

Μέτρηση SP60 Base-Rover UHF με το Survey Pro GNSS

Παρασκευή, 24 Νοεμβρίου 2017
 Survey Pro
 Phone off
 Wi-Fi: Off

Survey Pro
 Version 6.1.1.19
 SPECTRA PRECISION
 ©Copyright Trimble Inc.

Καλωσορίσατε στο!

Άνοιγμα προηγ. εργ.

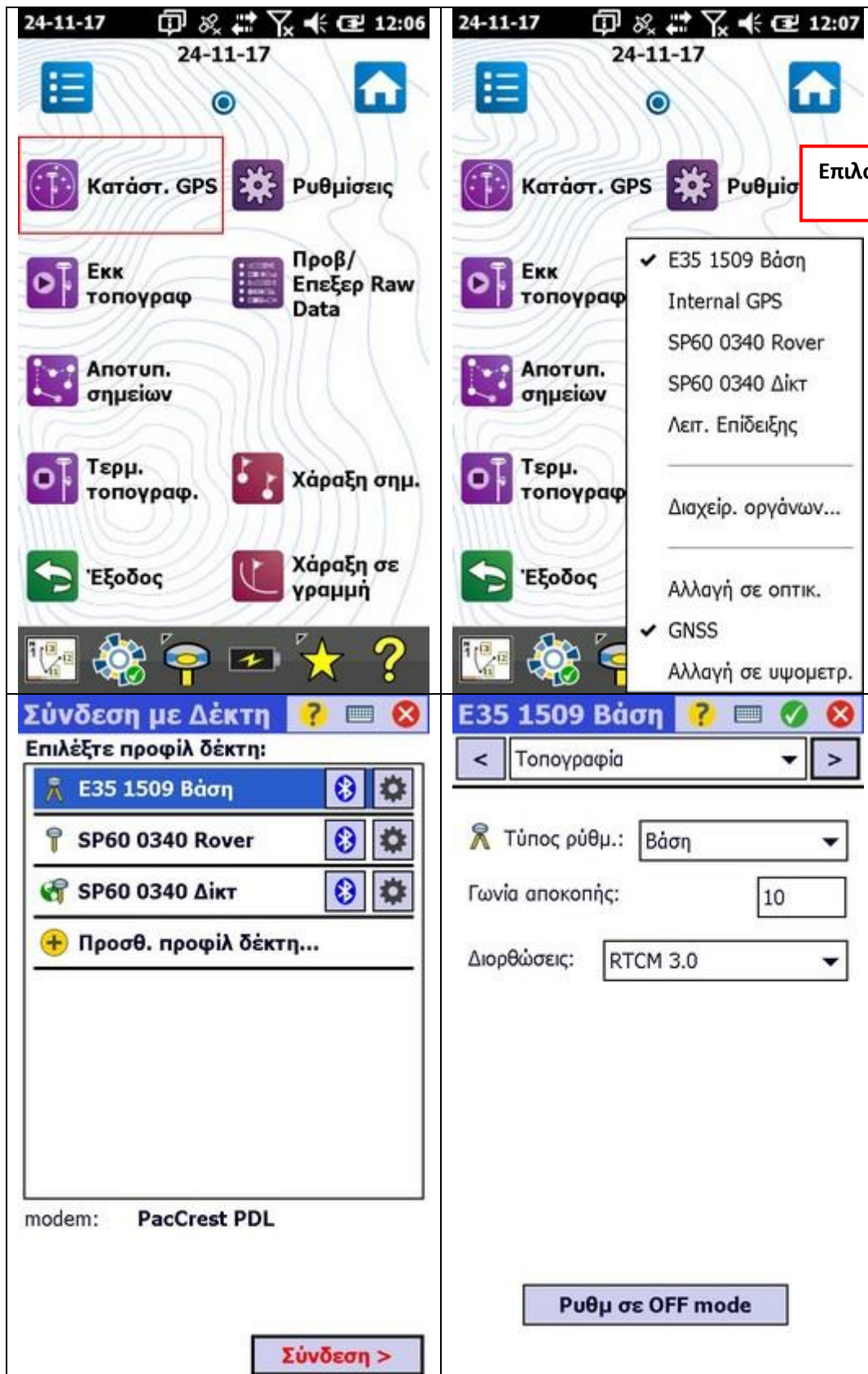
Όν. αρχ.	Επεξεργ/κε
test	24/11/17 11:48:
poziosj	23/11/17 11:41:
mitsiou2	22/11/17 13:52:
avli	22/11/17 11:43:
kallinos2	22/11/17 10:35:
giavas	21/11/17 14:26:
mitsiou	21/11/17 12:52:
kallinos	21/11/17 12:30:

Άνοιγμα υπάρχ. εργ.

Δημ. νέας εργασίας

Νέο έργο

Φάκελος:
 \Survey Pro Jobs\
 Νέο όνομα εργ.: **Ονομα εργασίας**
 24-11-17
 Αναζητ...
 Τρέχουσες ρυθμ:
 Τύπος αζμουθίου: Βόρειο αζμούθιο
 Δ/νση κανάβου: Βοράς και Ανατο
 Μονάδες απόστ.: Μέτρα
 Μονάδες γων.: Grads (gons)
 Συν/ης διάθλ.: Κανένα
 - Προβολή -
 Τμήμα: Greece
 Ζώνη: HEPOS_GGRS87
 Δημ. νέας εργασίας
 Ρυθμίσεις >



The image shows two sequential screenshots of a mobile application interface for GPS settings.

Left Screenshot (12:06): The main menu is displayed with various icons. The 'Κατάστ. GPS' (GPS Status) icon is highlighted with a red box. Below the menu, there is a section titled 'Σύνδεση με Δέκτη' (Connect to Receiver) with the instruction 'Επιλέξτε προφίλ δέκτη:' (Select receiver profile:). A list of profiles is shown: 'E35 1509 Βάση', 'SP60 0340 Rover', and 'SP60 0340 Δίκτ', each with a Bluetooth icon and a settings gear. A '+ Προσθ. προφίλ δέκτη...' (Add receiver profile...) option is also present. At the bottom, it says 'modem: PacCrest PDL' and a 'Σύνδεση >' (Connect >) button.

Right Screenshot (12:07): The 'Κατάστ. GPS' icon is selected, opening a settings menu. A red box labeled 'Επιλογή Βάσης' (Base Station Selection) points to the 'E35 1509 Βάση' option in the list. The list includes: 'E35 1509 Βάση' (checked), 'Internal GPS', 'SP60 0340 Rover', 'SP60 0340 Δίκτ', 'Λεπ. Επίδειξης', 'Διαχειρ. οργάνων...', 'Αλλαγή σε οπτικ.', 'GNSS' (checked), and 'Αλλαγή σε υψομετρ.'. Below the list, there are fields for 'Τύπος ρύθμ.: Βάση', 'Γωνία αποκοπής: 10', and 'Διορθώσεις: RTCM 3.0'. At the bottom, there is a 'Ρυθμ σε OFF mode' button.

<p>E35 1509 Βάση ? [grid] [check] [close]</p> <p>< modem ></p> <p>modem: PacCrest PDL</p>	<p>Εκκίν GNSS ? [star] [check] [grid] [close]</p> <p>Αυτόνομο 0.0 s 1,798 14</p> <p>Βάση Δέκτης [globe]</p> <p>Έλεγχος της θέσης της Βάσης: 8 Μετρήστε την κεραία της Βάσης.</p> <p>Κεραία Βάσης:</p> <p>Τύπος κεραίας: EPOCH 35 Intern: Ρύθμ ...</p> <p>Μετρήθ. σε: Κάτω τμ. πάκτωσης κεραίας Μετρήθηκε: 0,000 m</p> <p>Υστερη Επεξεργ. Διάκενο καταγραφής: off</p>																																								
<p>Εκκίν GNSS ? [star] [check] [grid] [close]</p> <p>Αυτόνομο 0.0 s 1,798 14</p> <p>Βάση Δέκτης [globe]</p> <p>Ρυθμ. τη Βάση. Ελέγξτε το ύψος κεραίας και πατ. [Επόμε>]</p> <p>Κεραία Βάσης: [globe]</p> <p>Τύπος κεραίας: EPOCH 35 Intern: Ρύθμ ...</p> <p>Μετρήθ. σε: Κάτω τμ. πάκτωσης κεραίας Μετρήθηκε: 0,000 m</p> <p>Υστερη Επεξεργ. Διάκενο καταγραφής: off</p> <p style="text-align: right;">Επόμε ></p>	<p>Εκκίν GNSS ? [star] [check] [grid] [close]</p> <p>Αυτόνομο 0.0 s 1,798 14</p> <p>Βάση Δέκτης [globe]</p> <p>Ρυθμ. τη Βάση</p> <table border="1"> <tr><td>1</td><td>2</td><td>3</td><td>4</td><td>5</td><td>6</td><td>7</td><td>8</td><td>9</td><td>0</td></tr> <tr><td>.</td><td>,</td><td>:</td><td>;</td><td>?</td><td>!</td><td>"</td><td>'</td><td>&</td><td>@</td></tr> <tr><td>+</td><td>-</td><td>*</td><td>/</td><td>=</td><td><</td><td>></td><td>(</td><td>)</td><td>←</td></tr> <tr><td>aBc</td><td>%</td><td>\$</td><td>€</td><td>£</td><td>¥</td><td>¢</td><td>1/2</td><td colspan="2"></td></tr> </table> <p>Μετρήθηκε: 0,000 m</p> <p>Υστερη Επεξεργ. Διάκενο καταγραφής: off</p> <p style="text-align: right;">Επόμε ></p>	1	2	3	4	5	6	7	8	9	0	.	,	:	;	?	!	"	'	&	@	+	-	*	/	=	<	>	()	←	aBc	%	\$	€	£	¥	¢	1/2		
1	2	3	4	5	6	7	8	9	0																																
.	,	:	;	?	!	"	'	&	@																																
+	-	*	/	=	<	>	()	←																																
aBc	%	\$	€	£	¥	¢	1/2																																		

<p>Εκκίν GNSS ? * [?] [X]</p> <p>Αυτόνομο 0.0 s 1,799 14</p> <p>Βάση Δέκτης [?]</p> <p>Ρυθμ. τη Βάση. Ελέγξτε το ύψος κεραίας και πατ. [Επόμε>]</p> <p>Κεραία Βάσης: [?]</p> <p>Τύπος κεραίας: EPOCH 35 Intern: Ρύθμ ...</p> <p>Μετρήθ. σε: Κάτω πλευρά [v] Μετρήθηκε: 1.4</p> <p>Υστερη Επεξεργ. Διάκενο καταγραφής: off [v]</p> <p style="text-align: right;">Επόμε ></p>	<p>Εκκίν GNSS ? * [?] [X]</p> <p>Αυτόνομο 0.0 s 1,791 15</p> <p>Επιλ. σημ. Βάσης [?]</p> <p><input checked="" type="radio"/> Η βάση ορίζεται σε νέο σημ. εργ. <input type="radio"/> Η βάση ορίζεται σε υπαρκτό σημ. εργ. <input type="checkbox"/> Σημ. Βάσης 1 [v]</p> <p>Πατήστε [Ρύθμ. Rover>] αν θέλετε να συνεχ. με τις ρυθμ. τοπογρ. αφού οριστεί η βάση.</p> <p style="text-align: right;">Ολοκλ. Διαμ. Βάσης</p> <p style="text-align: center;">< Πίσω Ρύθμ Rover ></p>
<p>Σύνδεση με Δέκτη ? [?] [X]</p> <p>Επιλ. RTK Rover:</p> <p>SP60 0340 Rover [Bluetooth] [Settings]</p> <p>+ Προσθ. προφίλ δέκτη...</p> <p style="text-align: right;">Σύνδεση ></p>	<p>SP60 0340 Rover ? [?] [X]</p> <p>< Τοπογραφία [v] ></p> <p>Τύπος ρύθμ.: Rover [v]</p> <p>Γωνία αποκοπής: 10</p> <p><input type="checkbox"/> χρήση Στάση ID: 29</p> <p style="text-align: center;">Ρυθμ σε OFF mode</p>

SP60 0340 Ροπέ ? [grid] [check] [close]

< modem >

modem: Εσωτερικό XDL Micro

- Εσωτερικό XDL Micro
- Bluetooth μεγ. εμβέλ.
- Εξωτερικό XDL Rover
- ADL Vantage
- ADL Vantage Pro/35
- Εξωτ. PacCrest PDL
- Γενικό σειριακό

Κανάλι:

Ευαισθησία:

Εσωτερικό XDL ? [grid] [check] [close]

Κανάλι:
15 : 443.5000

Ευαισθησία:
Μέσο

Λεπ.:
Transparent EOT @ 9600

Κρυπτογράφηση:
on

Διόρθωση σφάλμ. εμπροσθεν:
on

Τροφοδ.:
2 W

Αναμεταδότης:
off

Λεπ. Αναμεταδότης:

Start GNSS Survey [grid] [check] [close] 14:52

~Fix [signal] 0.6 s [battery] 0,006 [satellites] 17

Rover Receiver [key]

Rover receiver is ready to set. Press [Next >] to continue.

Rover Antenna: [key]

Antenna Type: **SPP91564_1** [Setup ...]

Measure To: Bottom of mount

Measured: 2,000 m

Post Processing Recording Interval: Off

Next >

Start GNSS Survey [grid] [check] [close] 14:52

~Fix [signal] 0.8 s [battery] 0,006 [satellites] 17

Select Base Point [key]

Base is set on a new job point.
 Base is set on an existing job point.
 Base Point: 1

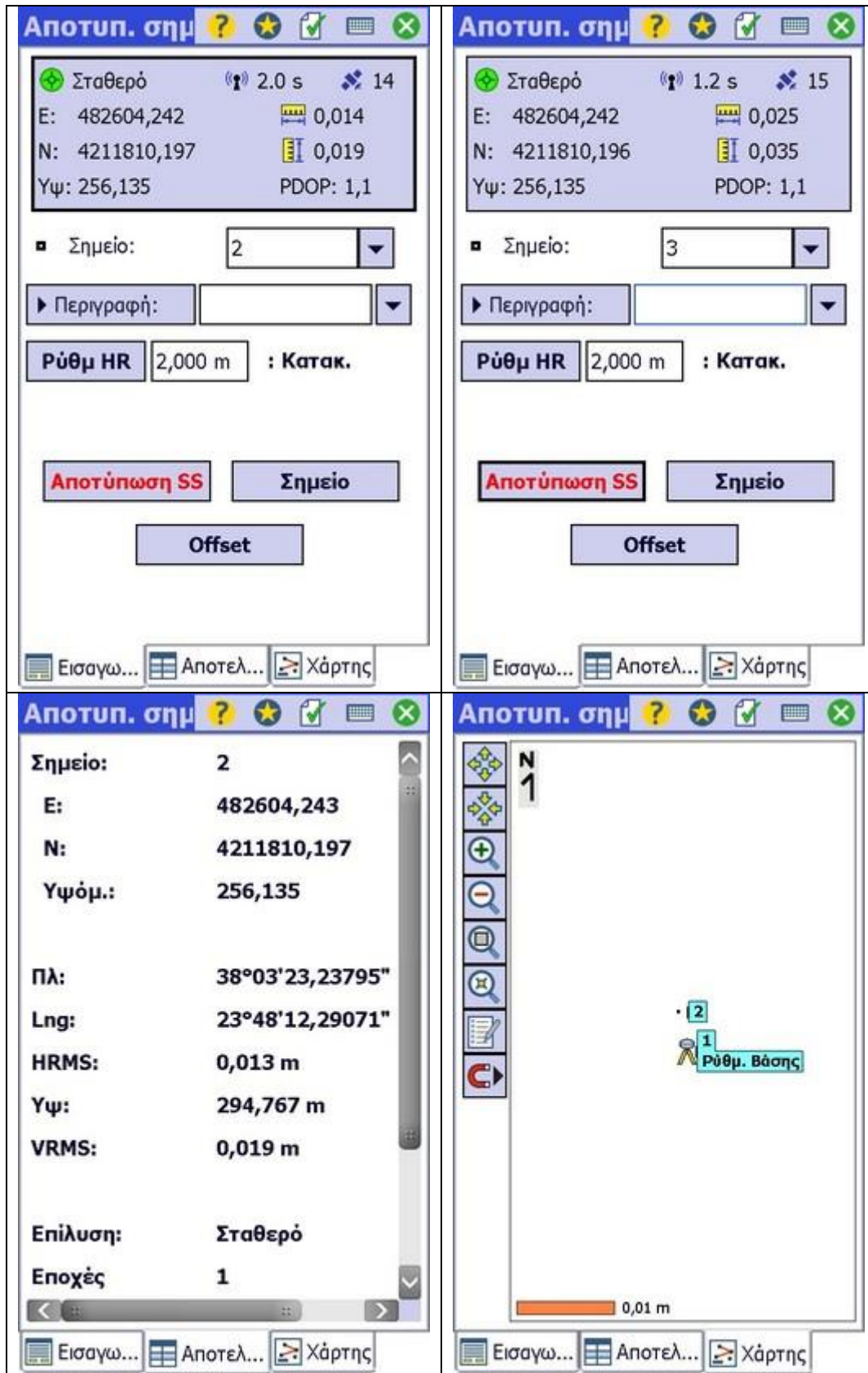
Base Antenna: [key]

Type: Unknown Broadcast
 Measured To: Phase center
 Offset: 0,000
 Measured: 0,078

Change ...

< Back **Finish**

<p>SP60 0340 Rover ? [grid] [check] [close]</p> <p>< modem ></p> <p>modem: Εσωτερικό XDL Micro</p> <p>Κανάλι: 15 : 443.5000 Ευαισθησία: Μέσο</p> <p>Ρύθμιση...</p>	<p>Σύνδεση με Δέκτη ? [grid] [close]</p> <p>Επιλ. RTK Rover:</p> <p>SP60 0340 Rover [Bluetooth] [gear]</p> <p>+ Προσθ. προφίλ δέκτη...</p> <hr/> <p>modem: Εσωτερικό XDL Micro Κανάλι: 15 : 443.5000</p> <p>Ρύθμ Modem...</p> <p>Σύνδεση ></p>
<p>Εκκίν GNSS ? [star] [check] [grid] [close]</p> <p>~Σταθερό [signal] 1.2 s [battery] 0,013 [signal strength] 16</p> <p>Δέκτης Rover [GNSS icon]</p> <p>Ελέγξτε το ύψος κεραίας και μετρήστε στο σημείο.</p> <p>Κεραία Rover: [antenna icon]</p> <p>Τύπος κεραίας: SPP101861 Ρύθμ ...</p> <p>Μετρήθ. σε: Κάτω τμ. πάκτωσης κεραίας Μετρήθηκε: 2.0</p> <p>Υστερη Επεξεργ. Διάκενο καταγραφής: off</p>	<p>Εκκίν GNSS ? [star] [check] [grid] [close]</p> <p>~Σταθερό [signal] 1.2 s [battery] 0,042 [signal strength] 14</p> <p>Δέκτης Rover [GNSS icon]</p> <p>Ο δέκτης Rover είναι έτοιμος για ρύθμ. Πατ [Τερμ] για συνέχεια.</p> <p>Κεραία Rover: [antenna icon]</p> <p>Τύπος κεραίας: SPP101861 Ρύθμ ...</p> <p>Μετρήθ. σε: Κάτω τμ. πάκτωσης κεραίας Μετρήθηκε: 2.0</p> <p>Υστερη Επεξεργ. Διάκενο καταγραφής: off</p> <p>Τέλος</p>



The image displays four screenshots of a surveying software interface, arranged in a 2x2 grid. The top two screenshots show the 'Station Data' (Σταθ. σημ) screen for two different points, and the bottom two show the 'Map View' (Χάρτης) screen.

Top Left Screenshot (Station 2):

- Mode: Σταθερό (Fixed)
- Time: 2.0 s
- Antennae: 14
- Easting (E): 482604,242
- Northing (N): 4211810,197
- Height (Υψ): 256,135
- PDOP: 1,1
- Point ID: 2
- Rate (Ρύθμ HR): 2,000 m
- Mode: Κατακ. (Horizontal)
- Buttons: Αποτύπωση SS, Σημείο, Offset

Top Right Screenshot (Station 3):

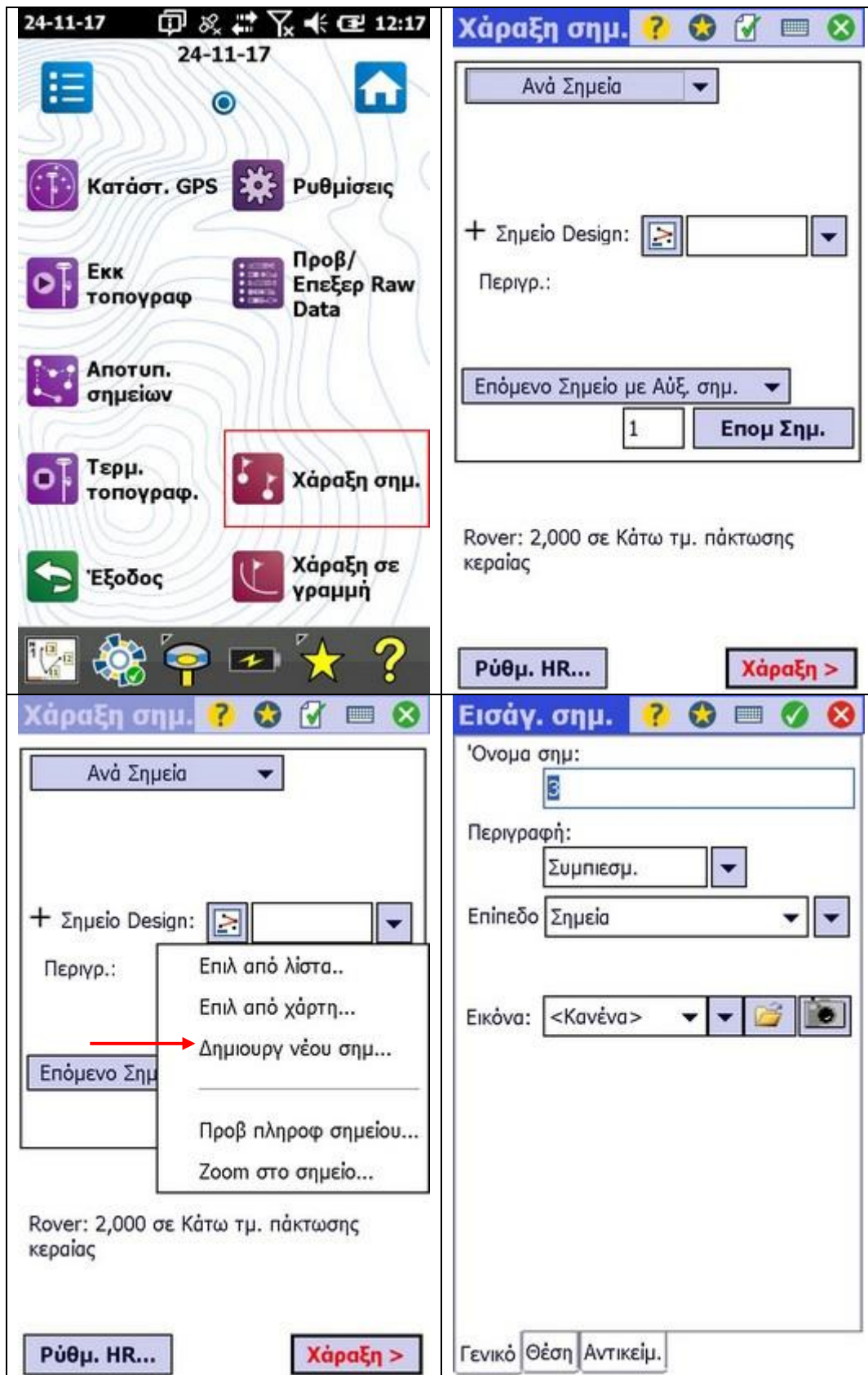
- Mode: Σταθερό (Fixed)
- Time: 1.2 s
- Antennae: 15
- Easting (E): 482604,242
- Northing (N): 4211810,196
- Height (Υψ): 256,135
- PDOP: 1,1
- Point ID: 3
- Rate (Ρύθμ HR): 2,000 m
- Mode: Κατακ. (Horizontal)
- Buttons: Αποτύπωση SS, Σημείο, Offset

Bottom Left Screenshot (Station 2 Summary):

- Point ID: 2
- Easting (E): 482604,243
- Northing (N): 4211810,197
- Height (Υψ): 256,135
- Latitude (Πλ): 38°03'23,23795"
- Longitude (Λng): 23°48'12,29071"
- HRMS: 0,013 m
- Height (Υψ): 294,767 m
- VRMS: 0,019 m
- Mode (Επίλυση): Σταθερό
- Epoch (Εποχές): 1

Bottom Right Screenshot (Map View):

- Map shows a north arrow (N) and a scale bar (0,01 m).
- Point 1 is labeled 'Ρύθμ. Βάσης' (Rate Base).
- Point 2 is shown as a nearby station.
- Map navigation tools are visible on the left side.



The image shows two screenshots of the JGC software interface. The top screenshot shows the main menu with the 'Χάραξη σημ.' option highlighted in a red box. The bottom screenshot shows the 'Χάραξη σημ.' screen with a context menu open over the 'Επόμενο Σημ.' field. The context menu options are:

- Επιλ από λίστα..
- Επιλ από χάρτη...
- Δημιουργ νέου σημ...
- Προβ πληροφ σημείου...
- Zoom στο σημείο...

The 'Επόμενο Σημ.' field contains the number '1'. The 'Χάραξη >' button is visible at the bottom right of the screen.

Εισάγ. σημ.

Κάναβος

Easting: 5000,0 m

N: 5000,0 m

Υψόμετρο: 100,0 m

Σημ. ελέγχου GNSS

Γενικό Θέση Αντικείμ.

Χάραξη σημ.

Ανά Σημεία

+ Σημείο Design: [icon] [input] [dropdown]

Περιγρ.: [dropdown menu]

Επόμενο Σημ [input]

Rover: 2,000 σε Κάτω τμ. πάκτωσης κεραίας

Ρύθμ. HR... **Χάραξη >**

Επιλ σημ.

Σημείο	Περιγραφή	Κωδ	Ε
1	Ρύθμ. Βά...		4
+ 2			4

24-11-17 12:18

Αρχείο

Εισαγωγή σημείων

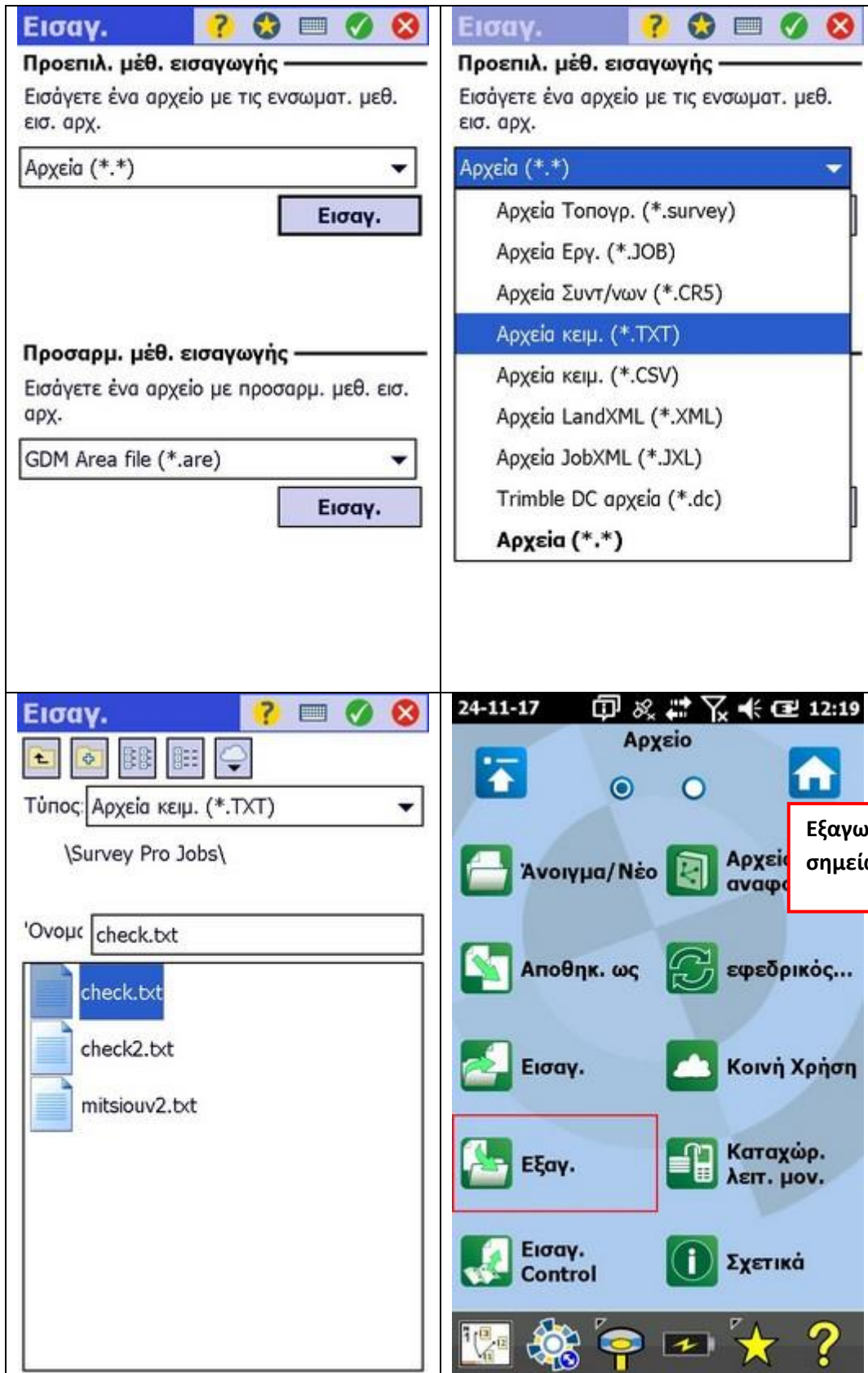
Άνοιγμα/Νέο Αρχείο αναφ...

Αποθηκ. ως εφεδρικός...

Εισαγ. Κοινή Χρήση


Εξαγ. Καταχώρ. λειτ. μον.

Εισαγ. Control Σχετικά



The screenshot displays the software's file selection and import workflow. It is divided into four main sections:

- Top Left:** A window titled "Εισαγ." (Import) with the subtitle "Προεπιλ. μέθ. εισαγωγής" (Pre-selected import method). It prompts the user to "Εισάγετε ένα αρχείο με τις ενσωματ. μεθ. εισ. αρχ." (Import a file with the integrated import methods). A dropdown menu shows "Αρχεία (*.*)" and an "Εισαγ." button is present.
- Top Right:** A similar window showing a list of supported file formats: "Αρχεία Τοπογρ. (*.survey)", "Αρχεία Εργ. (*.JOB)", "Αρχεία Συντ/νων (*.CR5)", "Αρχεία κειμ. (*.TXT)", "Αρχεία κειμ. (*.CSV)", "Αρχεία LandXML (*.XML)", "Αρχεία JobXML (*.JXL)", "Trimble DC αρχεία (*.dc)", and "Αρχεία (*.*)".
- Bottom Left:** A window titled "Εισαγ." showing the file type set to "Αρχεία κειμ. (*.TXT)" and the directory path "\Survey Pro Jobs\". The filename "check.txt" is entered. A list of files is shown: "check.txt", "check2.txt", and "mitsiouv2.txt".
- Bottom Right:** A mobile-style interface titled "Αρχείο" (File) with a grid of icons. A red box highlights the "Εξαγωγή σημείων" (Export points) icon, and another red box highlights the "Εξαγ." (Export) icon.

<p>Εξαγ. ? ★ [grid] [X]</p> <p>Επιλ. τον Τύπο του αρχ. για εξαγ.:</p> <p>Αρχείο Text (.TXT) ▼</p> <p>Εξαγωγή επιλεγμ. σημείων σε αρχείο κειμένου TXT.</p> <p>Επιλ. τα σημεία για εξαγ.:</p> <p>0 σημεία επιλ/καν</p> <p>Σε/Από... [input] [H] ▼</p> <p>Από χάρτη... [input] [H] ▼</p> <p>Επόμε. ></p>	<p>Εξαγ. ? ★ [grid] [X]</p> <p>Επιλ. τον Τύπο του αρχ. για εξαγ.:</p> <p>Αρχείο Text (.TXT) ▼</p> <p>Εξαγωγή επιλεγμ. σημείων σε αρχείο κειμένου</p> <ul style="list-style-type: none"> <input type="checkbox"/> Επιλ. σημείων Καθαρισμ. σημείων Επιλ. σημείων ελέγχου Επιλ. σημ. non control Επιλ. ανά επίπεδο... Επιλ από απόσταση... Επιλ από περιγρ... Επιλ. από κωδ. αντικειμ.... Λίστα επιλ. σημείων...
<p>Εξαγ. ? ★ [grid] [X]</p> <p> Παρακαλώ ορίστε διαχωρ. και μονάδα για το αρχείο που εξαγ. σε:</p> <p>Οριοθέτες</p> <p><input type="radio"/> Κενό <input checked="" type="radio"/> Κόμμα <input type="radio"/> Καρτ.</p> <p><input type="radio"/> Άλλο [input]</p> <p>Συντεταγμ.</p> <p><input checked="" type="radio"/> Επίγει</p> <p><input type="radio"/> Γεωδαπικό(DMS)</p> <p><input type="radio"/> Γεωδαπικό(Δεκαδικό)</p> <p>Μονάδες</p> <p>Εξαγ. συντεταγμ ως:</p> <p>Μέτρα</p> <p><input type="checkbox"/> Κεφαλίδες στην πρ. γραμμ</p> <p>< Πίσω Επόμε.></p>	<p>Εξαγ. ? ★ [grid] [X]</p> <p><input type="radio"/> Όνομα, N, Easting, Υψόμε., Περιγρ., Αντ. & χαρ./κό</p> <p><input checked="" type="radio"/> Όνομα, Easting, N, Υψόμε., Περιγρ., Αντ. & χαρ./κό</p> <p><input checked="" type="radio"/> Όνομα, φ, λ, Ύψος, Περιγρ., Αντ. & χαρ./κό</p> <p><input type="radio"/> Όνομα, λ, φ, Ύψος, Περιγρ., Αντ. & χαρ./κό</p> <p><input checked="" type="checkbox"/> Περιγραφή</p> <p><input checked="" type="checkbox"/> Αντικειμ & χαρακτ/κό</p> <p>< Πίσω Εξαγ.</p>

Αποθ. ως	Τέλος GNSS μέτ
<p>Τύπος: Αρχεία κειμ. (*.TXT)</p> <p>\Survey Pro Jobs\</p> <p>Όνομα: 24-11-17</p> <ul style="list-style-type: none">check.txtcheck2.txtmitsiou2.txt	<p>Τέλος της τρέχουσας μέτρησης;</p> <p>Θα πραγμ/θεί το ακόλουθο:</p> <ul style="list-style-type: none">- Η ρύθμ. RTK Rover θα είναι άκυρη.- Η Βάση RTK Base θα καθαρ.- Ο δέκτης θα απενεργοποιηθεί. <p>Μεταβ "Εκκιν Τοπογρ" για να ξεκιν. μια εργασ. GNSS.</p> <p>Τέλος Άκυρο</p>