Stand- punkt	Ziel- punkt	Ablesung Lage I			Able	esur	ng	Horizontalwinkelmessung Reduzierte Richtungen aus I aus II Satzmittel									Mittel aus		JS	Bemer- kungen (Ziel)
					Lage II			[+]		Ze	nitwinkelmessi v _z = $\frac{400 - (1 + 11)}{2}$			<u> </u>			allen Beob- achtungen			
																	`			
										\vdash		 								
		<u> </u>				-			<u> </u>	 			<u> </u>			<u> </u>		<u> </u>	 	
										<u> </u>	<u> </u>									
										<u> </u>			<u> </u>						<u> </u>	
			<u> </u>	<u> </u>		<u> </u>			<u> </u>	<u> </u>		<u> </u>				<u> </u>		<u> </u>		
			ļ	<u> </u>		<u> </u>								L		<u> </u>	ļ	<u> </u>	<u> </u>	
								†					 	<u> </u>			<u> </u>			
								 		<u> </u>			<u> </u>							
										<u> </u>		-	_	 						
			<u> </u>	-		<u> </u>	<u> </u>			<u> </u>			<u> </u>		_	<u> </u>			<u> </u>	
		-			ļ	<u> </u>	<u> </u>						<u> </u>			<u></u>	ļ		<u> </u>	
					ļ		<u> </u>						<u> </u>	ļ			<u> </u>		<u> </u>	
														2						
						<u> </u>	<u> </u>						<u> </u>			<u> </u>				
						<u> </u>	<u> </u>		 	<u> </u>					<u> </u>			<u> </u>		
						<u> </u>				<u> </u>						_		<u> </u>		
										<u> </u>				·	_			<u> </u>	<u> </u>	1
							<u> </u>			<u></u>									<u> </u>	
					: 					<u> </u>										
												***************************************								*
					·····		<u> </u>		\vdash											
						<u> </u>	<u> </u>		<u> </u>					<u> </u>		<u> </u>		 	<u> </u>	
										ļ										
							<u> </u>		<u> </u>							<u> </u>		ļ		
							<u> </u>			<u> </u>			ļ							
												-								
												THE STREET								
						 				<u> </u>				<u> </u>						
		L				-											<u> </u>		<u> </u>	
							<u> </u>										ļ			
									<u> </u>					ļ						
							<u> </u>		<u> </u>	<u> </u>		7	<u> </u>	ļ	ļ	<u> </u>				
				-		ļ			<u> </u>	<u> </u>								<u> </u>		
Instrume	ent: Nr.:				Sicht	verh	ältn	isse:			Wette	r:					Datu	n:		