



Orienteerimine tagasivaatega [A]

Survey | **Backsight Setup**

Occupy Point: seisupunkt, kus seisab sinu elektrontahhümeeter.

HI: elektrontahhümeetri kõrgus.

HR: tagasivaate prisma kõrgus.

saad valida prisma tüübi või prismata mõõtmise.

BS Point / **BS Direction**

tagasivaate punkt või suund. Suunda kasuta näiteks suvalises süsteemis mõõtmisel.

Fixed Backsight: kasuta siis, kui prisma on statiivil. Fikseeritud prisma kõrgust arvestatakse automaatselt ka täisvõtetega mõõtmisel.

Remote... kui oled ühenduses robot-tahhümeetriga, saad otsida üles liikuvjaama/ tagasivaate prisma.

Solve... tagasivaate suunalugemi seadistamine ja vajadusel kauguse mõõtmine.

Send Circle saada tahhümeetrise tagasivaate lugem (vaikimisi 0).

By Distance mõõda kontrolliks kaugus tagasivaate punktini.

Take Shot mõõda.

Battery:1 Link: **Good** ●

No Lock **GeoLock**

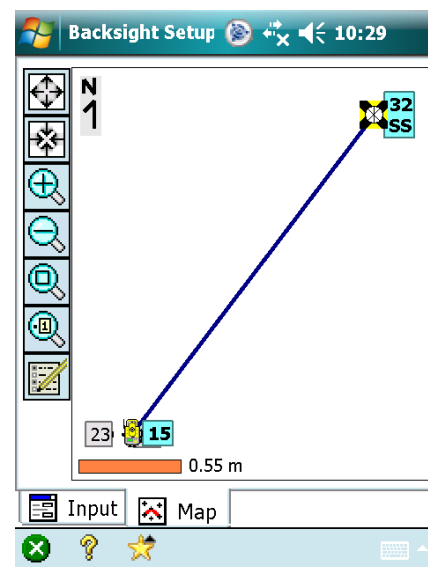
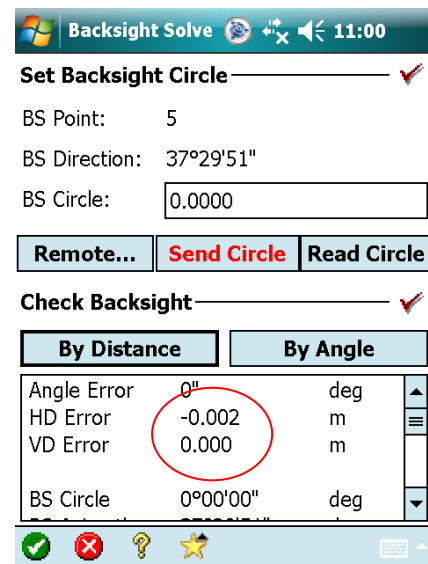
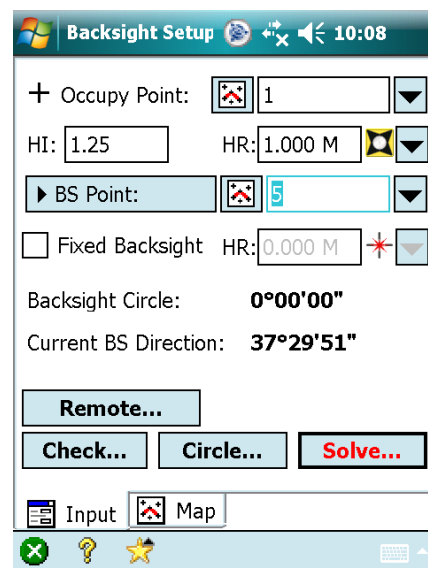
Take Shot **Search**

Turn To... **Auto Lock**

EDM: Fast Standard ▼ **Stop**

Kui oled rahul vigadega, kinnita

Sinu tahhümeeter on orienteeritud.





Orienteerimine lõikega [R]

Survey | **Resection**

Store Pt: uus seisupunkt, kus seisab sinu elektrontahhümeeter.

Instrument Height: elektrontahhümeetri kõrgus.

Shots per Resect Point: mõõtmiste arv igas lõikepunktis.

Sequence: mõõtmise poolvõtte või täisvõttega.

Kui viimane lõikepunkt on ka tagasivaate punkt, siis pane linnuke. Kui tagasivaatepunkt ei ole mõni lõikepunkt, tuleb sul teha peale uue seisupunkti loomist **orienteerimine tagasivaatega**.

Resect Point: lõikepunkt.

Option: kas mõõdad ainult suuna või ka kauguse.

HR: saua kõrgus.

Observe mõõda lõikepunkt.

Take Shot mõõda.

Battery:1 Link: **Good**

No Lock

Take Shot **GeoLock**

Turn To... **Search**

Auto Lock

EDM: Fast Standard **Stop**

Current: Peale

kahe lõikepunkti mõõtmist näed mõõtmisvigu.

Lõikepunkte võib olla 2 kuni 7.

Solve... arvutab seisupunkti koordinaadid.

Kui tahad, võid seisupunktile koodi kirjutada.

Kui tahad viimase lõikepunkti kaugust kontrollida, pane linnuke **Check Backsight**.

Kui oled kindel, et tahhümeeter on suunatud viimasele lõikepunktile (tagasivaade), kinnita

Resection 13:56

Store Pt: 24

Instrument Height: 1.250 m

Shots per Resect Point: 1

Sequence: Direct Only

Use final resection point as the new Backsight point

Start...

Input Result... Map

Resect Point 3 13:54

+ Resect Point: 5

Option: Distance and Angle

HR: 1.250 m

Point	Desc	dHD	dHA	N
3	SS	-0.001	0°00'00"	6
4	SS	0.001	-0°01'06"	6

Current:
dRMS:0.001 aRMS:0°01'06"...

Delete **Observe** Solve...

Save Point 13:57

Resection has solved the following coordinate:
PT:24 N:6 475 528.535 E:657 564.428 El:59.640

Description:

Enter a description, tap OK to send circle to instrument, store this point and set it as your new occupy point.

Backsight Point: 3

Backsight Circle: 0.0000

Check Backsight



Käigu/punktide mõõtmine [B]

Survey **Traverse / Sideshot**

Foresight: uus mõõdetav punkt

Description: kood/kirjeldus

HR: prisma kõrgus punktil

saad valida prisma tüübi või prismata mõõtmise.

Backsight... tee orienteerimine (kui on tegemata).

Side Shot mõõda punkt

Battery:1 Link: **Good**

No Lock

Take Shot mõõda. **GeoLock**

Take Shot **Search**

Turn To... **Auto Lock**

EDM: **Fast Standard** **Stop**

Traverse salvesta punkt käigupunktina

Traverse Now Määra uus punkt seisupunktiks

Traverse Later Jäta seisupunkt samaks, uue seisupunkti saad määrata hiljem vajutades **Traverse**

Enne mõõtmist vaata üle ka mõõtmise seaded: selleks vajuta alumisel menüüribal

Otsusta, kas enne punkti salvestamist küsitakse üle punkti kood, prisma kõrgus ja kiht.

Setup Scale ...

Samuti lülita vajadusel välja (ehitiste mahamärkimine) projektsiooni ja kõrguse ühendatud mõõtkava tegur.

- Do not use a scale factor.
- Use a single combined scale factor.
- Use a grid factor with sea level correction.
- Use automatic map plane grid factor with sea level correction.
- Use map plane ground coordinates.

Scale Settings
No scale factor used. Horizontal distances on the ground are 1:1 on the coordinate grid.

Traverse/Sideshot 13:46

Foresight: 16

Description: KP

HR: 0.000 M *

Point: 15

Angle Right: 0°00'00" deg

Zenith: 89°06'11" deg

Slope Dist: 2.883 m

Elevation: 60.937 m

Backsight... **Traverse** **Side Shot**

OCC: EMY HI: 1.250 BS: 1, 0°00'00"

Traverse Now 13:24

You can either traverse to the new point now or later by pressing the 'Traverse' button again.

Traverse Point: **11**

Traverse Now

Traverse Later

Settings 13:48

- Prompt for Description
- Prompt for Height of Rod
- Prompt for Layer
- Prompt for Attributes
- Detect Duplicate Shots
- Adjust for Earth Curvature / Refraction

Scale Factor:
Automatic mapping plane scale on 'Estonia'.

Setup Scale ...

Surveying



Mõõtmine kiirkoodidega [J]

Survey Quick Codes

Foresight: punkti number

HR: prisma kõrgus punktil

saad valida prisma tüübi või prismata mõõtmise.

Backsight... tee orienteerimine (kui on tegemata).

Et muuta kiirnapu koodi, hoia nuppu all!

Quick Codes 13:50

Foresight: 17

HR: 0.000 m Backsight...

ts	kaev	pik
kk	aed	gas
pri	asf	toru
mk	kp	AED

OCC: EMY HI: 1.250 BS: 1, 0°00'00"

Input Result... Map

Mõõtmine nihkega (offset) [G]

Survey Horizontal Angle Offset

Foresight: punkti number

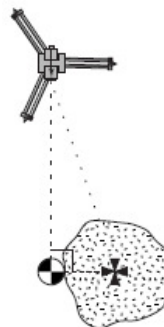
Description: kood/kirjeldus

Backsight... tee orienteerimine (kui on tegemata).

Aim Center mõõda punkti suund

Shoot Prism mõõda kaugus

Punktile salvestatakse sama kõrgus, mis prismale mõõtmisel!



Horizontal Angle 16:04

Foresight: 106

Description: KP

Center Shot
Angle Right: 14°34'57" deg

Backsight... HR: 0.000 M

Aim Center Shoot Prism

OCC: 100 HI: 1.250 BS: 0°00'00"

Input Result... Map

Mõõtmine kõrgusliku nihkega [H]

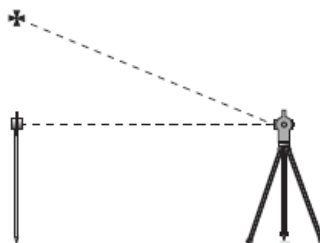
Survey Vertical Angle Offset

Foresight: punkti number

Description: kood/kirjeldus

Shoot Prism mõõda suund ja kaugus

Aim Zenith mõõda punkti kõrgus



Vertical Angle 0 13:52

Foresight: 113

Description: KP

Zenith Shot
Zenith: 83°10'28" deg

Backsight... HR: 0.000 M

Shoot Prism Aim Zenith

OCC: 100 HI: 1.250 BS: 0°00'00"

Input Result... Map



Kõrguse toomine [S]

Kindelpunkt on **Occupy**: seisupunkt või

Foresight: tagasivaade.

Elevation: kindelpunkti kõrgus.

HI: elektrontahhümeetri kõrgus.

HR: tagasivaate prisma kõrgus.

Shoot: mõõtmine kas pool- või täisvõttega.

Store Pt: salvesta uus punkti kõrgus mõnele olemasolevale punktile.

mõõda ja arvuta kõrgus.

Automaatne mõõtmine [I]

Foresight: punkti number

Description: kood/kirjeldus

HR: prisma kõrgus punktil

saad valida prismatüübi või prismata mõõtmise.

tee orienteerimine (kui on tegemata).

Collect by: vali, kas automaatne mõõtmine on:

Time: ajaline (määra ajavahemik) või

Distance: distantiline (määra vahemaa).

Kui tahad mõõta punkti käsitsi (automaatne mõõtmine jätkub käsitsi mõõdetud punktist).



Üksiku punkti mõõtmine täisvõttega [D]

Survey | **Multiple Sideshots**

Foresight: uus mõõdetav punkt

Description: kood/kirjeldus

Number of Sets: täisvõtete arv

Backsight... tee orienteerimine (kui on tegemata). Kui kasutad prisma statiivil, pane linnuke **Fixed Backsight**.

HR: prisma kõrgus punktil

Shoot Backsight mõõda täisvõttega tagasivaate lugemid.

Side Shot mõõda täisvõttega uus punkt

Enne mõõtmist vaata üle ka täisvõtete mõõtmise seaded: selleks vajuta alumisel menüüribal

H/V/D Tolerance: pane paika lubatud poolvõtete lugemite erinevus. Samuti seadista:

- Kas tagasivaatel mõõdetakse ka joonepikkus,
- Ära mõõda joonepikkust teise poolvõttega,
- Luba automaatne mõõtmine (kasuta siis kui sul on prisma statiivil).

Juhul, kui poolvõtete lugemid ületavad etteantud erinevust, kuvatakse lugemite vahe.

Vajuta **Retry** kui tahad korrata mõõtmist,

vajuta **Continue** kui lepid tulemusega.

The error between the direct and reversed shots for this set is beyond the specified tolerances.

Horizontal Angle Error: 0°00'08"

Press 'Retry' to shoot this set again.
Press 'Continue' to accept the shot data.



Mitme punkti mõõtmine täisvõttega [E]

Survey **Radial Sideshots**

Kui sa pole teinud orienteerimist, tuleb ekraanile vastavasisuline teade. Vajuta: **Set Them Now**, tee orienteerimine.

Number of Sets: täisvõtete arv

Shoot BS mõõda tagasivaate esimene poolvõte

Next(SS D)> Järgmine punkt

Foresight: uus mõõdetav punkt

Description: kood/kirjeldus

HR: prisma kõrgus punktil

Shoot Mõõda uue punkti esimene poolvõte

Next(SS D)> Järgmine punkt

Done w/ SS > Kui kõik punktid on mõõdetud

Shoot Mõõda uue punkti teine poolvõte

Next(SS D)> Eelmise punkti teine poolvõte

Shoot Mõõda punkt.

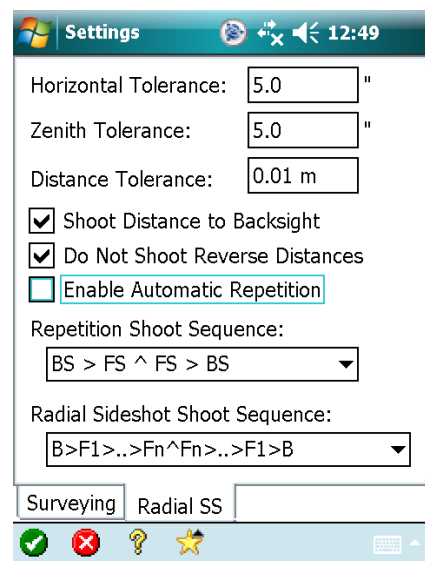
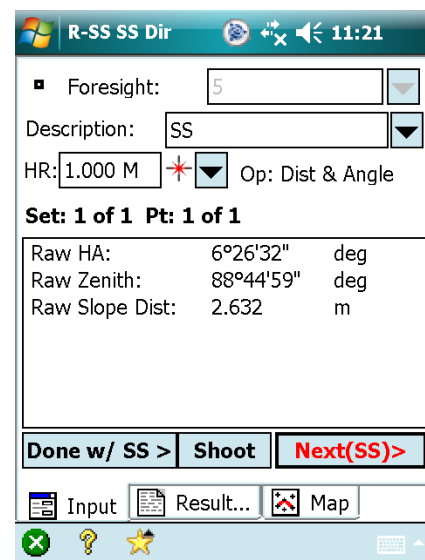
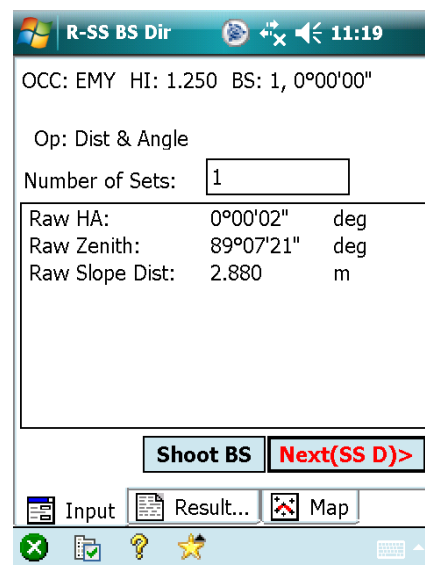
Done > Valmis. Uued punktid salvestatakse.

Enne mõõtmist vaata üle ka täisvõtete mõõtmise seaded: selleks vajuta alumisel menüüribal

H/V/D Tolerance: pane paika lubatud poolvõtete lugemite erinevus. Samuti seadista:

- Kas tagasivaatel mõõdetakse ka joonepikkus,
- Ära mõõda joonepikkust teise poolvõttega,
- Luba automaatne mõõtmine (kasuta siis kui sul on prisma statiivil).

Radial Sideshot Shoot Sequence: vali poolvõtete järjekord





Käigu mõõtmine täisvõttega [C]

Survey | **Repetition Shots**

Foresight: uus mõõdetav punkt

Number of Sets: täisvõtete arv

HR: prisma kõrgus punktil

Backsight... tee orienteerimine (kui on tegemata). Kui kasutad prisma statiivil, pane linnuke **Fixed Backsight**.

All alusta mõõtmist (mõõdetakse HA/ZA/SD lugemid)

Average (of): täisvõtete keskmine lugem

Worst Residual: suurima erinevusega lugemi hälve keskmisest

Kui sa oled mõõtnud 3 või rohkem täisvõtet, võid kustutada suurima erinevusega lugemi keskmisest vajutades **Toss**.

Side Shot salvesta punkt

Traverse salvesta punkt käigupunktina

Traverse Now Määra uus punkt seisupunktiks

Traverse Later Jäta seisupunkt samaks, uue seisupunkti saad määrata hiljem vajutades **Traverse**

Enne mõõtmist vaata üle ka täisvõtete mõõtmise seaded: selleks vajuta alumisel menüüribal

H/V/D Tolerance: pane paika lubatud poolvõtete lugemite erinevus. Samuti seadista:

- Kas tagasivaatel mõõdetakse ka joonepikkus,
- Ära mõõda joonepikkust teise poolvõttega,
- Luba automaatne mõõtmine (kasuta siis kui sul on prisma statiivil).

Repetition Shoot Sequence: vali poolvõtete järjekord

