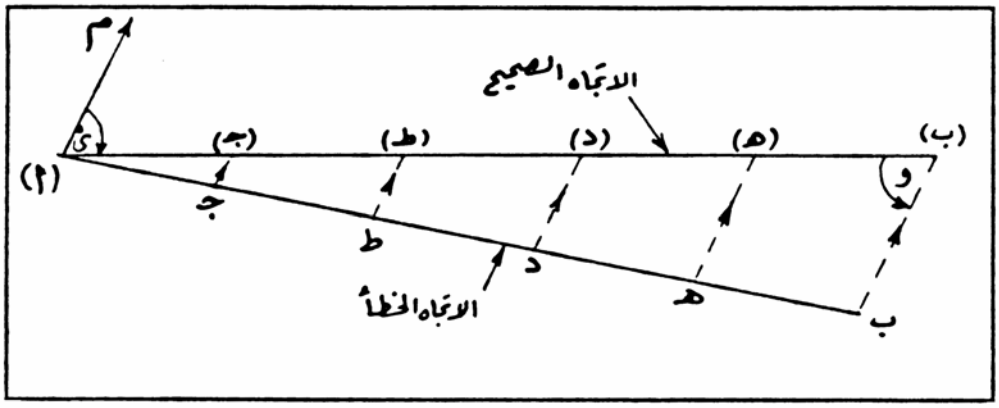
الحالة الرابعة: - إذا كانت نهاية الخط لا تري من البداية و معلوم زاوية انحراف خط المحور عن إتجاه آخر ثابت معلوم في الطبيعة كما في شكل رقم (١٥) .عندئذ يتبع الآتي:



شكل رقم (١٥)

(١) نفس خطوات العمل في الحالة الثالثة ولكن البداية من عند (أ) بجهاز التيودوليت مع التصفير الأفقي على الاتجاه المعلوم [(أ) م] .

(٢) نقيس الزاوية الأفقية (ي) (كما بشكل ١٤) فيتحدد الاتجاه الذي يحدد عليه النقاط المتوسطة (جـ، طـ، د ، هـ، ب) كمتوسط للوضعين (المتيامن و المتياسر) لكل وضع للجهاز فوق كل من(جـ) ثم (طـ) و هكذا .

(٣) ننقل كل وتد غير صحيح في (جـ ، طـ ، د ، هـ) إلى موضعه الصحيح في [(جـ) ، (طـ) ، (د) ، (هـ)] على التوالي و ذلك بقياس المسافة [ب (ب)] و اتجاهها و حساب [هـ (هـ)] ، [د (د)] بالنسبة و التناسب كما سبق في الحالة السابقة . وبذلك نحصل على نقاط متوسطة على مسافات محددة على خط المحور.

- يلاحظ أن الخطأ [ب (ب)] في هذه الحالة يكون صغيراً جداً بالنسبة للحالة السابقة التي بدأناها باتجاه افتراضي فقط .