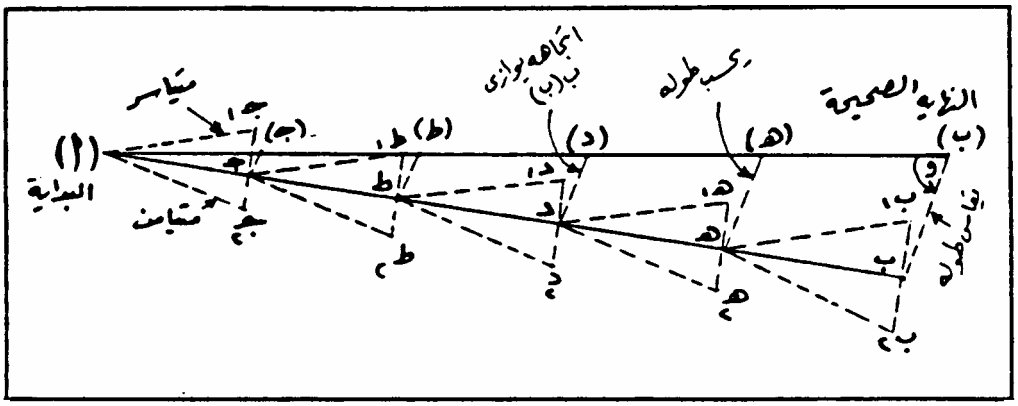
الحالة الثالثة : - إذا كانت نهاية الخط لا ترى من البداية و لا توجد نقطة متوسطة بينهما (كما في شكل رقم ١٤) عندئذ يتبع اللآتي :



شكل رقم (١٤)

يتم تخطيط خط المحور في هذه الحالة بطريقة المحاولة كما يلي :

(١) نضع التيودوليت فوق نقطة البداية (أ) ثم يتحرك شخص و معه شاخص إلى أبعد مسافة ممكنة بتوجيه من جهاز التيودوليت الذي يثبت على اتجاه إفتراضي قريب من الإتجاه المطلوب بصورة تقديرية و نحدد جـ١ وجـ٢ من الوضعين (متيامن و متياسر) و ننصفهما في جـ .

(٢) ننقل الجهاز إلى الموضع جـ و نكرر العمل بعد التوجيه على (أ) و نقلب المنظار في إتجاه (ط١ ، ط٢) للوضعين متيامن و متياسر ثم نحدد (ط) .

(٣) نستمر في العمل بهذه الطريقة و ننقل الجهاز حتى نصل إلى نقطة (ب) التي غالبا لا تنطبق على (ب) الصحيحة .

(٤) نقيس المسافة [(ب) ب] و ننقل كل وتد سبق تحديده إلى الوضع الصحيح ، و ذلك في إتجاه يوازي الخط [ب (ب)] وذلك بقياس الزاوية [و] وبمقدار طول يتناسب مع مسافة هذا الوتد من نقطة (أ) إلى المسافة الكلية [ب(ب)] . وبذلك نكون قد حددنا نقاطاً متوسطة على مسافات محددة على خط محور بصورة صحيحة .

قانون التناسب : (أ) ب/ ب(ب) = (أ) هـ /هـ (هـ)

هـ (هـ) = [ب (ب) ×(أ) هـ]/ (أ)ب و اتجاهه يوازي ب(ب)