Ustawienia trybu pomiarów statycznych (Static)

w oprogramowaniu TopSURV dla odbiornika Topcon GRS-1

(Opracowanie: I.Romanyszyn)

| Czynność | Wyświetlacz |
|---|---|
| 1. Włączamy odbiornik. Czekamy na załadowanie się systemu. | Start Image: Contacts Image: Device unlocked Image: Contacts Image: Device unlocked Image: Contacts |
| Klikamy "Start", wybieramy i klikamy aplikację "TopSurv". | Start Image: Contacts Image: Contacts Image: Contacts Image: Contacts Image: Contacts Image: Contacts Image: Contacts |
| 3. Czekamy na załadowanie się aplikacji. | Start Start |

| W oknie "Otwórz" klikamy "Nowa" dla utworzenia nowej roboty. | Otwórz OK Spis Robót gr109b gr11b gr108a gr11 119 Utworzon 11/04/2014 21:54 Modyfikov 12/12/2016 16:50 \uleetun<ld>\uleetun<ld>\uleetun<ld>\uleetun<ld>\uleetun<ld>\uleetun<ld>\uleetun<ld>\uleetun<ld>\uleetun<ld>\uleetun<ld>\uleetun<ld>\uleetun<ld>\uleetun<ld>\uleetun<ld>\uleetun<ld>\uleetun<ld>\uleetun<ld>\uleetun<ld>\uleetun<ld>\uleetun<ld>\uleetun<ld>\uleetun</ld> Vtworzon 11/04/2014 21:54 Modyfikov 12/12/2016 16:50 \uleetun<ld>\uleetun<ld>\uleetun<ld>\uleetun<ld>\uleetun<ld>\uleetun<ld>\uleetun<ld>\uleetun<ld>\uleetun<ld>\uleetun<ld>\uleetun<ld>\uleetun<ld>\uleetun<ld>\uleetun<ld>\uleetun<ld>\uleetun Koniec Nowa Szukaj Otwórz</ld></ld></ld></ld></ld></ld></ld></ld></ld></ld></ld></ld></ld></ld></ld></ld></ld></ld></ld></ld></ld></ld></ld></ld></ld></ld></ld></ld></ld></ld></ld></ld></ld></ld></ld> |
|--|--|
| W oknie "Nowa" klikamy w "Nazwa" i wpisujemy nazwę nowej roboty. Klikając kursorem w okna "Obserwator" i "Komentarze", wypełniamy je. | Nowa OK Rezyg Program Files\TPS\TopSURV\Jobs\ Nazwa Obserwator Obserwator Komentarze Bieżąca Data 16-12-12 16:53 Szukaj Nast >> |
| 6. Dla wpisania nowych danych wykorzystujemy wirtualną klawiaturę na wyświetlaczu. Dane we wszystkich oknach w TopSURV wpisuje się i edytuje przy pomocy wirtualnej klawiatury. | Statid Image: Constraint of the state |
| 7. W oknie "Nowa", po wpisaniu nazwy nowej roboty, obserwatora i komentarzy do roboty, klikamy "Nast" i przechodzimy do okna "Survey Style". | Nowa OK Rezyg Program Files\TPS\TopSURV\Jobs\ Nazwa Statid Obserwator Komentarze Bieżąca Data 16-12-12 16:53 Szukaj Nast >> |

| W oknie "Survey Style" tworzymy nową konfigurację dla naszej roboty lub wybieramy już istniejącą i edytujemy ją. Aby stworzyć nową konfigurację, w oknie "Survey Style", w opcji "GPS+ Konfiguracja", w wierszu "Nazwa", klikamy " …". Przechodzimy do okna "Konfiguracje". | Survey Style OK Rezyg Wybierz istniejącą Konfigurację dla Roboty lub utwórz nową. GPS+ Konfiguracja Nazwa STATYKA TS Config Nazwa < Domyślny> |
|---|--|
| 9. W oknie "Konfiguracje" klikamy "Dodaj" i przechodzimy do okna "Pom" . | Konfiguracje OK Rezyg Konfiguracja • INZBAK • RTN • kkeratel RRR stat • test-test • ROMAN-rtk • RTN-RTN • STATYKA • 999-rtk • STATYKA • 999-rtk • STATYKA • Y • Kasuj Edycja Dodaj |
| 10. W oknie "Pom" w wierszu "Nazwa" , za pomocą wirtualnej klawiatury na wyświetlaczu, wpisujemy nazwę nowej konfiguracji. | Pom OK Rezyg Nazwa STATYKA Typ PP Statycz. Typ Typ Iryb Symulacji Nast >> |
| 11. W oknie "Pom", w wierszu "Typ", wybieramy typ pomiarów dla konfiguracji naszej roboty. W przypadku pomiarów statycznych wybieramy typ "PP Statycz.". | Pom OK Rezyg Nazwa Static Typ PP Statycz. * RTK Sieć RTK Real Time DGPS Sieć DGPS PP Statycz. P PP Statycz. PP Kinemat. PP DGPS Tryb Symulacji Nast >> |

| 12. W oknie "Pom" klikamy "Nast" i przechodzimy do okna "Static Recvr" . | Pom ОК Rezyg Nazwa Static Typ PP Statycz. Tryb Symulacji Nast >> |
|---|---|
| 13. W oknie "Static Recvr" , w odpowiednich wierszach, wpisujemy: typ odbiornika GNSS, model odbiornika GNSS, maskę, model anteny, wysokość anteny, sposób pomiaru wysokości anteny. | Static Recvr OK Rezyg Zewn. Odbiorn Model Odbiornika GRS-1 Maska 10 st. |
| Dla odbiornika Topcon GRS-1 wiersze "Zewn.Odbiorn" i "Model odbiornika" pozostawiamy puste. | Antena PG-A1 H Anten 2.000 m |
| Klikamy "Nast" i przechodzimy do okna "Ustaw.PP Baza" | Peryferyjne << Poprz Nast >> |
| 14. W oknie "Ustaw.PP Baza" , w odpowiednich wierszach, zaznaczamy nazwę pliku zapisywania pomiarów, miejsce zapisywania pomiarów, interwał zapisywania pomiarów. Klikamy "Nast" i przechodzimy do okna "Czas Naw." | Zapis Obserwacji Nazwa Pliku Użytkownika V Zapisz Do Odbiornik V Interwał Zapist 5.00 sek |
| | << <u>P</u> oprz <u>N</u> ast >> |
| 15. W oknie "Czas Naw.", w odpowiednich wierszach, zaznaczamy czas trwania pomiarów (w zależności od odbioru ilości częstotliwości (L1 lub L1+L2) oraz ilości obserwowanych satelitów). Klikamy "Nast" i przechodzimy do pierwszego okna "Tyczenie Konfig". | Czas Naw. OK Rezyg Czas Inicjalizacji w minutach: Ilość Sat L1 L1+L2 4 120 90 5 100 80 6+ 80 |
| | Inder 22 |

| 16. W pierwszym oknie "Tyczenie Konfig" wpisuje się parametry dotyczące tyczenia. <u>Trybu statycznego nie dotyczy.</u> Klikamy "Nast." i przechodzimy do drugiego okna "Tyczenie Konfig" . | Tyczenie Konfig OK Rezyg Tolerancja Odl. Zrec 1.0000 m Kierunek Odniesienia X X (N) V Pomiar 5 Precyzja (m) Hz 0.0150 V 0.0300 << Poprz |
|---|---|
| 17. W drugim oknie "Tyczenie Konfig" zaznacza się sposób zapisu punktów do tyczenia. <u>Trybu statycznego nie dotyczy.</u> Klikamy "Nast." i przechodzimy do pierwszego okna "Inne". | Tyczenie Konfig OK Rezyg Sposób Zapisu Punktów Do Tyczenia Pkt Z Przyrostkiem _tycz Uwagi Tyczony Pkt |
| 18. W pierwszym oknie "Inne" zaznaczamy "Redukcja Wielodrożności" i w wierszu "System Satelitów" wybieramy używany przez nas system nawigacyjny (lub kilka systemów). Klikamy "Nast." i przechodzimy do drugiego okna "Inne". | ✓ Inne OK Rezyg ✓ Redukcja Wielodrożności System Satelitów GPS+GLONASS ▼ GPS GPS+GLONASS GPS GPS+GLONASS |
| 19. W drugim oknie "Inne" zaznaczamy potrzebne nam opcje. Klikamy "ОК" i przechodzimy do okna "Survey Style" . | OK Rezyg V Wyświetl współrzędne po pomiarze Pokaż ekran z wysokościa tyczki Prompt for feature codes Dźwięk Przy Zapisywaniu Punktu 1 III > < |

| 20. W oknie "Survey Style" , w wierszu "Nazwa" , w opcji "GPS+ Konfiguracja" sprawdzamy nazwę utworzonej konfiguracji. Klikamy "OK" i zapisujemy utworzoną konfigurację naszej roboty. | Survey Style OK Rezyg Wybierz istniejącą Konfigurację dla Roboty lub utwórz nową. GPS+ Konfiguracja Nazwa Static TS Config Nazwa Nazwa Vazwa Vazwa Nazwa Nazwa Nazwa Nazwa Nazwa Nazwa Nazwa Nazwa |
|---|---|
| 21. Czekamy, aż konfiguracja zapiszę się i odbiornik otworzy okno pomiarowe trybu statycznego "Static" . | Survey Style OK Rezyg Wybierz istniejącą Konfigurację dla Roboty lub utwórz nową. GPS+ Konfiguracja Nazwa Static TS Config Nazwa < Domys |
| 22. W oknie "Static", w opcji "Pom", wybieramy i klikamy "Stanowisko Statycz". Przechodzimy do głównego okna pomiarów statycznych "Stanowisko St". | 50 m Status Status Stanowisko Statycz Robota Edycja Pom Tyczenie Oblic |
| 23. W głównym oknie pomiarów statycznych "Stanowisko St", w odpowiednich wierszach, wpisujemy nazwę (numer) punktu, kody, wysokość anteny, sposób pomiaru wysokości anteny. | Stanowisko St Param. Zamknij H V Ø Pkt Image: Stant Image: Stant Kody Image: Stant Image: Stant |

| 24. W głównym oknie pomiarów statycznych | Stanowisko St Param. Zamknij |
|---|------------------------------|
| "Stanowisko St" czekamy na odbiór 4 i | H V 2 4.350 4.685 4+ 4 |
| więcej satelitów. | Pkt 1 |
| Klikamy "Start" i rozpoczynamy pomiar | Kody V |
| statyczny. | |
| Wizualizacia trwającego pomiąru i jego | H Anten 2.000 m Pionowo 🔻 |
| zapisywania jest rozpoczęcie odliczania | Czas 0:00:00 |
| czasu trwania pomiaru w wierszu "Czas" | |
| oraz poruszający się długopis w lewej | Start |
| górnej części wyświetlacza. | |
| W czasie trwania pomiarów możemy | |
| obejrzeć dodatkowe informacje | |
| o pomiarze. | |
| Klikamy "Param" i przechodzimy do okna | |
| "Baza". | |
| 25. W oknie "Baza" , w odpowiednich | Baza OK Rezyg |
| wierszach, sprawdzamy lub edytujemy | Zapis Obserwacji |
| parametry zapisywania pomiarow. | Nazwa Pliku Użytkownika 🗸 |
| Klikamy "OK" i wracamy do okna | Zapisz Do Odbiornik 👻 |
| "Stanowisko St". | Interwał Zapisu 10.00 sek |
| | |
| | |
| | |
| | |
| | |
| 26. W oknie "Stanowisko St" możemy | Status Autor 4 226 4 547 |
| o pomiarze. | Ust Ant Static Pomoc |
| | |
| Klikamy 👉 , wybieramy i klikamy | Kody V |
| "Status". | HAnten 2000 m Pionewe v |
| Przechodzimy do okna "Status". | |
| | |
| | Start |
| | |
| | |

| 27. W oknie "Status" klikamy "Poz". Na wyświetlaczu widzimy informacje o: ilości odbieranych przez odbiornik satelitów, bieżący czas pomiarów UTC, przybliżone współrzędne punktu w wybranym układzie współrzędnych, współczynnik geometrycznej konstelacji satelitów PDOP, bieżące dokładności współrzędnych punktu pomiaru. | Status Param. Zamknij Image: Status 8 Image: Status Image: Status Image: Status 16:19:56 Autonomiczny 2000-7.21 [IWGS84](m) Image: Status Image: Status X (N) 5638843.400 Y Y (E) 7474213.283 Image: Status Wys 277.479 Image: Status Image: PDOP 3.4 Image: Status Hz 4.216 V 4.536 Image: Status Poz Sys Wykres SVs Image: Status |
|---|--|
| 28. W oknie "Status" klikamy "SVs". Na wyświetlaczu widzimy graficzną prezentację lokalizacji satelitów nad punktem pomiarów i ich numery. Klikamy "Lista" i przechodzimy do okna "Status-SVs-Lista" | Status Param. Zamknij X (N) X (N) W 55 S 55 S 30 Wyświetlanie SNR Image: Single Sin |
| 29. W oknie "Status-SVs-Lista" widzimy informację o lokalizacji satelitów nad punktem pomiarów w postaci tabeli. W poszczególnych kolumnach tabeli znajdują się: numery obserwowanych satelitów, azymuty i wysokości satelitów nad horyzontem, jakości odbieranych sygnałów. Klikamy "Poprz" i wracamy do okna "Status". | Status Param. Zamknij PRN ▲ H/U EL AZ SNR1 S S 5 H 54- 255 47 S 9 H 21- 114 45 S 28 H 38+ 162 48 S 30 H 85- 87 49 S 33 H 27 152 45 S 35 H 79- 199 49 S 44 H 82 236 44 S H 24 224 38 Image: V Pokaż GPS Poprz Poz Sys Wykres SVs |
| 30. W oknie "Status" wybieramy "SVs" i klikamy "SNR". Na wyświetlaczu pojawia się informacja o ilości i numerach odbieranych satelitów oraz jakości sygnałów na dwóch częstotliwościach. W oknie "Status" klikamy "Zamknij" i wracamy do okna "Stanowisko Statycz". W oknie "Status", klikając "Param", można sprawdzić i zmienić maskę odbieranych satelitów. | Status Param. Zamknij SNR L1]L2 (dB*Hz) 64 48 32 16 0 5 9 28 30 33 35 44 45 • III Wyświetlanie Imi |

| 31. W oknie "Param" , dla zmiany maski, klikamy w wiersz "Maska" . | Param. OK Rezyg |
|---|--|
| Zmianę przeprowadzamy za pomocą klawiatury wirtualnej. Klikamy "OK" i wracamy do okna "Status" . W oknie "Status" klikamy "Zamknij" i wracamy do okna "Stanowisko St" . | Maska 🚺 st. |
| 32. W oknie "Stanowisko St" , klikając F , wybieramy i klikamy "Ust Ant Static". Przechodzimy do okna "Ust Anteny" . | Stanowisko St Param. Zamknij Status H V Ust Ant Static Kody Image: Stanowisk of the state of the stat |
| 33. W oknie "Ust Anteny" , w odpowiednich wierszach, sprawdzamy lub edytujemy parametry dotyczące anteny odbiornika. Klikamy "OK" i wracamy do okna "Stanowisko St" . | Ust. Anteny OK Rezyg Antena PG-A1 Image: Constraint of the second |
| 34. Po zakończeniu pomiarów klikamy "Stop". Pomiar na tym punkcie został zakończony, a plik zapisany do pamięci. Plik "surowych" danych z pomiarów w trybie statycznym odbiornikiem Topcon GRS-1 ma rozszerzenie .tps | Stanowisko St Param. Zamknij H V 4.4 Pkt I Kody Kody Kody Image: Constrained and the second a |