

## Tworzymy STYLE POMIAROWE GNSS

W tym celu w głównym menu oprogramowania Trimble Access wybieramy:

**USTAWIENIA** 



+

+++ ++++

+

+

++ + + +++ + + + + + + +

+ + + + + + + + + + + +

÷ + + ++ ÷ ++ + + ++ + + +

++++

+

+ + +

++++

++++

+ +

+++ ++++ +++

+++ ++++ + + ÷

++++

+++++  $\pm$ 

÷ ÷.

÷ ÷

+ + + + + + + +

++++

+ + + + + + + + + + + + + + + + +

+ + + + +

+



**STYLE POMIAROWE** 

Na dolnej belce wybieramy

Nowy

- 1. Wpisujemy nazwę naszego profilu w polu **NAZWA STYLU** 
  - 2. W polu TYP STYLU wybieramy GNSS
  - 3. Potwierdzamy klikając w AKCEPTUJ

W kolejnym oknie wchodzimy w **OPCJE ODBIORNIKA RUCHOMEGO** 

f





|                            |                                   |          |        |                 | _ |     | _    |   |  |  |
|----------------------------|-----------------------------------|----------|--------|-----------------|---|-----|------|---|--|--|
| \ 🔌                        | /RSNet                            |          |        | - <b>&gt;</b> ( | 0 | ?   |      | × |  |  |
| Opcje odbiornika ruchomego |                                   |          |        |                 |   |     |      |   |  |  |
| Łącz                       | Łącze danych odbiornika ruchomego |          |        |                 |   |     |      |   |  |  |
| Opcje odbiornika bazowego  |                                   |          |        |                 |   |     |      |   |  |  |
| Łącz                       | ącze danych bazowych              |          |        |                 |   |     |      |   |  |  |
| Punk                       | t po ko                           | mpensa   | cji    |                 |   |     |      |   |  |  |
| Pom                        | iar pun                           | ktu      | -      |                 |   |     |      |   |  |  |
| Pom                        | iar na p                          | unkcie d | osnowy |                 |   |     |      |   |  |  |
| Szybki pomiar punktu       |                                   |          |        |                 |   |     |      |   |  |  |
| Pomiar ciągły              |                                   |          |        |                 |   |     |      |   |  |  |
| Tycz                       | enie                              |          |        |                 |   |     |      |   |  |  |
| Kalik                      | Kalibracja                        |          |        |                 |   |     |      |   |  |  |
|                            | Bez pomiaru PDOP:1.0              |          |        |                 |   |     |      |   |  |  |
| Esc                        | 7anisz                            |          |        |                 |   | 1 E | dycj | а |  |  |





ZMIENIAMY SPOSÓB TWOJEJ PRACY



Tutaj koniecznie pamiętamy o właściwym wypełnieniu następujących pól:

Na stronie 1/4

**1. FORMAT POPRAWKI** 2. TYP ANTENY

Na stronie 2/4

WYSOKOŚĆ ANTENY

(domyślna wysokość anteny na tyczce; będzie ją można zmieniać w trakcie pomiaru)

Pozostałe opcje różnią się w zależności od tego, jaki typ anteny wybierzemy na stronie 1/4.

Zalecamy, aby w sekcji ŚLEDZENIE SYGNAŁU GNSS zaznaczyć wszystkie dostępne systemy - tak na zapas :)

W kolejnym kroku musimy ustawić właściwe

ŁĄCZE DANYCH ODBIORNIKA RUCHOMEGO



1. W polu Typ wybieramy Połączenie INTERNETOWE 2. W polu KONTAKT GNSS wchodzimy do menu kontekstowego



f 🔰 🙆 🕞



+ + + + + + + + + + + + + + + +

+ +++

÷ + +++ ++ ÷

÷ ÷

> ÷ +

📎 ...je odbiornika ruchomego

ŧ

+ + + + + + + + + + + + + + + + +

Typ pomiarów: **RTK** 

CMRx

Antena Typ

ormat poprawki

R10 Internal

Spód szybkozłaczki

Pomierzona do

Wysokość ante

1.800m

Numer seryjr 2 Użyj indexu stacji:

Dowolna/y

Maska elewacii 10°

Esc

F Śledzenie sygnału GNSS

6.0

GPS:

GPS L2C:

GLONASS

Wyświetl listę stacji:

ornika ruchomego 🛛 🔊 🖉 🤉 🗕 🗙

Użyj L2e Tak

L5:

Galileo:

+ + + + + + +

+ + + + + + + + +

÷ + ÷ ÷ ÷ ÷

▼

- 1

Bez pomiaru PDOP:1.0

Þ

Bez pomiaru PDOP:1.0

🛞 ...je odbiornika ruchomego 🛛 🔊 🖉 💡 🗕 🗙

Numer produktu

Poprawka satelitarna:

🖗 ...je odbiornika rι

Roving precision

tolerancja

▼

Wył

90909-XX

+

+÷ + +

÷ ÷ ÷ ÷ +

+

**-**2

▼

1/4

2/4 •

omego

BeiD

→ 🥝 ? — ×

Ente

÷

++ + +  $\pm$ +

÷

÷ ÷ ÷ ÷ Ť

+ + +÷

> 4 +

++ +

÷ +

-> 0 ? - ×

+

++









Najważniejsze mamy za sobą. Zalecamy jednak zmienić jeszcze kilka ustawień:

W zakładce Pomiar punktu zaznaczamy Zapis automatyczny oraz zmieniamy Czas pomiaru na 5s oraz ILOŚĆ pomiarów na 5

|                                  | Krok zmiany numeracji: | Rekord dokładności: |
|----------------------------------|------------------------|---------------------|
| VRSNet -> 2 ? - ×                |                        | QC 1 i QC 2 🔻       |
| pcie odbiornika ruchomego        | Zapis automatyczny     | Crac pomiaru        |
| ącze danych odbiornika ruchomego |                        |                     |
| pcje odbiornika bazowego         | <b>▼</b>               | uminos              |
| ącze danych bazowych             | Ilość pomiarów:        |                     |
| unkt po kompensacji              | 5                      |                     |
| omiar punktie osnowy             |                        | )                   |
| zybki pomiar punktu              |                        |                     |
| omiar ciągły                     | Precyzja               |                     |
| yczenie                          |                        |                     |
| alibracja                        | Auto tolerancja:       |                     |
|                                  |                        | 1/2                 |
| zsc Zapisz Edycja                | L                      |                     |
|                                  |                        |                     |
|                                  | Esc                    | Enter               |
|                                  |                        | Lincol              |
|                                  |                        |                     |
|                                  |                        |                     |
|                                  | Pomiar na punkci       | ie osnowy 🔊 🖉 ? – 🗙 |
|                                  | per i onnar na panto   |                     |
|                                  | Zapis automatyczny:    | Rekord dokładności: |
| VRSNet -> 2 ? - ×                |                        | QC 1 i QC 2 🔻       |
| pcje odbiornika ruchomego        |                        |                     |
| ącze danych odbiornika ruchomego | DTV                    |                     |
| pcje odbiornika bazowego         | RIN                    |                     |
| ącze danych bazowych             | Ilość pomiarów:        |                     |
| unkt po kompensacji              | 30                     |                     |
| omiar punktu                     |                        |                     |
| zybki pomiar punktu              |                        |                     |
| omiar ciaqiv                     | Precyzja               |                     |
| yczenie                          |                        |                     |
| alibracja                        | Auto tolerancja:       |                     |
|                                  |                        | 1/3                 |
| SC Zapisz Edycja                 |                        | · •                 |
| / / / / /                        |                        |                     |
|                                  | Esc                    | Akceptui            |
|                                  |                        | Аксерсај            |
|                                  |                        |                     |
|                                  |                        |                     |

VRSNet

Opcje odbiornika ruchomego Łącze danych odbiornika ruchomego

Opcje odbiornika bazowego Łącze danych bazowych

Pomiar nunkt

zaznaczamy ZAPIS AUTOMATYCZNY oraz zmieniamy ILOŚĆ POMIARÓW na 30

W zakładce POMIAR NA PUNKCIE OSNOWY

Zachęcamy do przejrzenia pozostałych opcji i modyfikowania ich wedle własnych potrzeb / upodobań (zwłaszcza tych w zakładce Tyczenie)

Ważne, aby przed zakończeniem pracy z danym stylem pomiarowym kliknąć w ZAPISZ na dolnej belce :)

| Pom<br>Pom<br>Szyb<br>Pom<br>Tycz<br>Kalik | iar punk<br>iar na p<br>ki pomi<br>iar ciągł<br>enie<br>pracja | unkci<br>ar pu<br>y | ie osnov<br>nktu | vy  |         |     | ×<br>Edycja |
|--|--|---------------------|------------------|-----|---------|-----|-------------|
| (  | Zapisz   | J                   |                  |     |         |     |             |
| <u>ک</u>                                   | Style Po   | miaro               | we               |     | ->)     | 0 ? | – ×         |
| Nazv                                       | va/nume  | er I                | Rozm             | Zmo | odyfik. | Po  | łożenie     |
| VF   | RSNet  |                     | 2kb              | 201 | 7/1/18  | C:  | \Progra     |
| Та   | achimetr   | ia                  | 2kb              | 201 | 7/1/18  | C:  | \Progra     |
| <  |  |                     |                  |     |         |     | >           |
|  |  |                     |                  |     |         |     |             |
| Esc  | Nowy   | Корі                | ui Usu           | ń   | Opcie   |     | Edycja      |

**→** Ø

Gotowe!

f 🔰 🙆 🕨



