© 2017, Trimble Inc. All rights reserved. Trimble and the Globe & Triangle logo are trademarks of Trimble Inc. registered in the United States and in other countries. All other trademarks are the property of their respective owners.

本資料はサイテックジャパン株式会社の著作物で著作権法及び／又は他の適用法によって保護されます。

■ 本資料の利用に関する条件・注意事項

- ・ 本資料について、著作権者の許可なしに改変、変形、加工してはなりません。
- ・ 引用先を含む本資料の利用から発生するいかなる損害に対して、著作権者は賠償する責任を負いません。

目 次

1.	はじめに	4
2.	あらかじめ用意するもの	5
2-1	座標系	5
2-2	プロジェクトのデータ	5
3.	新規プロジェクト作成	6
3-1	新規プロジェクト作成	6
3-2	座標系設定 平面直角座標を使用の場合	7
3-3	座標系設定 ローカライゼーションデータを使用の場合	8
3-4	アプリケーションタイプ設定	9
3-5	船舶・デバイス設定	10
3-6	設計データの入力	11
3-7	グリッドモデル（現況データ）の入力	13
3-8	ポリゴンクリップデータの入力	17
3-9	背景図データの入力	18
3-10	ロギング設定	19
4.	リアルタイム画面表示設定	21
8-1	リアルタイム画面設定	21
8-1-1	リアルタイム画面アイコン機能	23
8-1-2	施工画面の各ウィンドウの設定	23
5.	FAQ	エラー! ブックマークが定義されていません。
6.	追加	31

1. はじめに

ここでは、Trimble Marine Construction (TMC) でバックホウ浚渫・グラブ浚渫・ワイヤークレーン作業・ポンプ浚渫で、新規プロジェクトを作成する手順を説明します。

まず、システムを導入している機械が変更になっていないことを前提とし説明します。

2. あらかじめ用意するもの

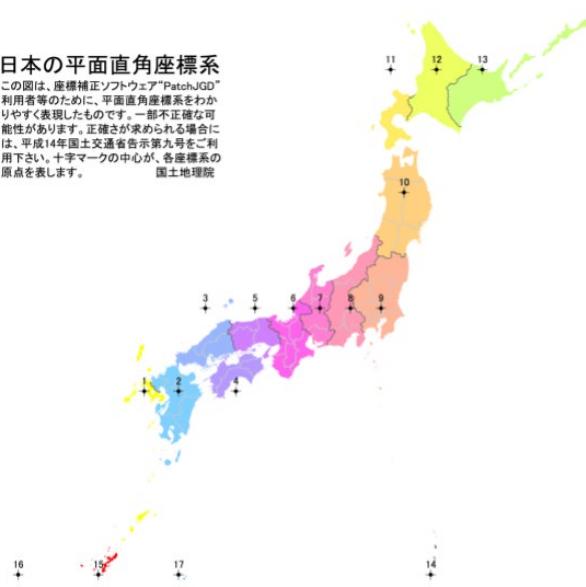
2-1 座標系

現場の座標系を確認して下さい。

日本の平面直角座標系

この図は、座標補正ソフトウェア"PatchJGD"利用者等のために、平面直角座標系をわかりやすく表現したもので、一部不正確な可能性があります。正確さが求められる場合には、平成14年国土交通省告示第9号をご利用下さい。十字マークの中心が、各座標系の原点を表します。

国土地理院



現場独自の座標系を使用する場合は事前に
ローカライゼーションを行い、DCファイルを用意します。

DCファイルのTMCでの設定については 3-3 の説明を確認
してください。

系番号	平面直角座標系		適用区域
	座標系原点の経緯度	経度(東経)	
I	129度 30分 0秒 0000	33度0分0秒 0000	長崎県 鹿児島県のうち北方北緯32度南方北緯27度西方東経128度18分東方東経130度を境界とする区域内(奄美群島は東経130度13分までを含む。)にあるすべての島、小島、環礁及び岩礁
II	131度 0分 0秒 0000	33度0分0秒 0000	福岡県 佐賀県 熊本県 大分県 宮崎県 鹿児島県(1系に規定する区域を除く。)
III	132度 10分 0秒 0000	36度0分0秒 0000	山口県 岛根県 広島県
IV	133度 30分 0秒 0000	33度0分0秒 0000	香川県 愛媛県 徳島県 高知県
V	134度 20分 0秒 0000	36度0分0秒 0000	兵庫県 神戸市 岡山県
VI	136度 0分 0秒 0000	36度0分0秒 0000	京都府 大阪府 福井県 滋賀県 三重県 奈良県 和歌山県
VII	137度 10分 0秒 0000	36度0分0秒 0000	石川県 富山県 福井県 愛知県
VIII	138度 30分 0秒 0000	36度0分0秒 0000	新潟県 長野県 山梨県 静岡県
IX	139度 50分 0秒 0000	36度0分0秒 0000	東京都(XIV系、XVIII系及びXIX系に規定する区域を除く。) 福島県 栃木県 茨城県 埼玉県 千葉県 群馬県 神奈川県
X	140度 50分 0秒 0000	40度0分0秒 0000	青森県 秋田県 山形県 岩手県 宮城県
XI	140度 15分 0秒 0000	44度0分0秒 0000	小樽市 函館市 伊達市 北斗市 北海道後志総合振興局の所管区域 北海道胆振総合振興局の所管区域のうち豊浦町、壯瞥町及び洞爺湖町 北海道渡島総合振興局の所管区域 北海道檜山振興局の所管区域
XII	142度 15分 0秒 0000	44度0分0秒 0000	北海道(XII系及びXIII系に規定する区域を除く。)
XIII	144度 15分 0秒 0000	44度0分0秒 0000	北見市 带広市 釧路市 潤市 帯広市 北海道オホーツク総合振興局の所管区域のうち美幌町、津別町、斜里町、清里町、小清水町、訓子府町、置戸町、佐呂間町及び大空町 北海道十勝総合振興局の所管区域 北海道釧路総合振興局の所管区域 北海道根室振興局の所管区域
XIV	142度 0分 0秒 0000	26度0分0秒 0000	東京都のうち北緯28度から南であり、かつ東経140度30分から東であり東経143度から西である区域
XV	127度 30分 0秒 0000	26度0分0秒 0000	沖縄県のうち東経126度から東であり、かつ東経130度から西である区域
XVI	124度 0分 0秒 0000	26度0分0秒 0000	沖縄県のうち東経126度から西である区域
XVII	131度 0分 0秒 0000	26度0分0秒 0000	沖縄県のうち東経130度から東である区域
XVIII	136度 0分 0秒 0000	20度0分0秒 0000	東京都のうち北緯28度から南であり、かつ東経140度30分から西である区域
XIX	154度 0分 0秒 0000	26度0分0秒 0000	東京都のうち北緯28度から南であり、かつ東経143度から東である区域

2-2 プロジェクトのデータ

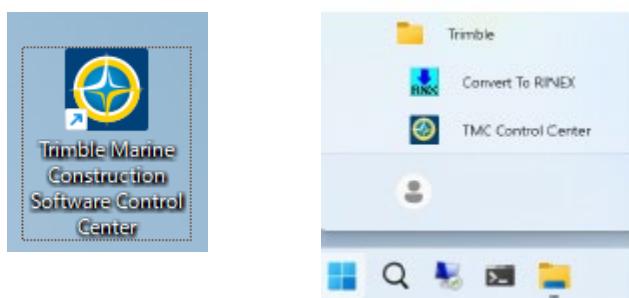
現場座標で書かれた設計データの3DXFファイル、施工範囲を囲んだ(ポリゴン)のDXFファイル。

背景図のDXFファイル(必要な場合)、現場のcsv形式の現況データ(用意がある場合)

3. 新規プロジェクト作成

3-1 新規プロジェクト作成

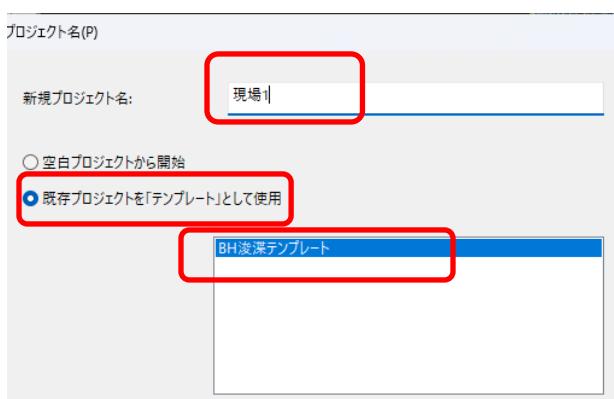
TMCのUSBドングルをPCIに挿してTMCをデスクトップのアイコンまたはスタートボタンのTrimble> TMC Control Centerから起動します。



「ファイル」>「新しいプロジェクト」を選択します。



新規プロジェクト名（精度確認用）を入力し、「既存プロジェクトを「テンプレート」として使用」を選択、テンプレートとして使用するプロジェクト（BH浚渫テンプレート）を選択し「次へ」をクリックします。



3-2 座標系設定 平面直角座標を使用の場合

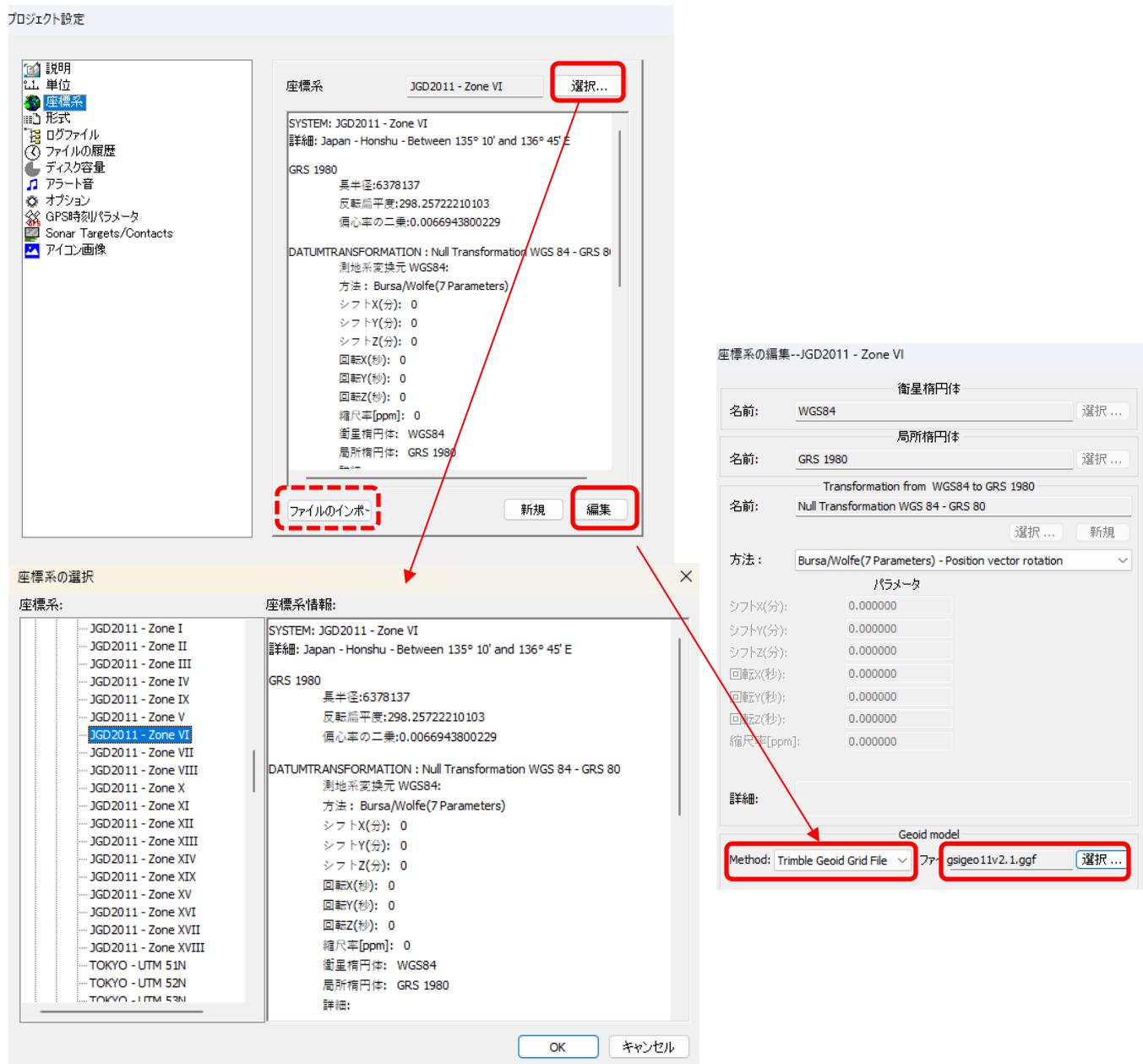
平面直角座標系を使用する場合は「選択」ボタンをクリックしてJapanの中から座標系を選択し

座標系はJGD2011の現場ゾーン番号）、次に「編集」ボタンをクリックしてジオイドモデルを設定します。

「Method」は「Trimble Geoid Grid File」を選択し、「ファイル」は「gsigeo11v2.1.ggf」を選択し「OK」をクリックします。

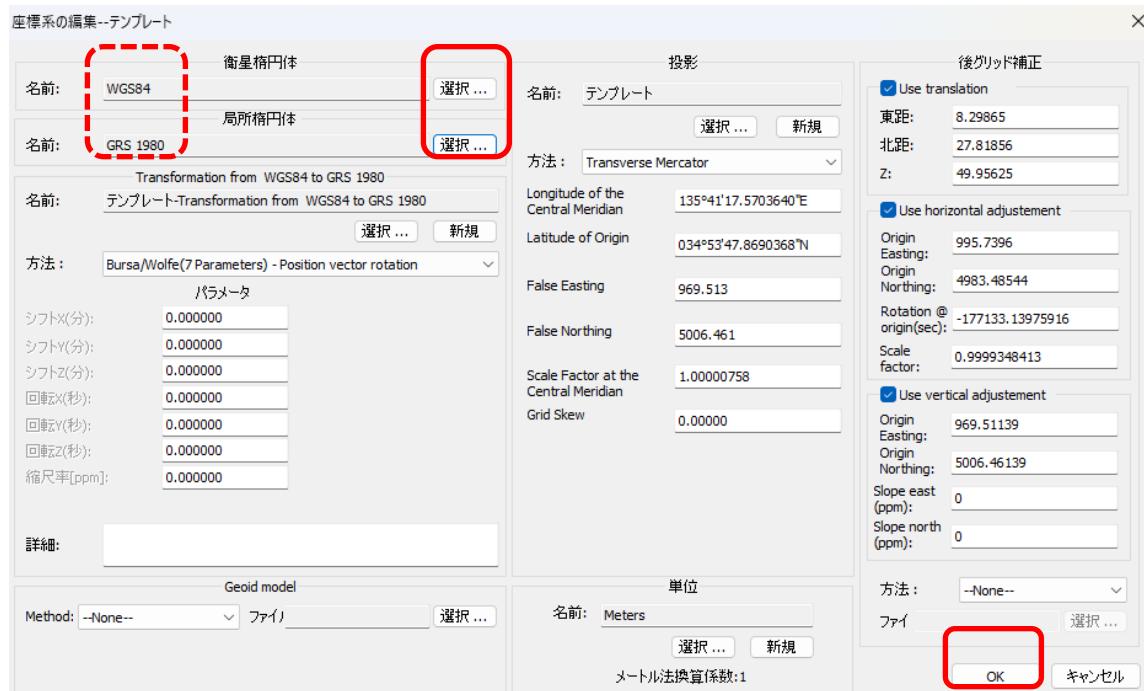
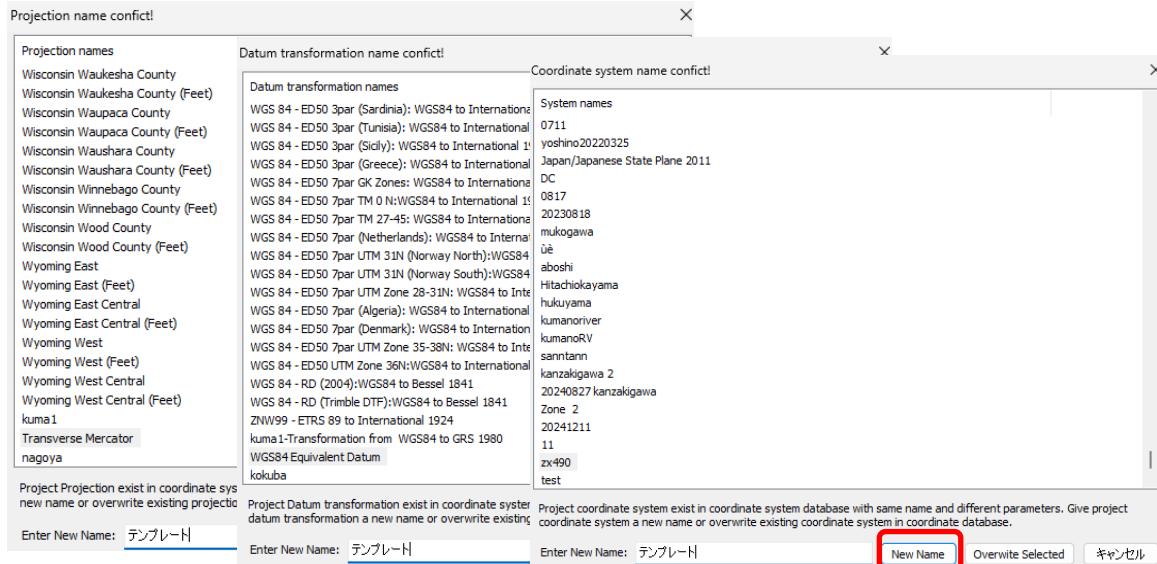
「gsigeo11v2.1.ggf」ファイルはTMC Projectsの「Projects Common File」にTBCなどから

コピーして保存し使用してください。



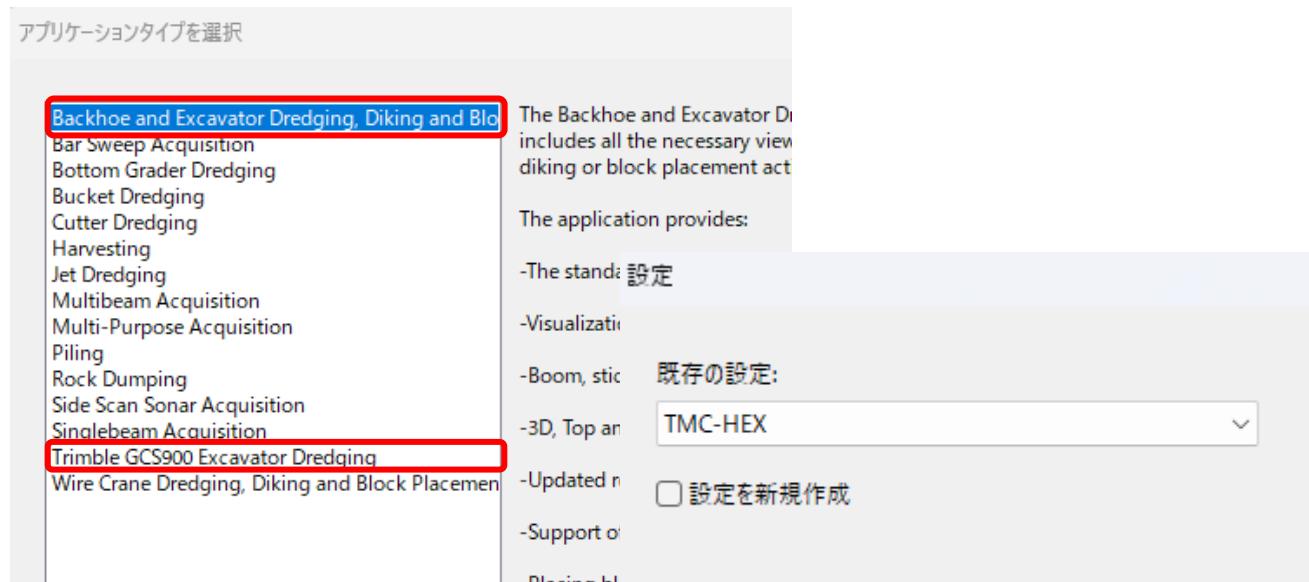
3-3 座標系設定 ローカライゼーションデータを使用の場合

ローカライゼーションファイルを使用する場合は「DCファイルのインポート」をクリックしてdcファイルを選択し
続いて表示される3つのウインドウ「Projection name conflict!」「Datum transformation name conflict!」「Coordinate system name conflict!」それぞれに同じ座標名を入力して「New Name」を
クリックします。
「プロジェクト設定」画面に戻ったら「編集」ボタンをクリックして「衛星格円体」に「WGS84」、「局所格円体」に
「GRS1980」を選択し、「OK」をクリックします。



3-4 アプリケーションタイプ設定

座標系の設定が終了したら「次へ」をクリックして進みます「アプリケーションを選択」画面でTMC-HEX・Earthworks Add-on TMCの場合は「Backhoe and Excavator Dredging and Diking and Block placement application」をGCS900 Add-on TMCの場合は「Trimble GCS900 Excavator Dredging」を選択し「次へ」をクリック、「設定」画面で「既存の設定」のまま確認して「次へ」をクリックします。



「船舶」「レイアウト」「イベント」（設定したいイベントがある場合は設定します。）画面は「次へ」ボタンをクリックして
ウィザードを進め「時計とアラーム」画面の右下で「完了」ボタンをクリックします。

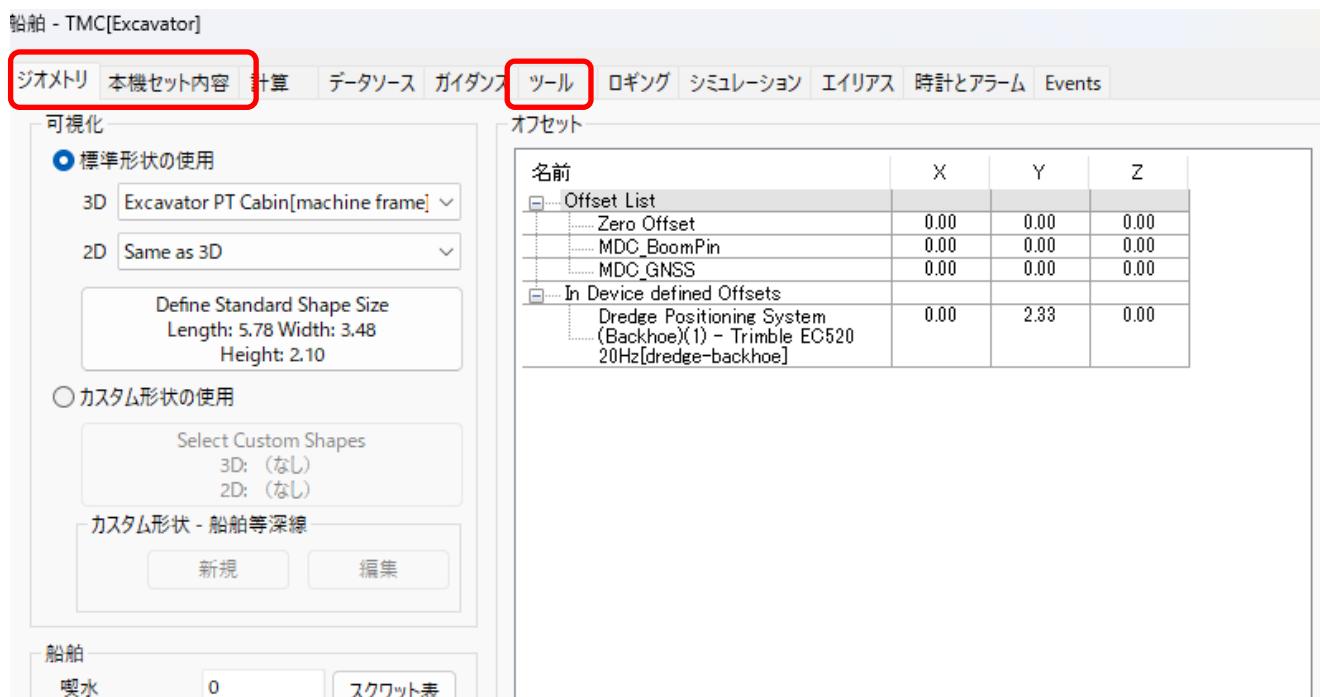
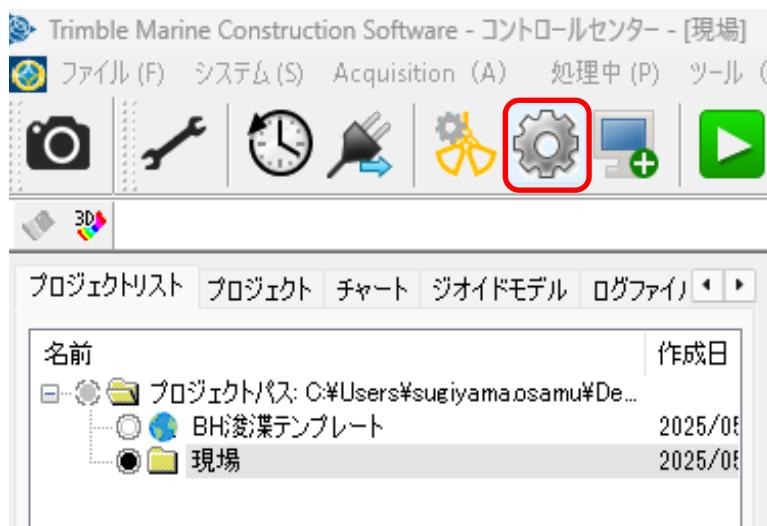


「ウィザードが終了しました」と表示されるので、右下の「終了」ボタンをクリックします。

3-5 船舶・デバイス設定

使用する機械の変更がない限り設計データ等の入力に進みます。

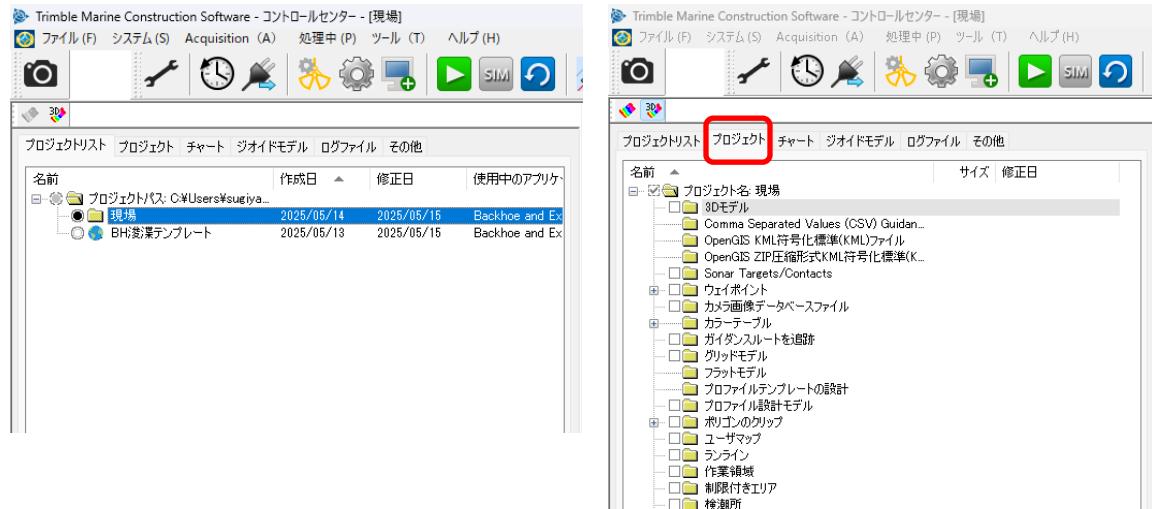
「設定」をクリックし、機械の設定内容が変わっていないかを確認「ジオメトリ」「本機セット内容」「ツール」の内容を確認して下さい。



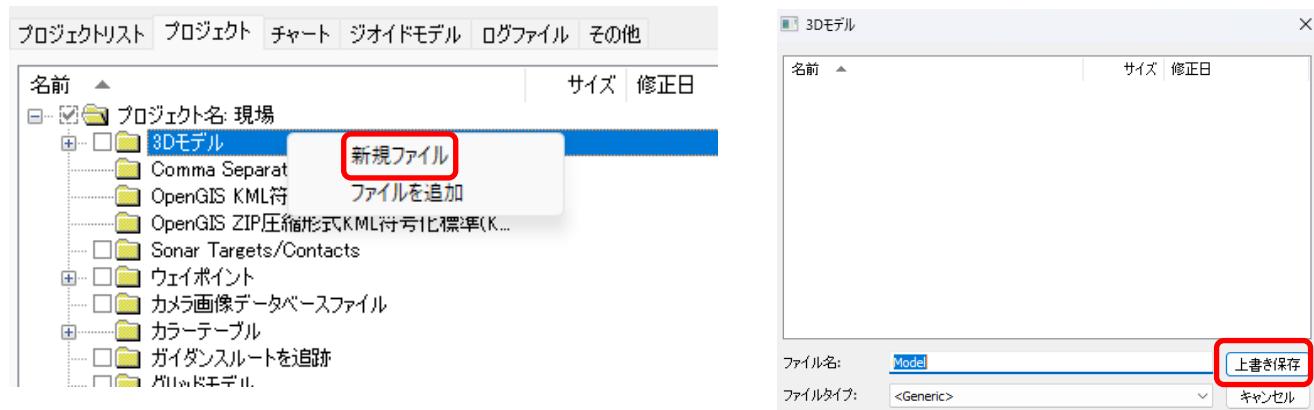
3-6 設計データの入力

設計データ、現況データ（用意のある場合）、ポリゴンライン、背景図の設定。

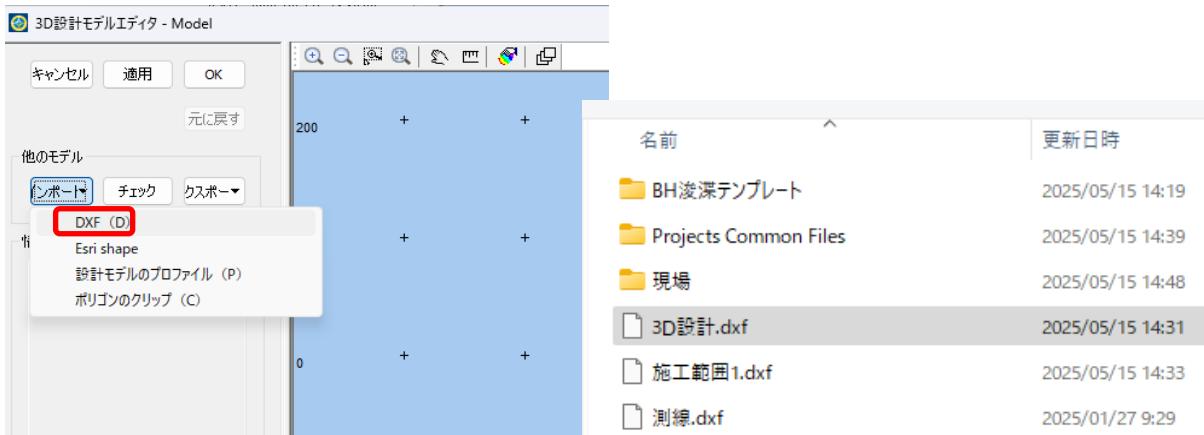
新規作成したプロジェクトが「プロジェクトリスト」タブに表示され選択されます。選択されている事を確認し「プロジェクト」タブを選択します。



「3Dモデル」を右クリックし、「新規ファイル」をクリックします。「3Dモデル」が表示されます。「ファイル名」をわかりやすい名前を付けて「上書き保存」をクリックします。

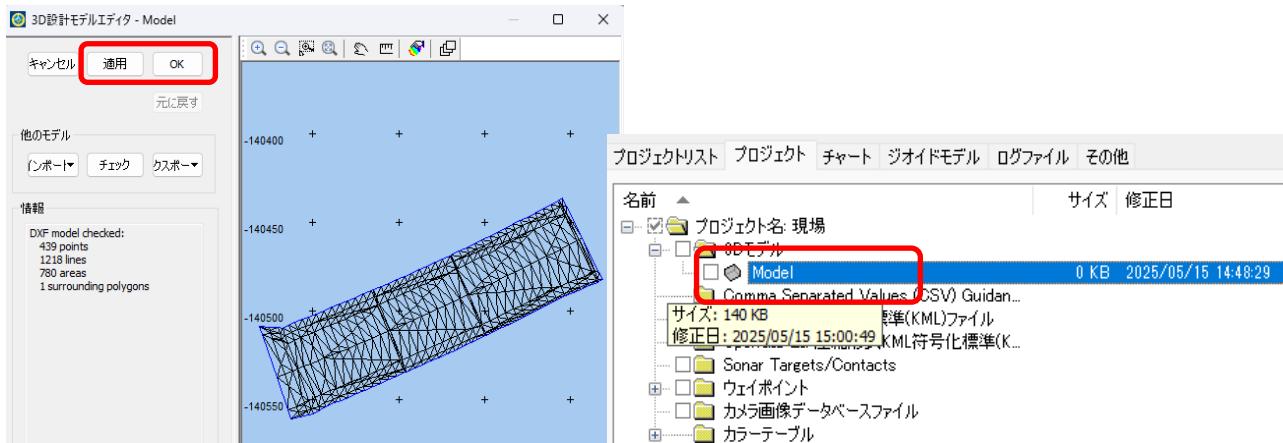


「3D設計モデルエディター」が展開されます。「他のモデル」「インポート」を
をプルダウンして「DXF」をクリックすると「3DDXFファイル」を探しに行きますので、格納したフォルダから選択し開きます。

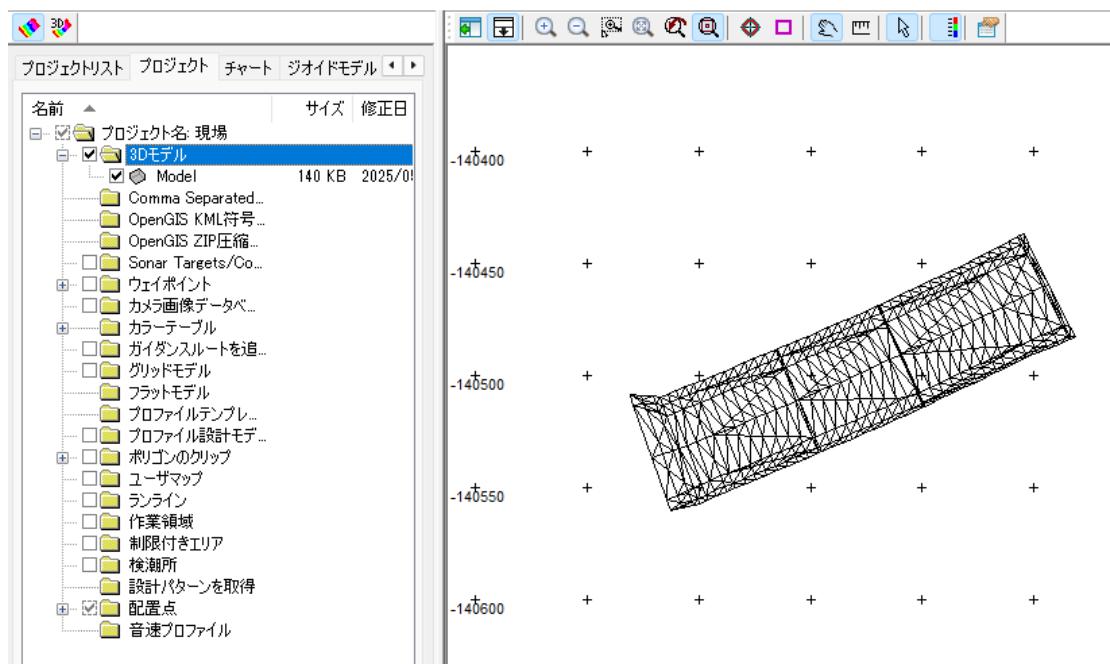


「3D設計モデルエディター」に設計モデルが表示されます。「適用」「OK」をクリックします。

「プロジェクト」タブの「3Dモデル」に設計データが表示されます。



チェックボックスにチェックを入れると右の画面に設計データが表示されます。

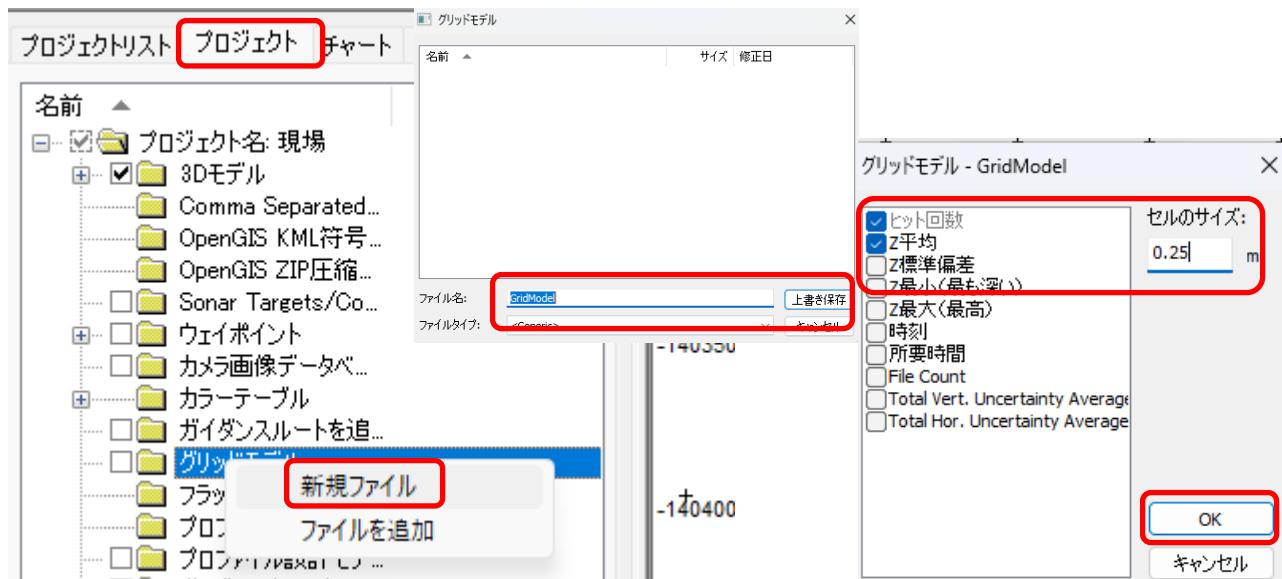


3-7 グリッドモデル（現況データ）の入力

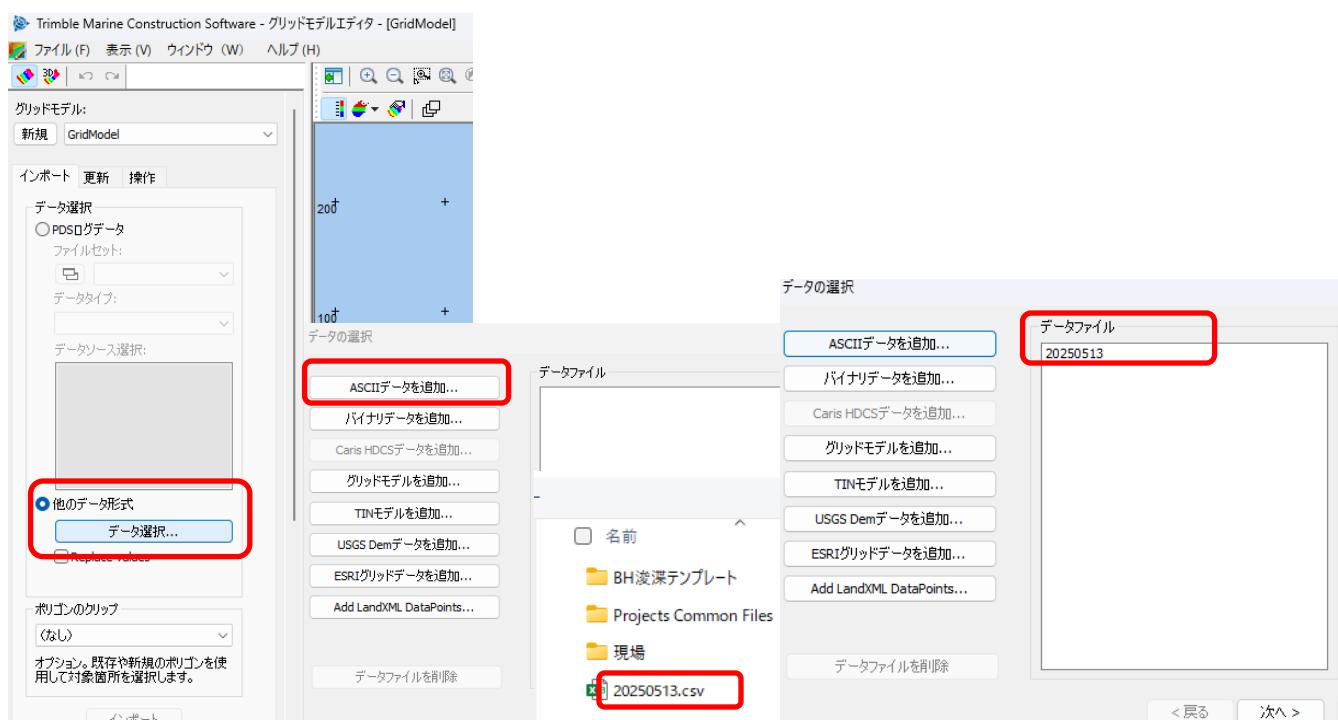
「グリッドモデル（現況データ）」を右クリックし「新規ファイル」をクリックします。「グリッドモデル」が表示されます。

「ファイル名」をわかりやすい名前を付けて「上書き保存」をクリックします。「グリッドモデル」が表示されます。

ここでは「ヒット回数」にチェックは外せません。「Z平均」にチェックを入れます。「セルサイズ」は初め「1」と表示されているので、履歴データとして記録したいグリッドサイズを入力して「OK」をクリックします。



「グリッドモデルエディター」が展開されます。「他のデータ形式」で「データ選択」をクリックします。「データ選択」が表示されます。「ASCII2データを追加」をクリックすると「csvファイル」を探しに行くので、格納したフォルダから選択し開きます。「データファイル」に選択したファイルがある事を確認して「次へ」をクリックします。

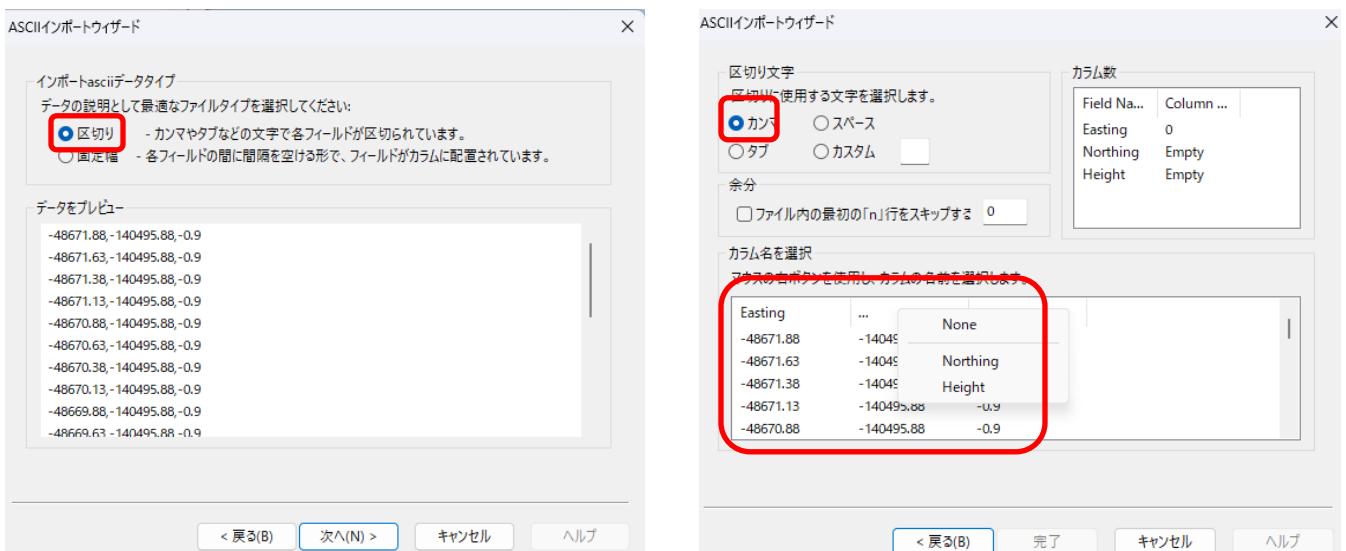
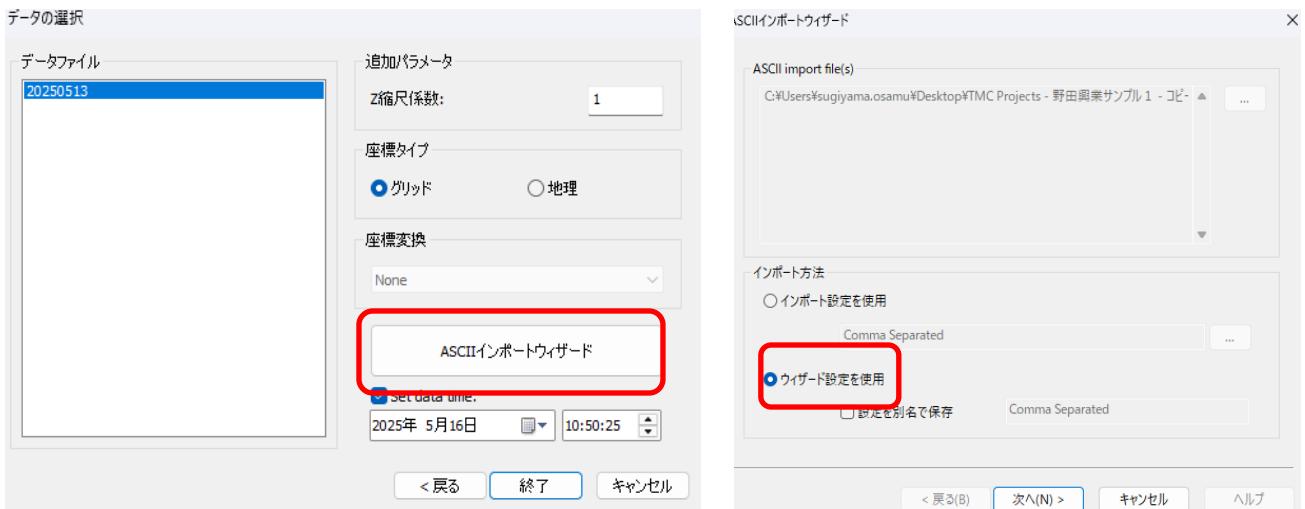


「データ選択」の画面で「ASCIIインポートウィザード」をクリックします。

「ASCIIウィザード」画面が表示されます。

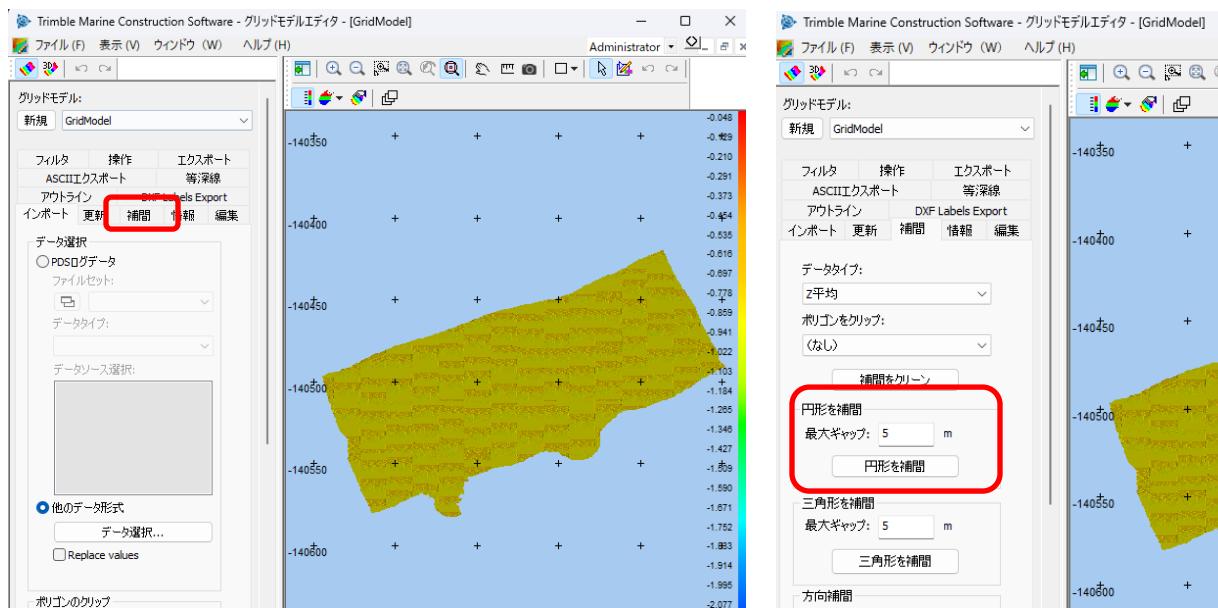
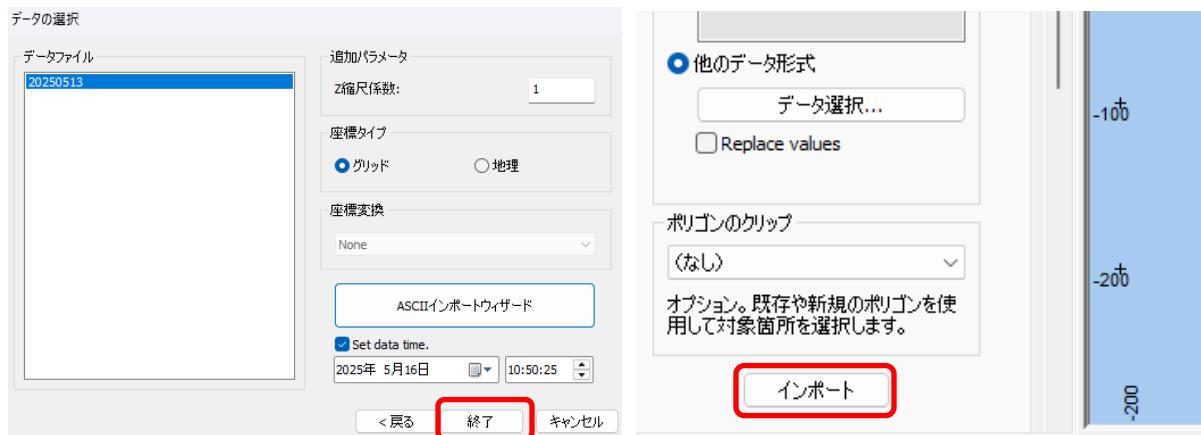
「インポート方法」の「ウィザード設定を使用」を選択し「次へ」をクリックします。

「インポートASCIIデータタイプ」を「区切り」を選択し「次へ」をクリックします。「区切り文字」の「カンマ」にチェックが入っていることを確認して「カラム名を選択」で表示されている座標の上に「Easting・Northing・Height」を選択し「完了」をクリックします。



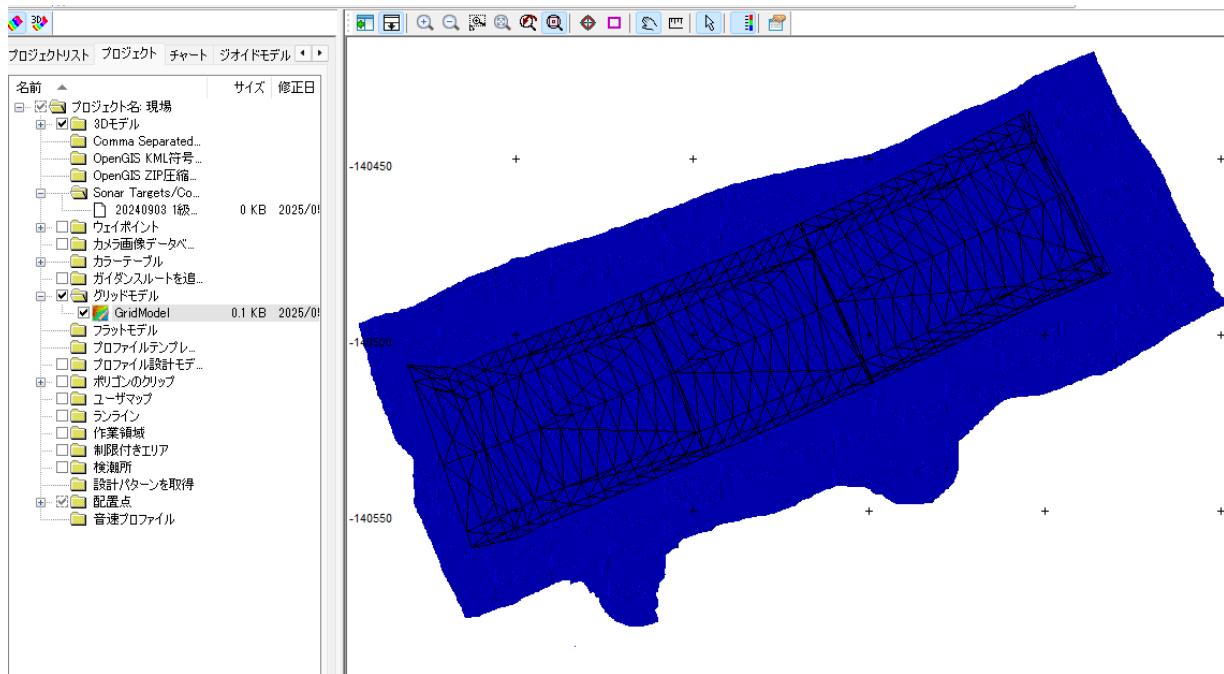
「データの選択」画面に戻ります。そこで「終了」をクリックします。

「グリッドモデルエディター」の画面に戻りますので、そこで「インポート」をクリックします。クリックすると「グリッドモデルエディター」の画面上部に色々なタブが増えます。「補間」タブを選択し「円形を補間」をクリックします。
補間が終了したらウィンドウを閉じます。



「プロジェクト」タブの「グリッドモデル」にグリッドモデルデータが表示されます。

チェックボックスにチェックを入れると「グリッドモデル」が表示されます。



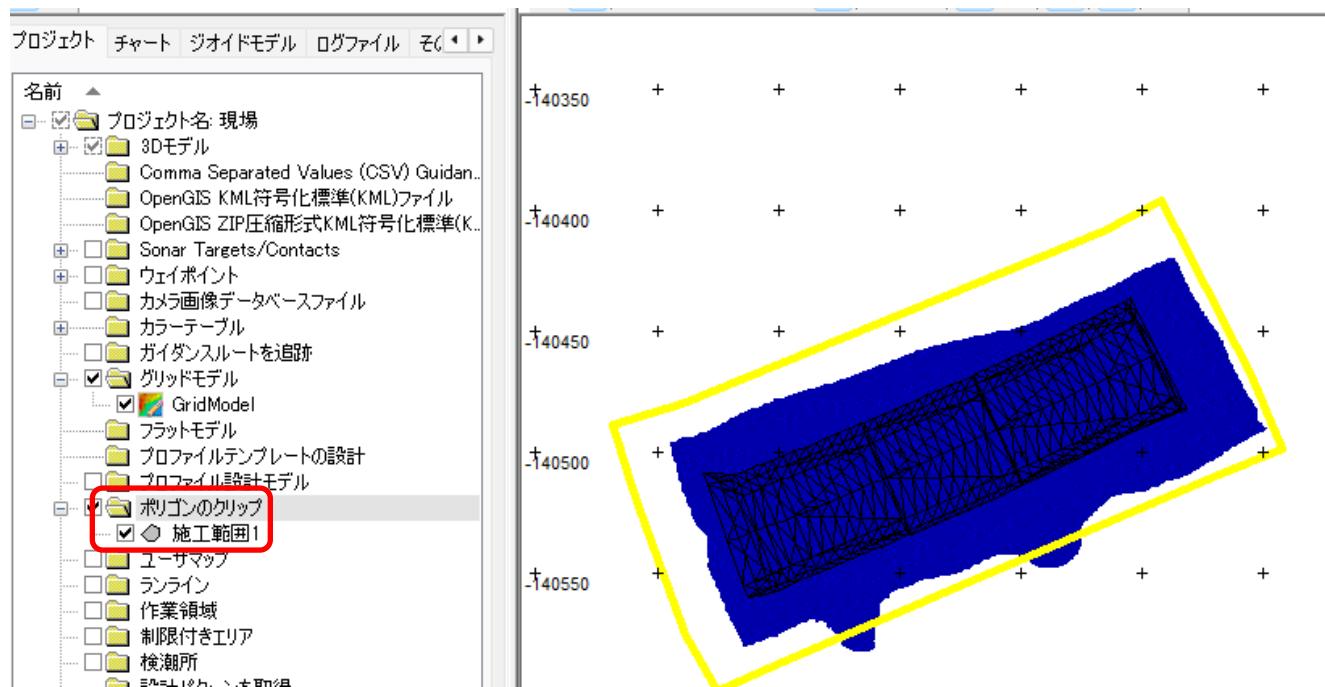
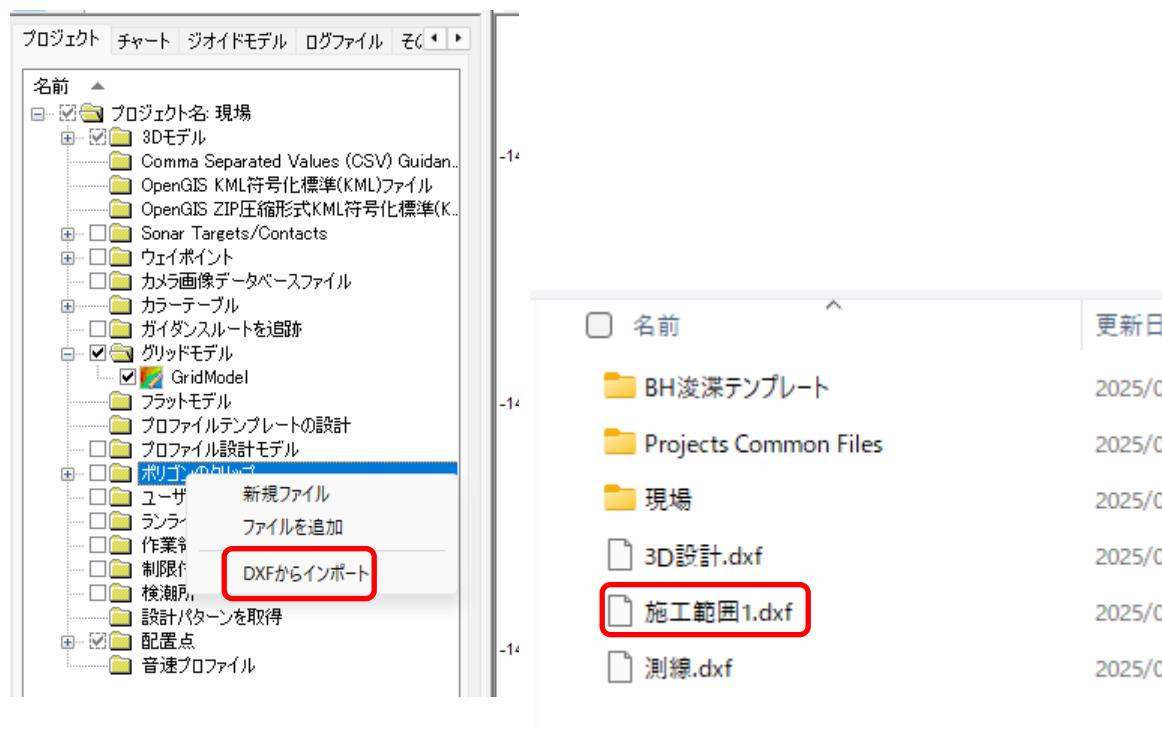
3-8 ポリゴンクリップデータの入力

施工範囲を囲むポリラインを追加します。

「ポリゴンのクリップ」を右クリックします。「DXFからインポート」を選択。DXFファイルをあらかじめ収納していたフォルダからDXFファイルを選択します。

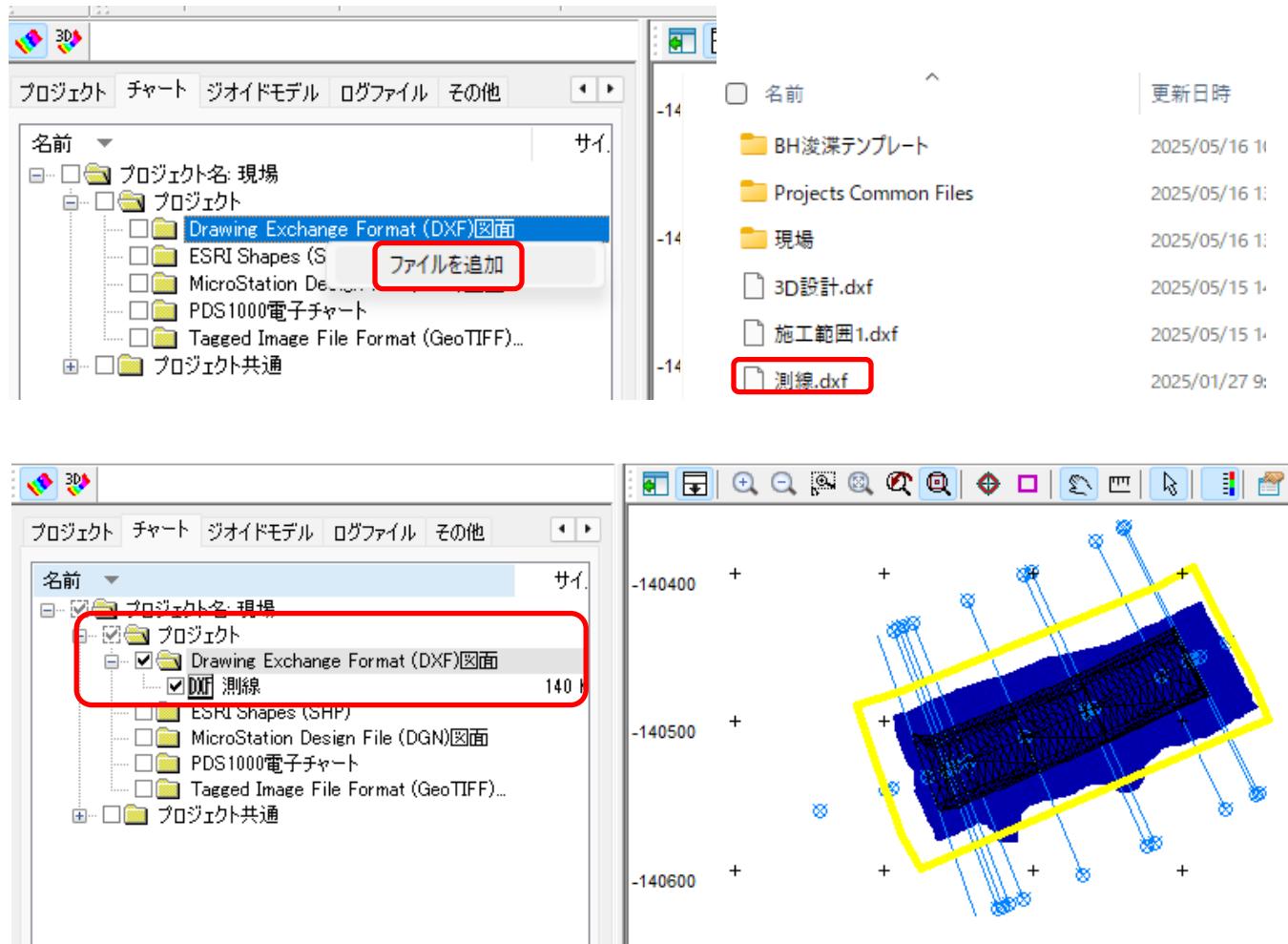
「プロジェクト」タブの「ポリゴンのクリップ」にDXFファイルが表示されます。

チェックボックスにチェックを入れると「ポリゴンクリップ」が表示されます。



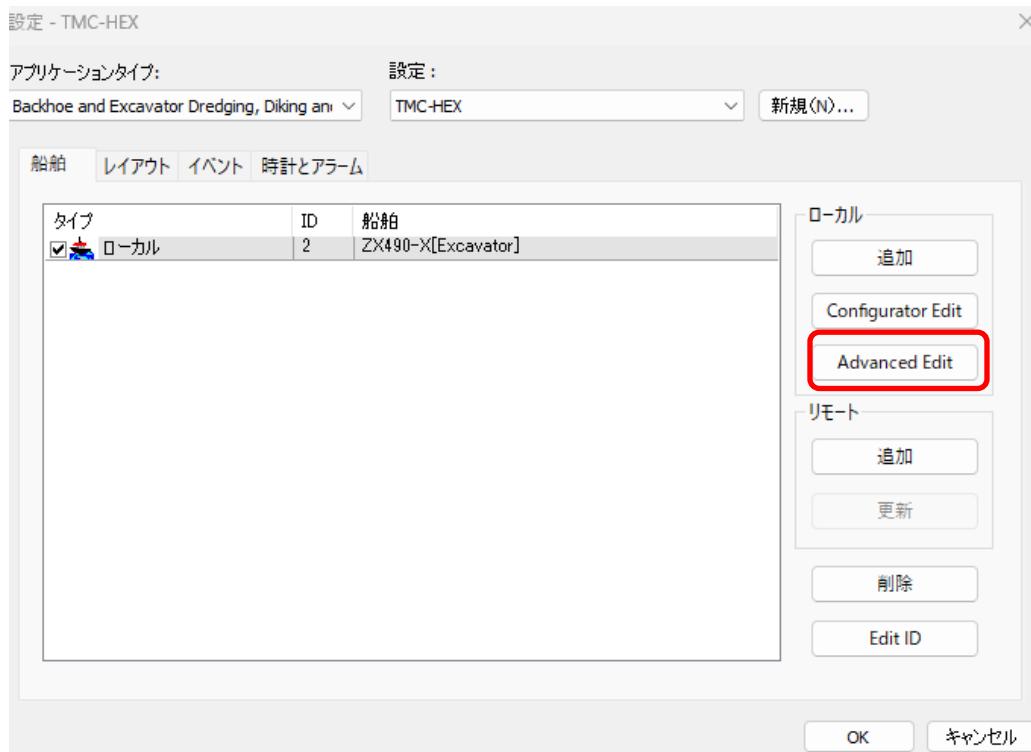
3-9 背景図データの入力

「背景図」を設定します。「チャートタブ」の「Drawing Exchange Format (DXF)図面」を右クリック「ファイルを追加」をクリック、あらかじめ収納されたファイルを選択。「チャート」タブにDXFファイルが知化されます。チェックボックスにチェックを入れると表示されます。



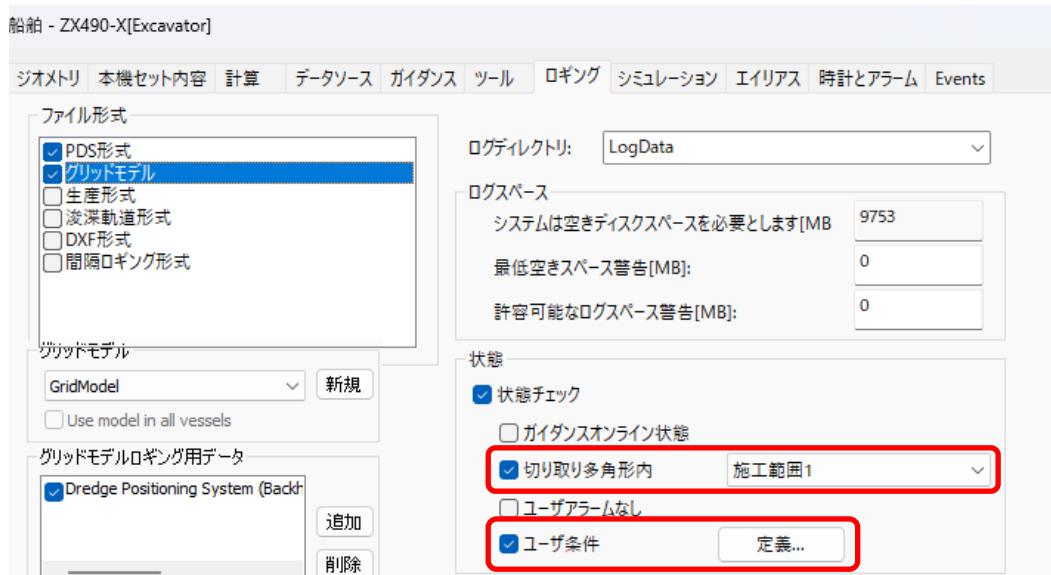
3-10 ロギング設定

「設定」画面より「Advanced Edit」をクリックします。



「ロギング」タブをクリックします。「状態」にチェックを入れ

「切り取り多角形内」にチェックを入れ、「プロジェクト」タブの「ポリゴンのクリップ」に設定したポリラインの名前を
プルダウンして選択します。



「ユーザー条件」の設定。「定義」をクリックすると「Conditions」画面が表示されます。

「追加」をクリックします。「条件」画面が表示されます。ここでは、「GPS Mode」がFixしていないときは「Log」を取らないという設定をします。

「データ要素」：「Positioning system」「デバイスデータ」「GPS mode」を選択。

「条件」「=」を選択。

「値」：「RTK FIXED」or

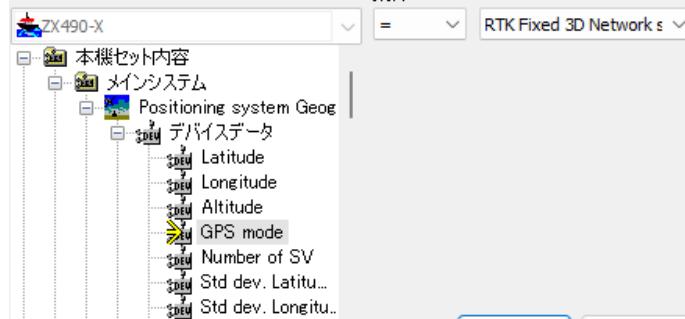
「RTK Fixed 3D Networks」を選択。

「OK」をクリックします。

条件

ZX490-X - Positioning system Geogs(1) - Trimble-PTNL-GGK-GST[pos] - GPS mode

データ要素:

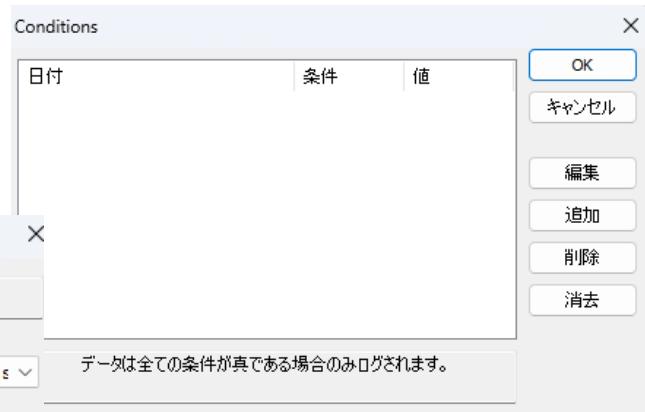


条件:

値:

OK

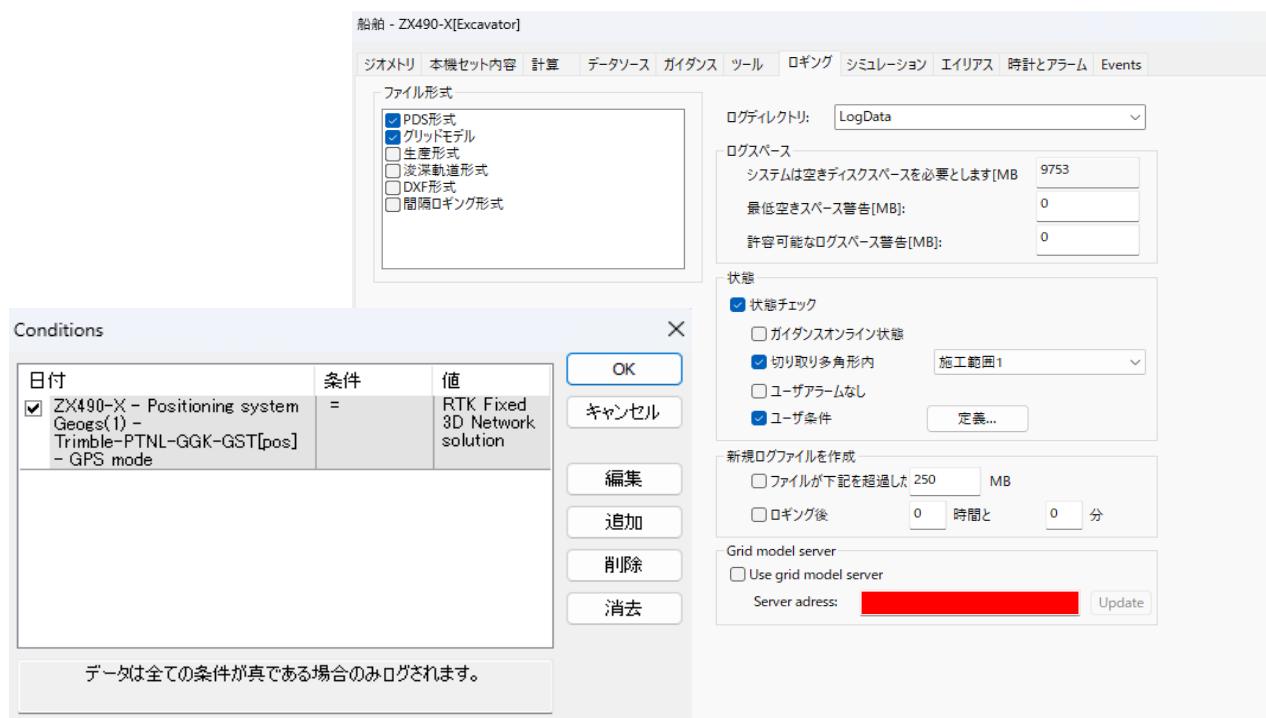
キャンセル



OK
キャンセル
編集
追加
削除
消去

「Conditions」画面に戻ります。「ログ」を取る条件が追加されます。「OK」をクリックし「船舶」

の画面に戻り「OK」をクリックして終了します。



「設定」画面に戻ります。

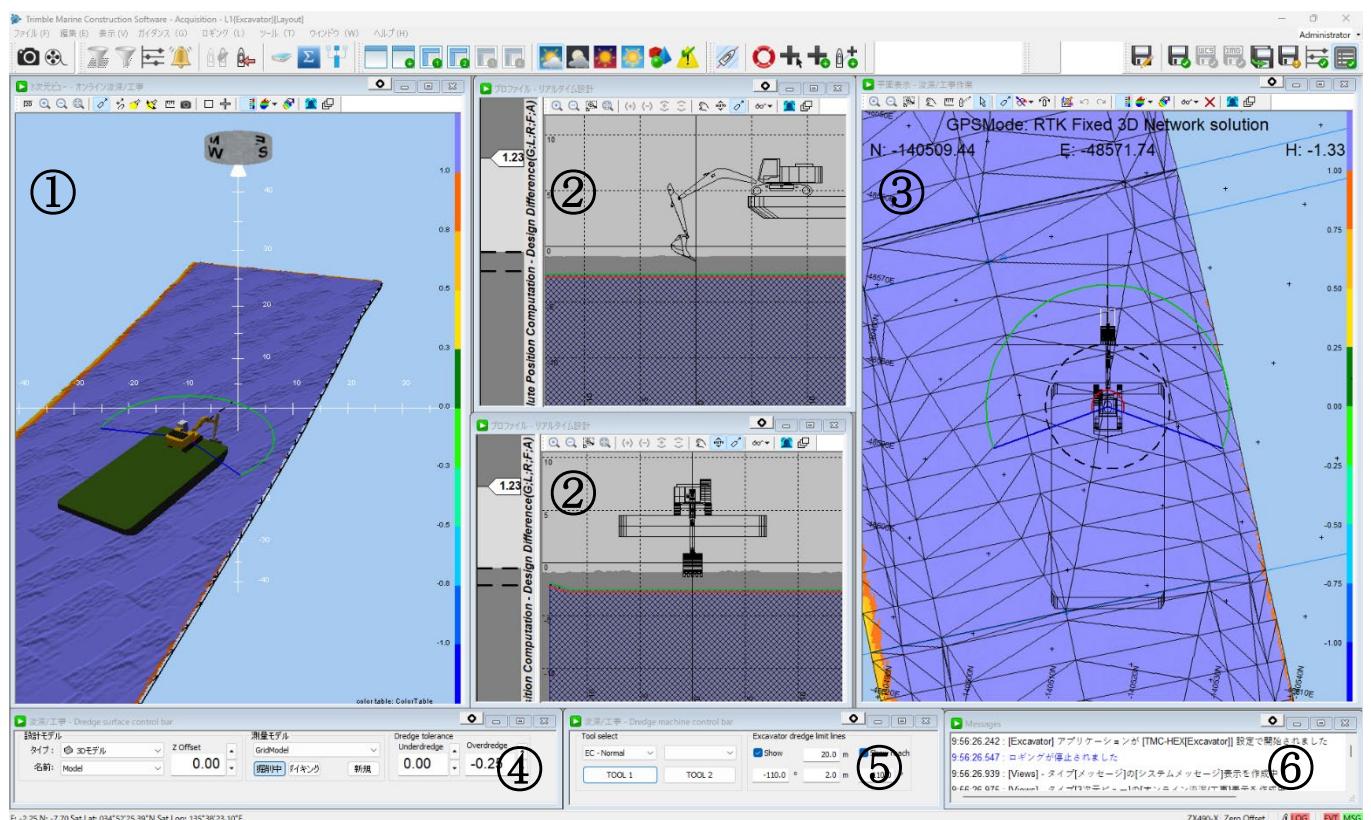
「OK」をクリックし終了します。

4. リアルタイム画面表示設定

8-1 リアルタイム画面設定

リアルタイム（施工時使用画面）の構成は次の通りとする。

1. 3次元ビュー リアルタイム浚渫/工事
2. プロファイル リアルタイム設計
3. 平面表示 浚渫/工事作業
4. 浚渫/工事 Dredge Surface control bar
5. 浚渫/工事 Dredge Machine control bar
6. メッセージ システムメッセージ



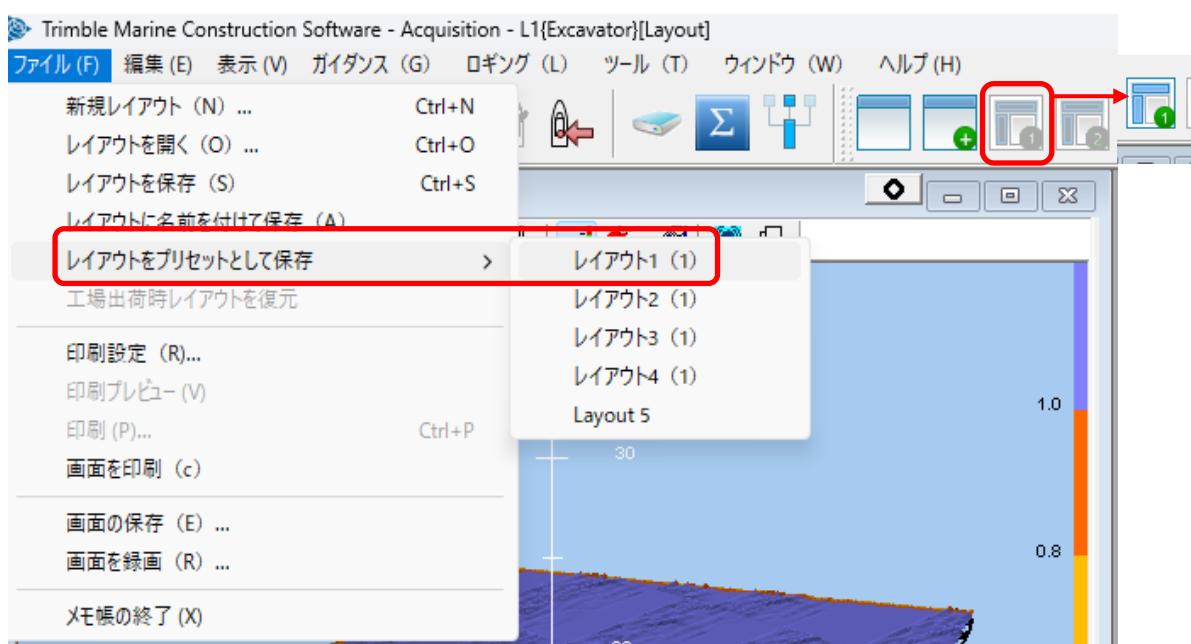
それぞれはWindowになっているので、一つ一つ選択し追加していきます。

リアルタイム画面の設定を保存します。

「ファイル」をクリックし「レイアウトをプリセットして保存」を

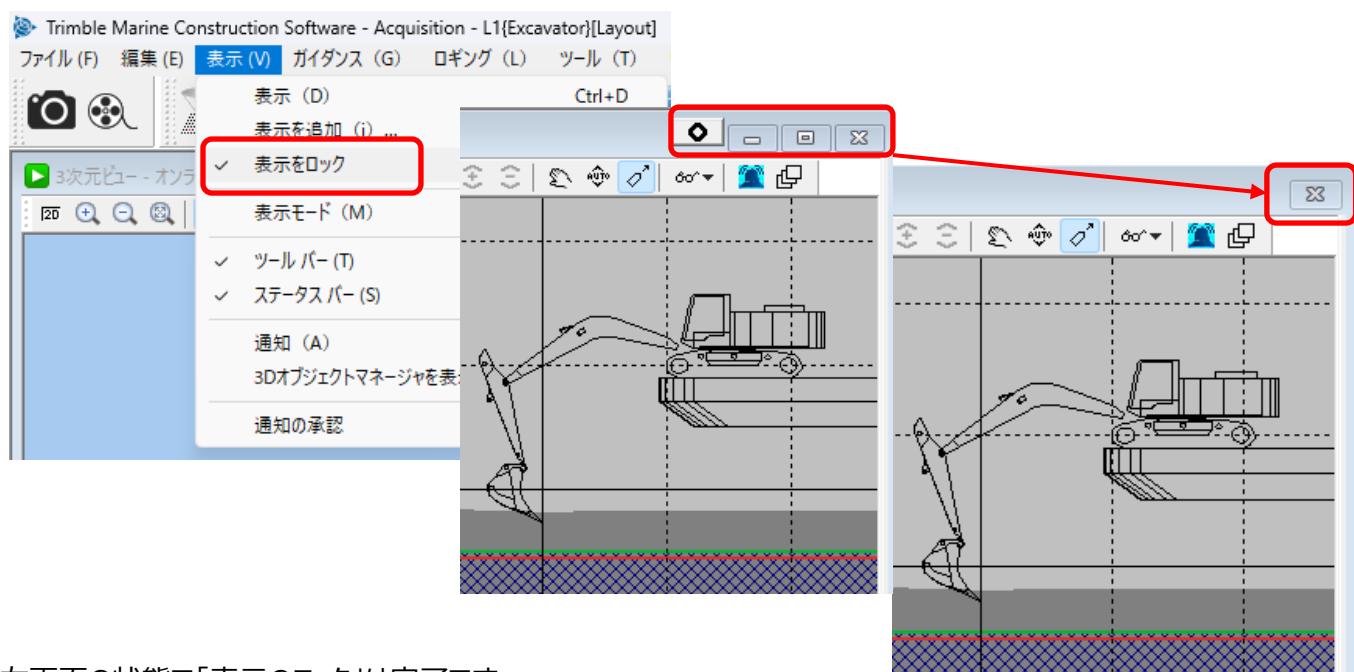
選択し「レイアウト 1 (1)」をクリックします。画面の赤枠の場所が  緑色になります。

画面操作のミスで画面の一部が消えた場合  をクリックすると元に戻ります。



リアルタイムの構成画面を消えないように設定します。

「表示」をクリックし「表示をロック」をクリックします。それぞれのウィンドウの赤枠が変わります。



右画面の状態で「表示のロック」は完了です。

8-1-1 リアルタイム画面アイコン機能

ここではよく使用するアイコンの機能を説明します。



表示中の施工画面の写真を撮ります。（ファイル拡張子：jpg）



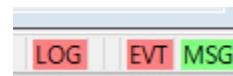
表示中の施工画面を録画します。（ファイル拡張子：avi）



画面の表示を追加するときにクリックします。



LOGを取る時にクリックします。右下の「LOG」表示の周りが緑になります。



8-1-2 施工画面の各ウィンドウの設定

「3次元ビュー」の設定。

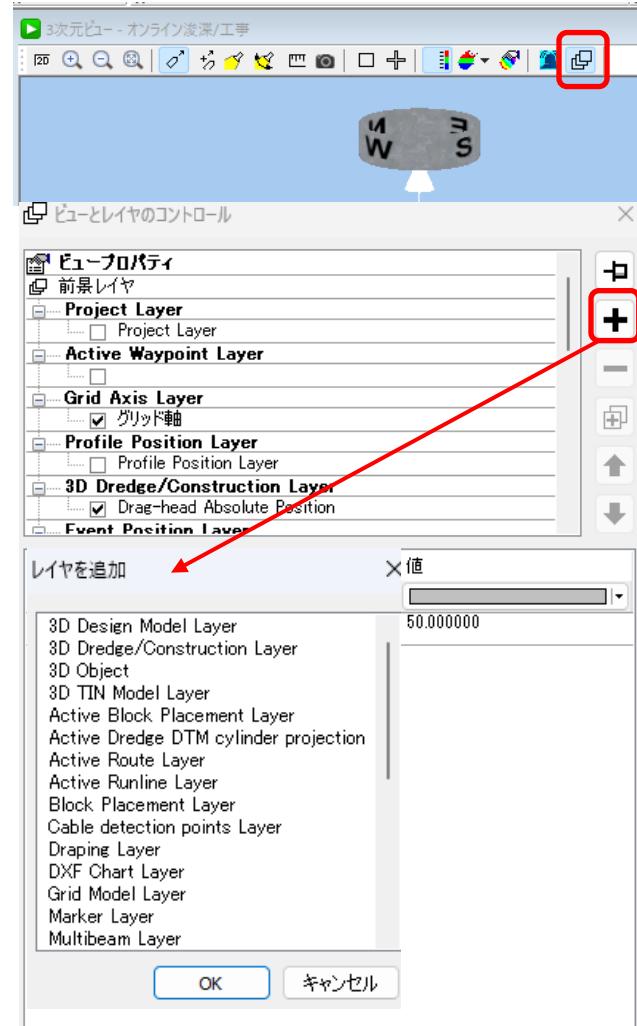
右の赤枠アイコンをクリックし「ビューとレイヤのコントロール」をクリックし画面を表示させます。

必要なレイヤのチェックボックスにチェックを入れ、それ以外はチェックを外します。

必要なレイヤがない場合は「ビューとレイヤのコントロール」の+をクリックし「レイヤを追加」画面が表示されるので必要なレイヤを選択し「OK」をクリックし追加します。

- ① **3D Dredge/Construction Layer**
 - Drag-head Absolute Position
 - ② **Active Grid Model Layer**
 - GridModel
 - ③ **3D Design Model Layer**
 - Model
 - ④ **Polygon Layer**
 - 施工範囲1
 - ⑤ **DXF Chart Layer**
 - 測線
 - ⑥ **Color Table Layer**
 - NFW ColorTable

に関しては「ビューとレイヤのコントロール」では変更できません。



「プロファイル」の設定。

「ビューとレイヤのコントロール」をクリックして画面を表示します。

必要なレイヤのチェックボックスにチェックを入れ、それ以外は

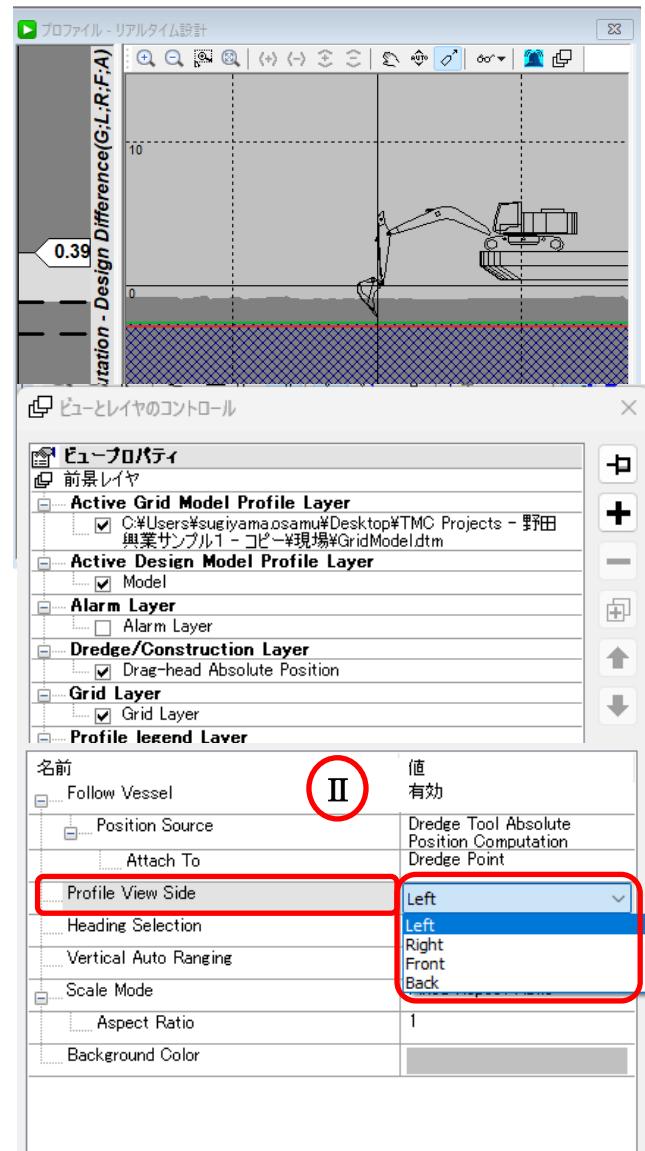
チェックを外します。

- ① **Active Grid Model Profile Layer**
 - C:\Users\sugiyama.osamu\Desktop\TMC Projects - 野田興業サンプル1 - コピー\現場\GridModel.dtm
- ② **Active Design Model Profile Layer**
 - Model
- ③ **Dredge/Construction Layer**
 - Drag-head Absolute Position
- ④ **Grid Layer**
 - Grid Layer

「ビュープロパティ」をクリックするとⅡの画面が表示されます。

「Profile View Side」を選択しプルダウンしてアングルを

決定します。



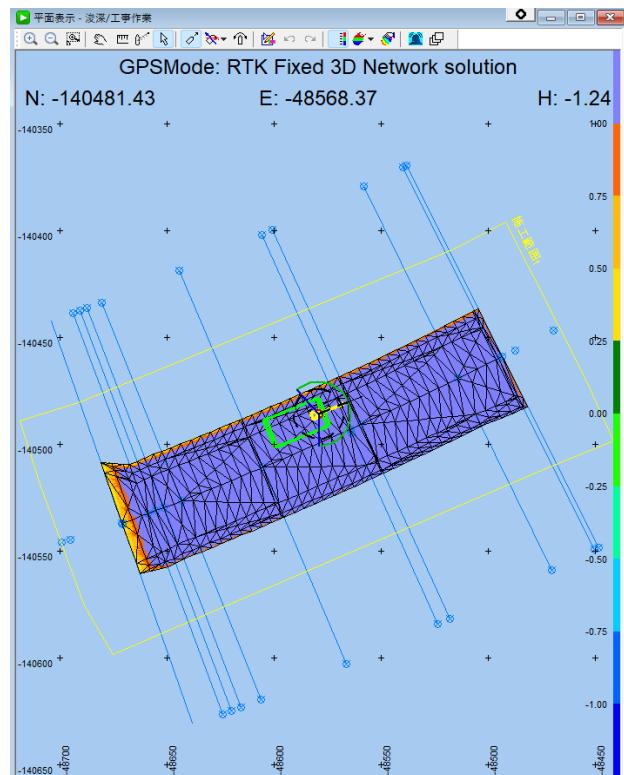
「平面表示」の設定。

「ビューアとレイヤのコントロール」をクリックして画面を表示します。

必要なレイヤのチェックボックスにチェックを入れ、それ以外は

チェックを外します。

- ① **Active Grid Model Difference Layer**
 - GridModel
- ② **DXF Chart Layer**
 - 測線
- ③ **3D Design Model Layer**
 - Model
- ④ **Polygon Layer**
 - 施工範囲1
- ⑤ **Dredge/Construction Layer**
 - Drag-head Absolute Position
- ⑥ **Color Table Layer**
 - ColorTable
- ⑦ **Numerics Layer**
 - GPSMode
 - N
 - E
 - H



「Numerics Layer」の追加

「+」をクリック「レイヤを追加」で「Numerics Layer」を選択し「OK」をクリックします。

「ビューアとレイヤのコントロール」が展開され「Numerics Layer」に追加されます。

「Source Item」を

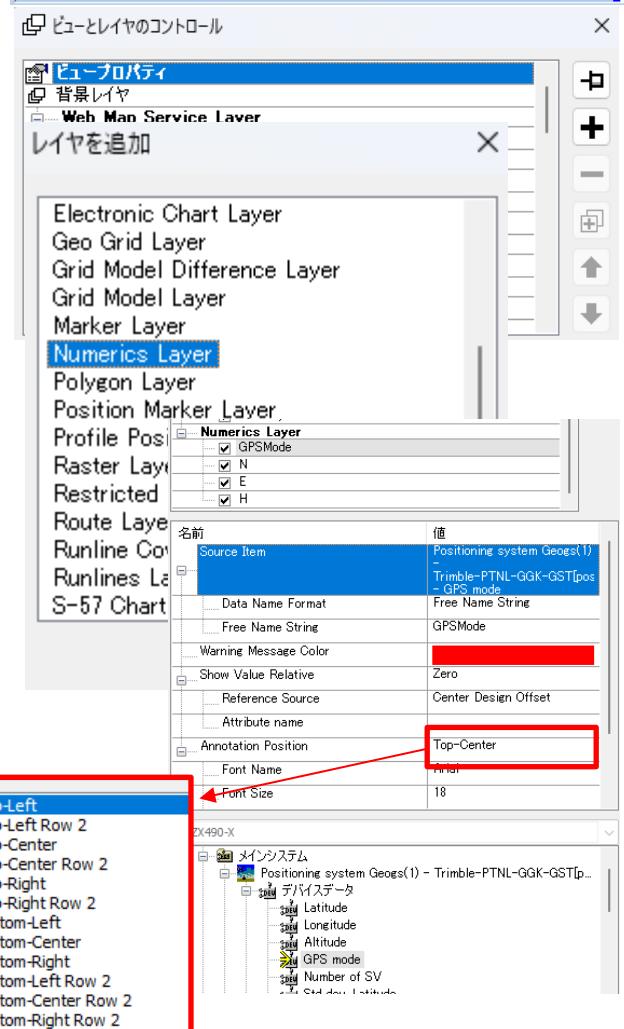
決定していきます。

GPS Mode : Positioning System のGPS modeを選択。

Data Name String : Free Name Stringを選択

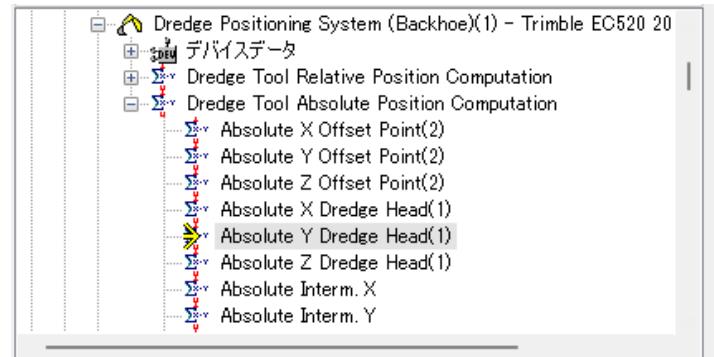
Default→GPS Modeと入力

Annotation Position : 表示したい場所を選択



座標の表示に関しては「Numerics Layer」を追加していきX, Y, Zを決定します。

「Dredge Positioning System」の「Dredge Tool Absolute Position Computation」から選択します。
 X（北距）は「Absolute Y Dredge Head(1)」
 Y（東距）は「Absolute X Dredge Head(1)」
 Z（高さ）は「Absolute Z Dredge Head(1)」
 を選択します。



「浚渫/工事・Dredg surface control bar」の設定



「設計モデル」

タイプ：3Dモデル 名前：（設定時に付けた名前）プルダウンして選択 ①

測量モデル：（設定時に付けた名前）プルダウンして選択（現況データが無い場合は、履歴を記録するために作成）②

③ 「Under dredge」：3次元設計までの距離

④ 「Over dredge」：3次元設計を過ぎての距離（余掘りライン）

「現況データのない場合での履歴記録をするグリッドモデル作成」

「新規」をクリック「グリッドモデル」画面が表示されます。

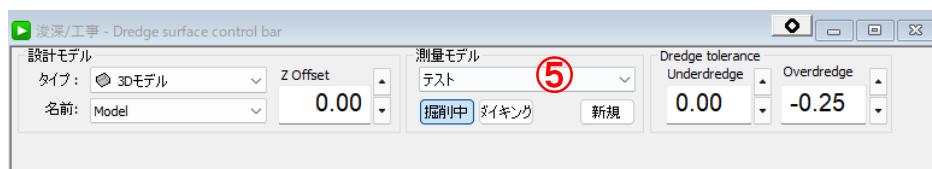
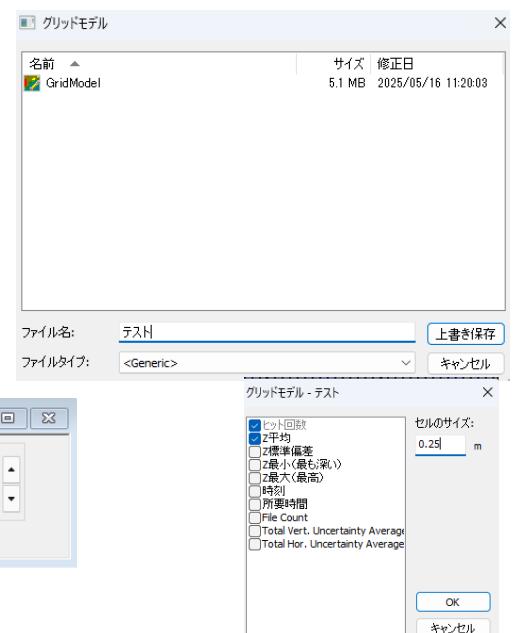
「ファイル名に名前を入力して」「上書き保存」をクリックします。

「ヒット回数」変更不可 「Z平均」にチェックが入っている事を確認。

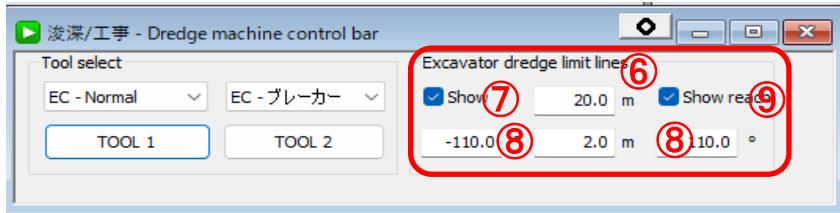
「セルのサイズ」は履歴のグリッドサイズを入力します。

「OK」をクリックします。

「測量モデル」に名前が表示されます。 ⑤

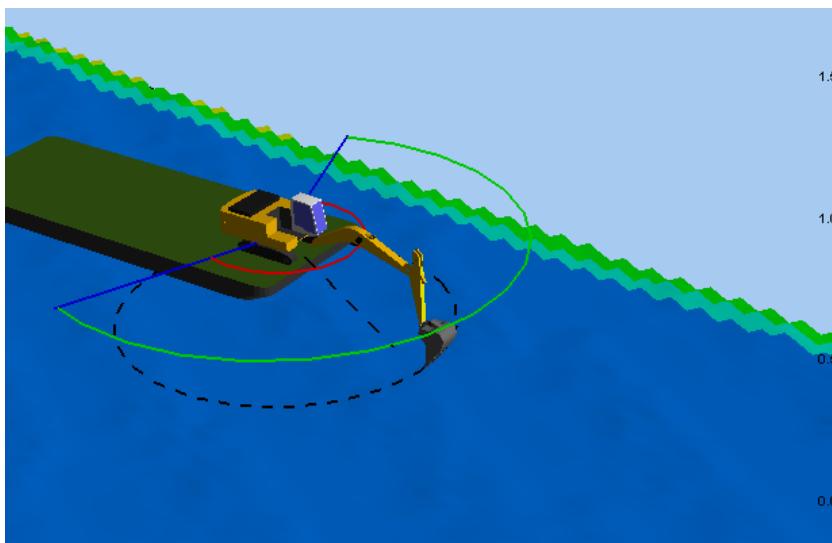
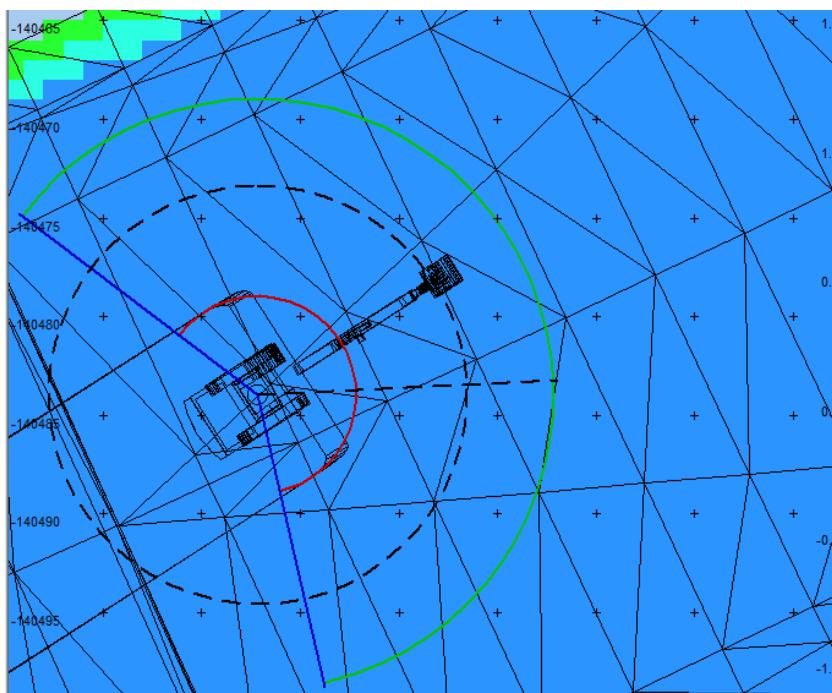


「浚渫/工事・Dredg machine control bar」の設定



「Tool select」：「TOOL 1」「TOOL 2」 バケットの種類を選択できます。登録されたバケットをスクロールして選択します。

- ⑥ 「Excavator dredge limit lines」：
- ⑦ 「show」にチェックをすると作業制限範囲を緑色の線で表示します。
- ⑧ で範囲を決定します。上の数字は最大作業範囲、下の数字は最小作業範囲です。赤色の線で表示されます。
- ⑨ 「show reach」にチェックをすると刃先の範囲を点線で表示します、



各ウィンドウビューのアイコン

共通アイコン



「Follow Vessel」をONにすると、Window上の中心にBH浚渫船の設定場所が常に表示されます。

このボタンを押すと、数値レイヤのアラームを追加、削除、または編集ができます。



ビューはレイヤで構成されています。このボタンを押すとビューとレイヤコントロールが開き、ビューのレイヤを管理できます。

「3Dview」のアイコン



2D表示切り替え、ズームアウト、ズームインアイコン。



「Zoom Extents」大きくズームアウトしたり画面表示が大きくずれた場合にこのアイコンをクリックすると決められた範囲を画面中央に表示できるようになります。



「Show Spotlight」スポットライト表示ボタンを選択すると、ビューにスポットライトウィンドウが表示されます。このウィンドウでは、円内の黄色い点を動かすことで光源の方向を変更できます。3Dビュー表示の明るさが変更できます。



「計測」ボタンを選択すると、2点間の距離、方位、標高を計測できます。ビュー内の点をクリックし、マウスボタンを押したまま別の点まで計測線を描きます。マウスボタンを放すと、2点間の3D距離が表示されます。



スナップショットの保存ボタンを選択すると、3D ビューの画像を JPG または BMP ファイルとして保存できます。



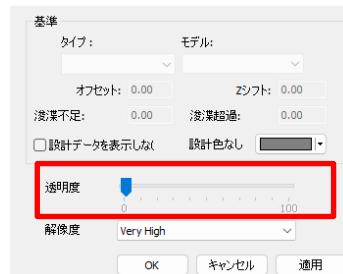
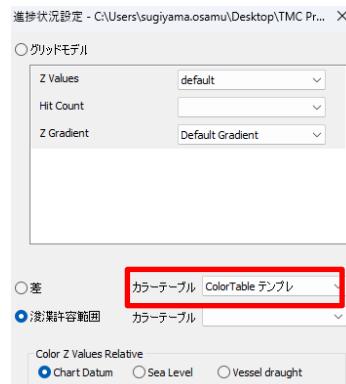
カラーテーブルを表示します。このボタンを押すと、ビューの右側にカラーテーブルをバーとして表示します。



グリッドモデルのカラーモード。このボタンを押すと、ビューに表示するモデルを選択できます。



グリッドモデルをビューに追加すると、グリッドモデルで利用可能なデータタイプとそのカラーテーブルが「カバレッジ設定」ビューに表示されます。グリッドモデルの表示に使用するデータタイプとカラーテーブルを選択してください。グリッドモデルの透明度を定義できます。0は透明度なし、100は完全な透明度です。



「平面表示」のアイコン



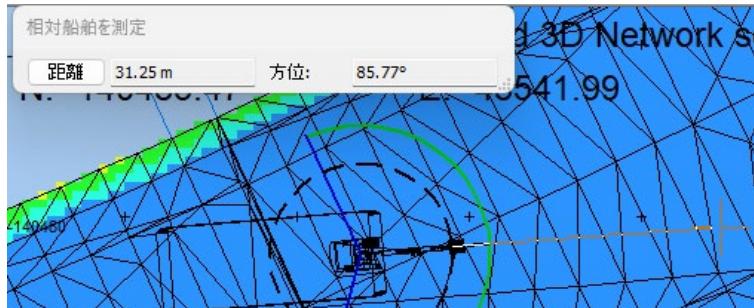
 このボタンを押すと、ズームウィンドウのオン/オフを切り替えます。オンにすると、カーソルが選択シンボル（四角形付きの矢印）に変わります。マウスの左ボタンを押したまま領域を描画します。マウスボタンを放すと、その領域がズームされます。

 このボタンを押すと、パンモードのオン/オフを切り替えます。パンモードがオンになると、カーソルがパンシンボルに変わります。マウスの左ボタンを押したままマウスを動かすと、ビューに表示されているデータをパンできます。

 このボタンを押すと、2点間の距離と方位を測定できます。ビュー内をクリックし、カーソルを次の点に移動します。測定ボックスに表示されるのは、この2点間の距離と方位です。



 このボタンは測定ボタンと同じ機能を持ちますが、測定は浚渫船の参照点を基準にして行われます。



 このボタンを押すと、インタラクティブ選択のオン/オフを切り替えます。オンにすると、カーソルがインタラクティブ選択シンボル（矢印）に変わります。この機能を使用すると、カラーテーブルを編集できます。

 このボタンを押して、ビューの向きを北を上（North Up）に、バックホウの向きを上に(Heading Up)、または背景の固定(Fixed skew)のいずれかから選択します。

- North Up
- Heading Up
- Fixed Skew

 オリエンテーションモード(背景の固定・Fixed skew)を選択している場合、このボタンを押してください。ズームを希望の方向に旋回させてから、このボタンを押してください。バックホウの機体はズームの指示通りに旋回します。



グリッドモデルをビューに追加すると、グリッドモデルで利用可能なデータタイプとそのカラーーテーブルが「カバレッジ設定」ビューに表示されます。グリッドモデルの表示に使用するデータタイプとカラーーテーブルを選択してください。この時、太陽照度「有効」のチェックを外します。

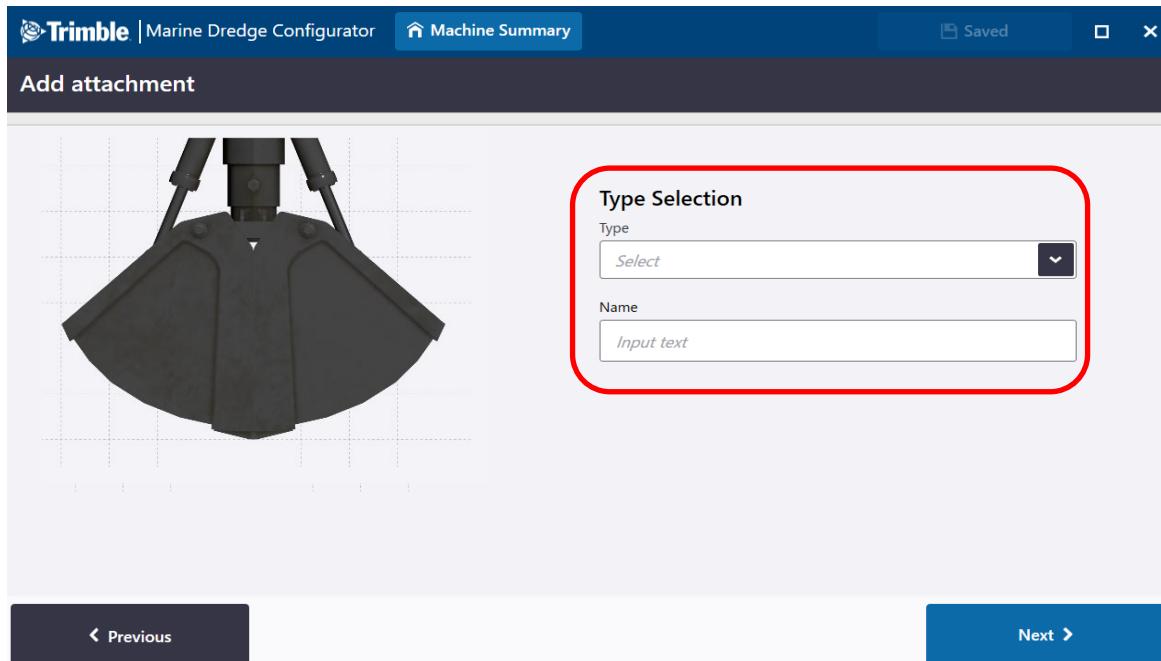


プロファイル・リアルタイム設計のアイコンに関しては、3次元ビュー・平面表示で使用されているアイコンの機能と同じです。

5. 追加

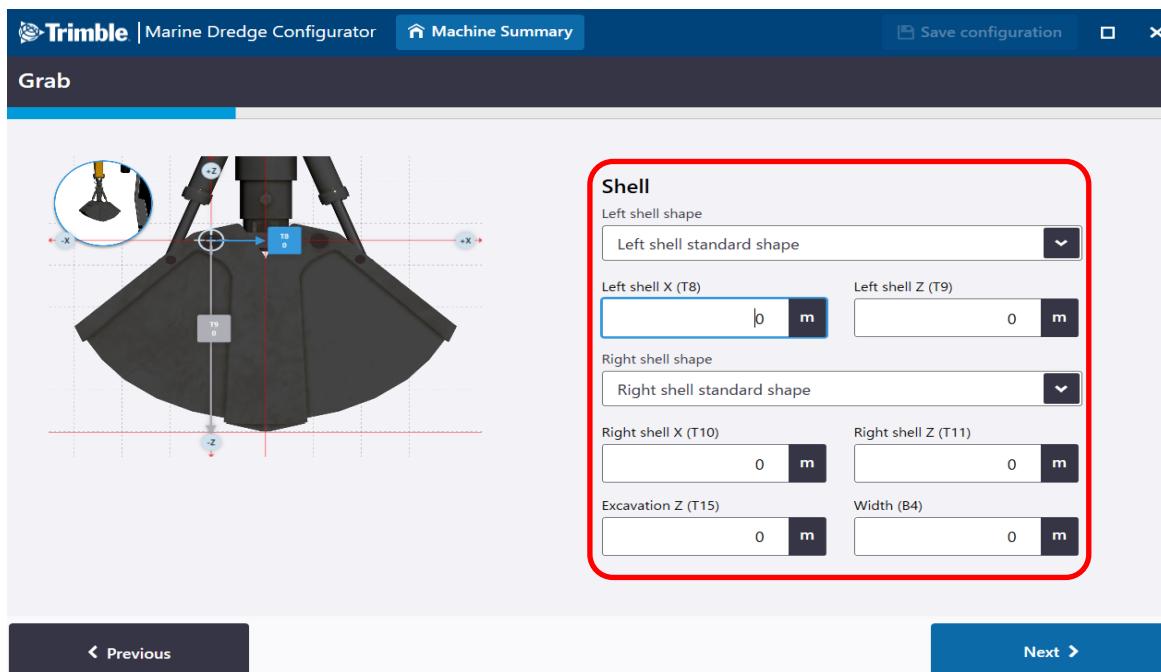
「グラブバケットの作成」

グラブバケットを作成したい時は「+Add None standard Attachment」をクリックして進みます。



Type Selection : Type「Grab」を選択。Nameはわかりやすい名前を入力

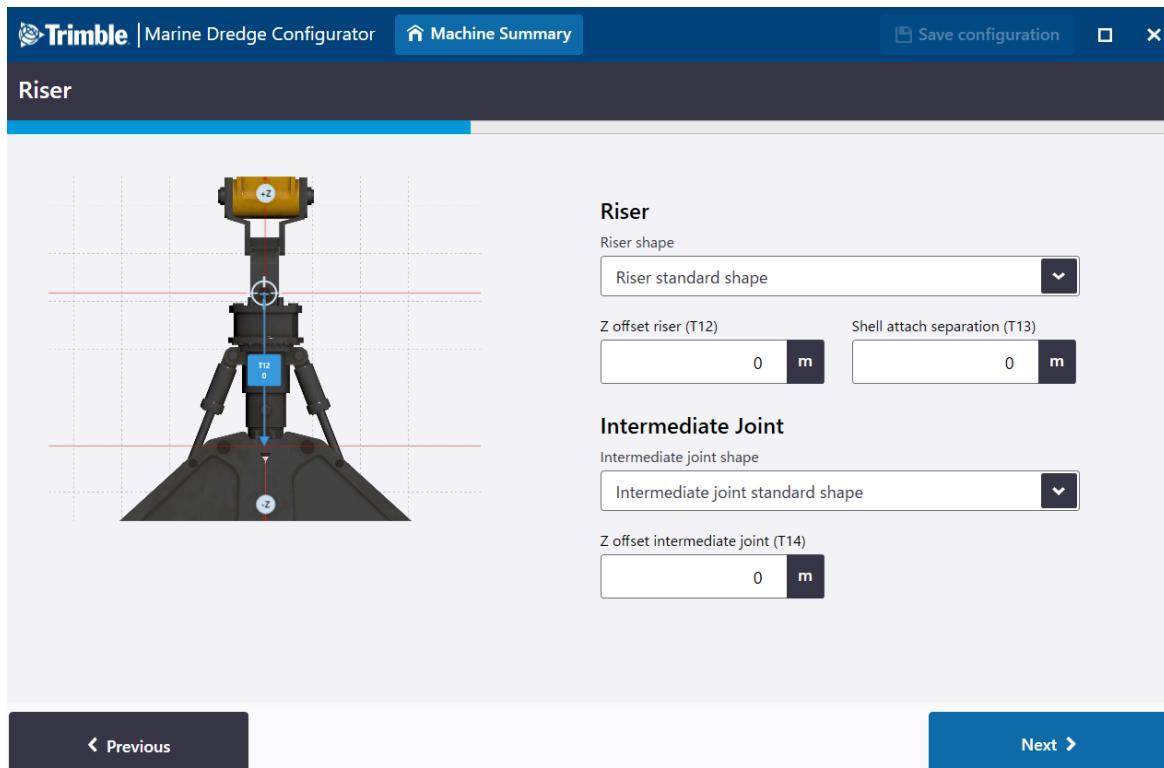
グラブバケットのイラストが表示されます。名前を付けて「Next」をクリックして進みます。



「Shell」を作成します。

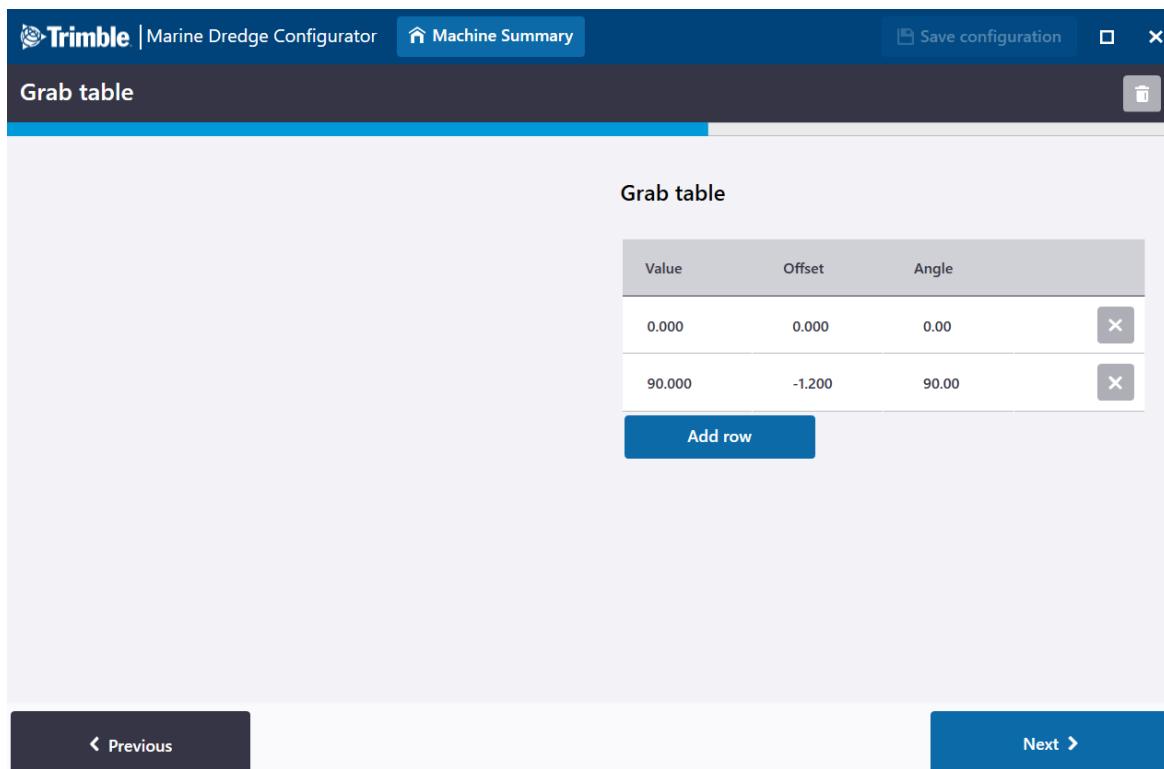
「T8・T9・T10・T11・T15・B4」を選択すると計測する場所が表示されます。

イラストの通り計測して結果を入力して「Next」をクリックして進みます。



「T12・T13・T14」を選択すると計測する場所が表示されます。

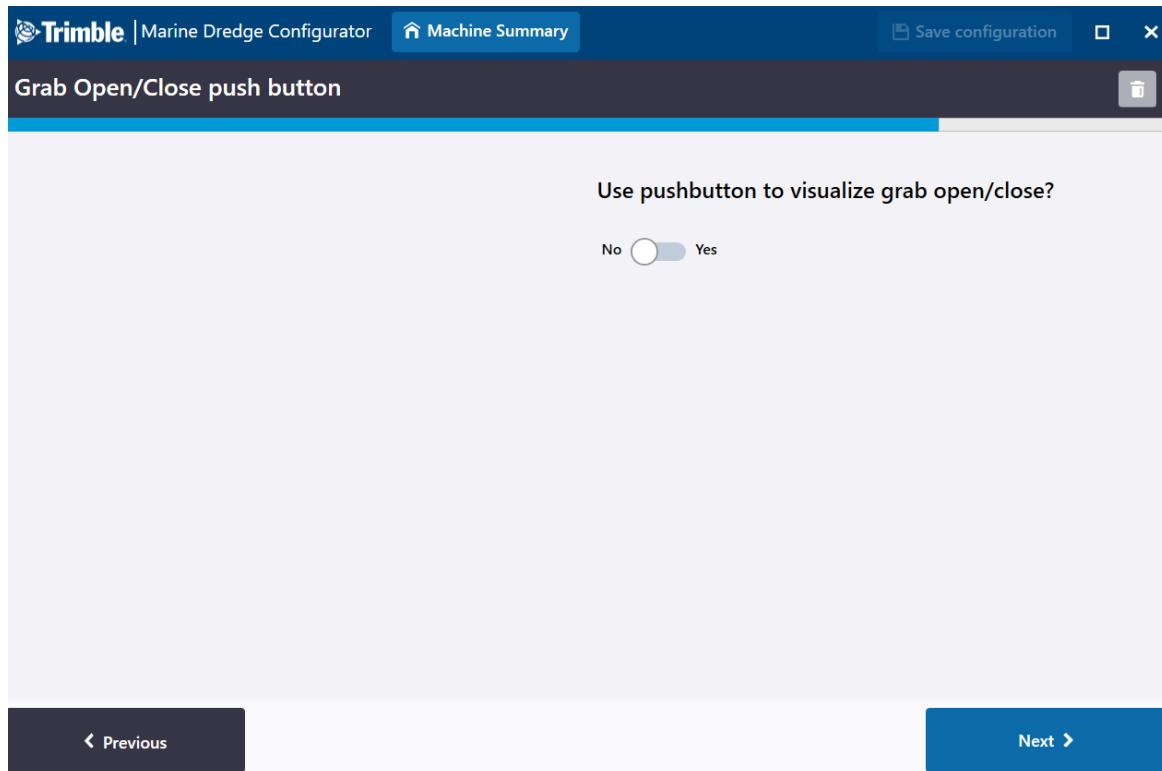
イラストの通り計測して結果を入力して「Next」をクリックして進みます。



Grab tableを設定して「Next」をクリックして進みます。

Grab開閉の設定がある場合は「Yes」にして「Next」をクリックして進みます。無い場合はそのまま進みます。

「CI520スイッチ」の設定を行います。



「Finish」をクリックして終了です。「Grabバケット」が追加されます。

Attachment Overview

Attachment	Status	When	Action
test	Complete	-	<input checked="" type="checkbox"/> Edit
GH-30	Complete	-	<input checked="" type="checkbox"/> Edit
パケット1	Complete	-	<input checked="" type="checkbox"/> Edit
GrabTMC	Complete	-	<input checked="" type="checkbox"/> Edit

Previous

+ Add None standard Attachment

「Save Configuration」を必ずクリックして「Machine Summary」をクリックして下さい。
て「Machine Summary」に戻って終了してください。

