٤ ـ نحرك منظار التيودوليت حركة أفقية مقدارها ١٨٠° فيكون المنظار في اتجاه النقطتين ب ، ج ثم نثبت حركة الجهاز الأفقية وتكون قراءة الدائرة الأفقية للجهاز ١٨٠° ويكون التوجيه بعد ذلك بالشعرة الرأسية ٠

٥ ـ نثبت صفر الشريط عند النقطة (أ) ونشد الشريط عند القراءة ٣٠ متراً لتوقيع نقطة (ب) وكذلك القراءة ٦٠ متراً لتوقيع نقطة (ج) ثم نثبت وتداً في كل من (ب ، ج) ٠

٦ ـ لتوقيع نقطة (د) نحسب الزاوية ج أ د وطول (أ د)

حيث زاوية ج أ د = ظا $^{-١}$ (د ج÷أ ج) = ظا $^{-١}$ (٢٠ ÷ ٦٠) = ٦ً ٢٦َ ١٨°

أ د = $\sqrt{(\text{أ ج})^{٢} + (\text{ج د})^{٢}}$

أ د = $\sqrt{(٦٠)^{٢} + (٢٠)^{٢}}$ = ٦٣,٢٥ متراً.

٧ـ نحرك منظار التيودوليت حركة أفقية في اتجـــــــــاه عقرب الساعة بزاوية أفقية مقدارها ٦ ٢٦َ ١٨° عن الاتجاه أ جـ ثم نثبت حركة الجهاز الأفقية عند القراءة (١٨٠° + ٠٦ً ٢٦َ ١٨°) = ٠٦ً ٢٦َ ١٩٨° وعندها يكون الجهاز موجها تماما في اتجاه نقطة (د) ٠

٨ ـ نثبت صفر الشريط عند نقطة (أ) ونشد الشريط عند القراءة ٦٣,٢٥ مع التوجيه بالمنظـــــار (الشعرة الرأسية) ثم نثبت وتداً في مكان نقطة (د) الصحيحة ٠

٩ ـ نحرك منظار الجهاز فوق نقطة (أ) حركة أفقية في اتجاه عقرب الساعة حتى تعطى الدائرة الأفقية قراءة مقدارها ٢٤ً ٤١َ ٢١٣° وهي ناتجة من مجموع الزاويتين (١٨٠° + ٢٤ً ٤١َ ٣٣°)

حيث زاوية ب أ ع = زاوية ج أ م = ظا $^{-١}$ (٢٠÷٣٠) = ظا $^{-١}$ (٤٠ ÷ ٦٠) = ٢٤ً ٤١َ ٣٣°

فتكون النقطتين ع ، م في اتجاه واحد وهو اتجاه المنظار عند القراءة ٢٤ً ٤١َ ٣٣° ٠

١٠ ـ نثبت صفر الشريط عند نقطة (أ) ونشد الشريط عند القراءة ٣٦,٠٦ متراً لتوقيع نقطة (ع) وكذلك القراءة ٧٢,١١ متراً لتوقيع نقطة (م) ثم نثبت وتداً في كل من (ع ، م) ٠ حيث :

الوتر أ ع = $\sqrt{(\text{أ ب})^{٢} + (\text{ع ب})^{٢}}$