

SITWORKS SETUP -pikaohje

Sovelluksen asentaminen

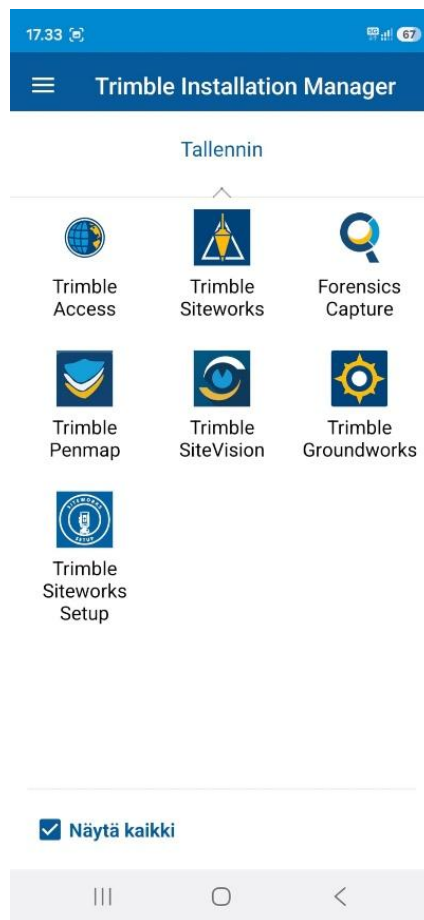
Lataa ja asenna Trimble Installation Manager osoitteesta:

www.install.trimble.com

Huom! valitse ladattavaksi

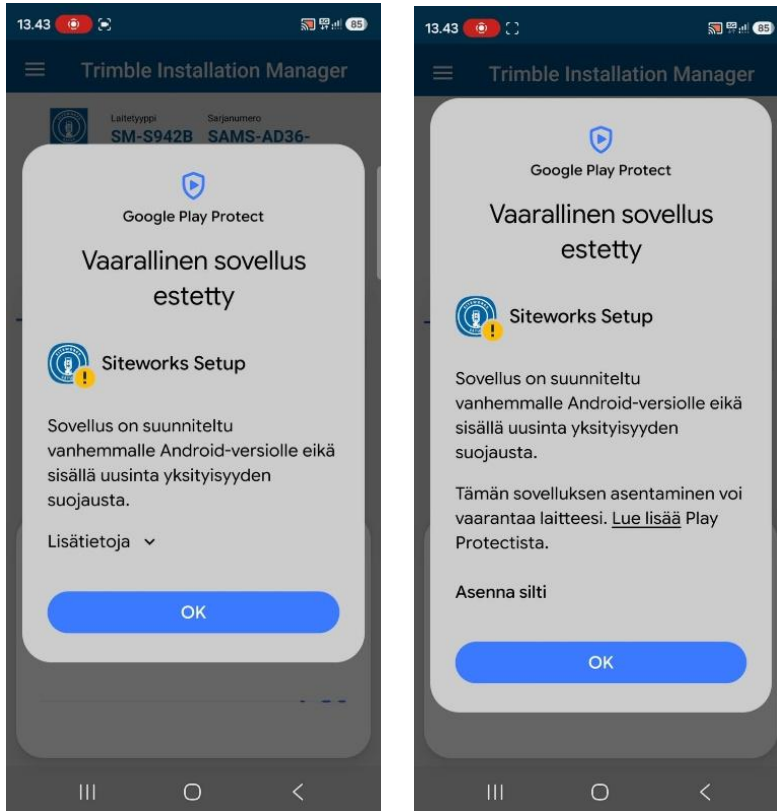
TIM for Android

Avaa Trimble Installation manager sovellus ja asenna sieltä Trimble Siteworks Setup



Asennusvaiheessa Android saattaa varoittaa vaarallisesta sovelluksesta.

Napauta: Lisätietoja -> Asenna silti



Kiintopisteiden formaatti

Takymetrin orientointia varten laitteeseen tuotavien pisteiden täytyy olla .csv-muodossa.

CSV muodon määrittely:

Koodaus: UTF-8

Ei otsikkoriviä

Tietojen järjestys:

Pisteen tunnus; Pohjoinen; Itä; Korkeus; Pistekoodi

Desimaalierotin: , (pilkku)

Luetteloerotin: ; (puolipiste)

Eli esim.:

kp1;6687009,745;25498158,125;25,123;kiintopiste

Vaihtoehtoisesti voi käyttää erottimissa amerikkalaista tyyliä, eli

Desimaalierotin . (piste)

Luetteloerotin , (pilkku)

Eli esim.:

kp2,6687056.745,25498196.125,25.123,kiintopiste

Ohjelman käyttö:

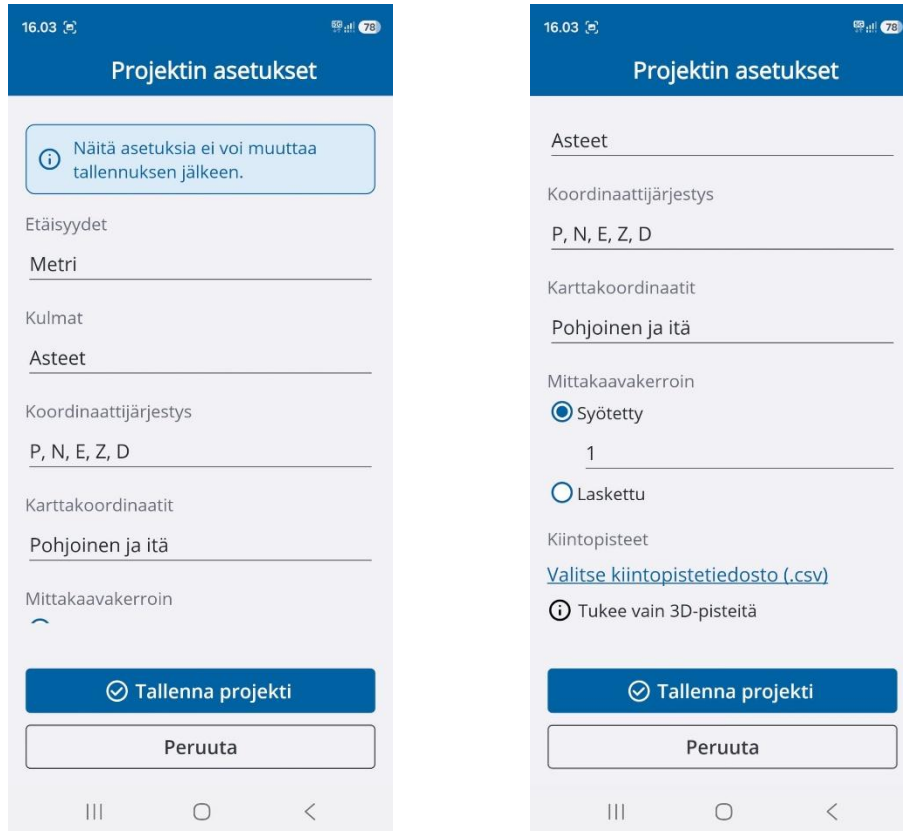
Napauta *Luo uusi projekti*

Anna projektille nimi ja napauta *Määritä projekti*.

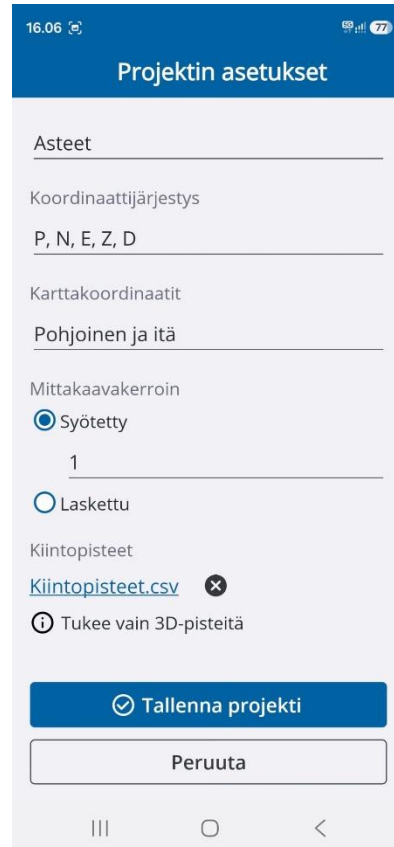
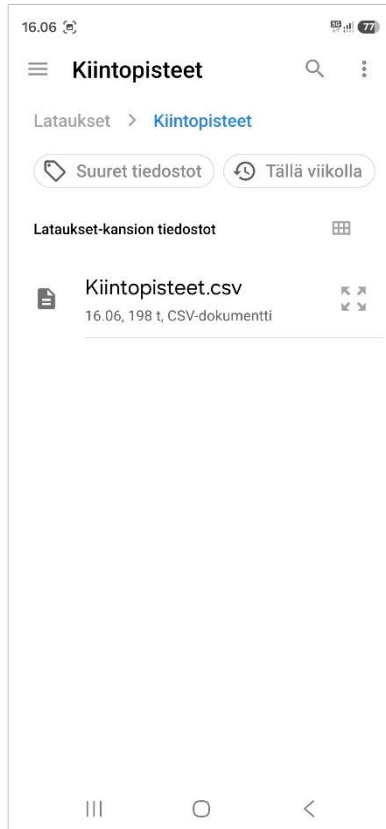


Projektin asetuksina voi käyttää oletusasetuksia.

Klikkaamalla *Valitse kiintopistetiedosto (.csv)* päästään valitsemaan pistetiedosto laitteen muistista tai USB-tikulta.

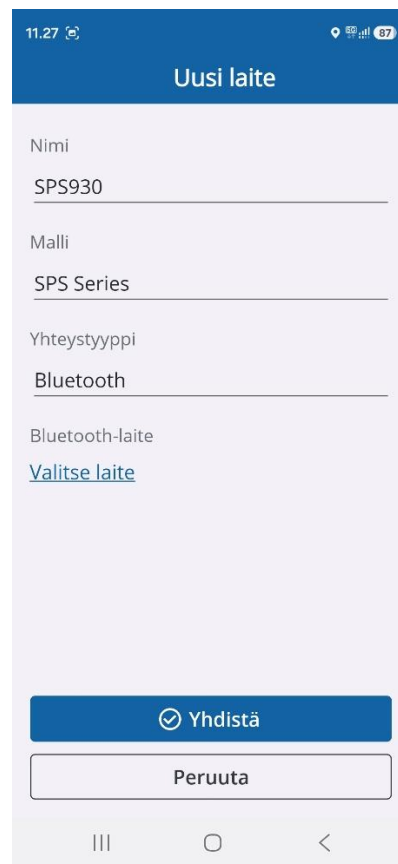


Kun olet valinnut kiintopistetiedoston, napauta *Tallenna projekti*.

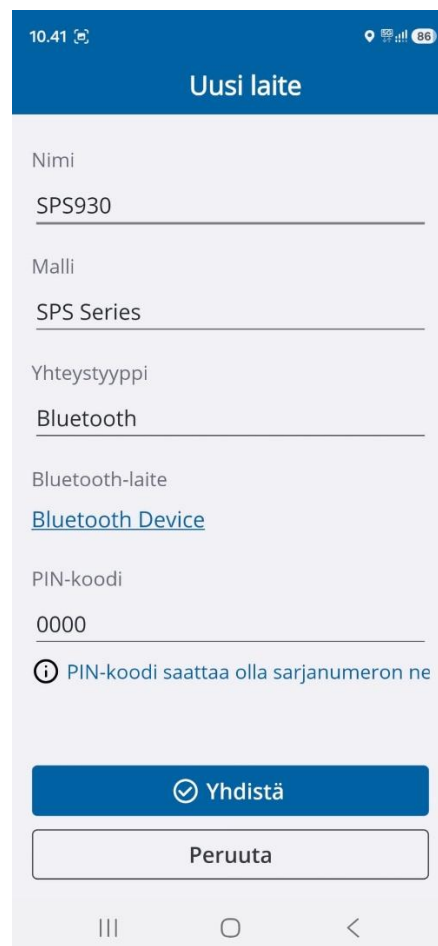


Kun olet luonut projektin, lisää uusi takymetri klikkaamalla *Luo uusi laite*.

Nimetään laite ja napauta *Valitse laite*.



Valitse laite Bluetooth-laitteiden luettelosta ja napauta *Yhdistä*.



Suorita takymetrin tasaus ja asete korjaukset.

Valitse *Sääkorjaus: Laskettu*.

Aseta *Lue ilmanpaine takymetristä*

Syötä lämpötila, laite laskee PPM (parts per million) korjauksen ilmanpaineen ja lämpötilan perusteella.

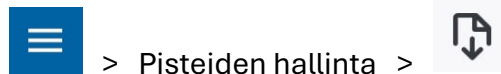
Napauta *Tallenna*



Valitse Uusi orientointi



Jos kiintopisteitä ei ole projektin luonnin yhteydessä tuotu, voidaan ne vielä tässä vaiheessa tuoda klikkaamalla



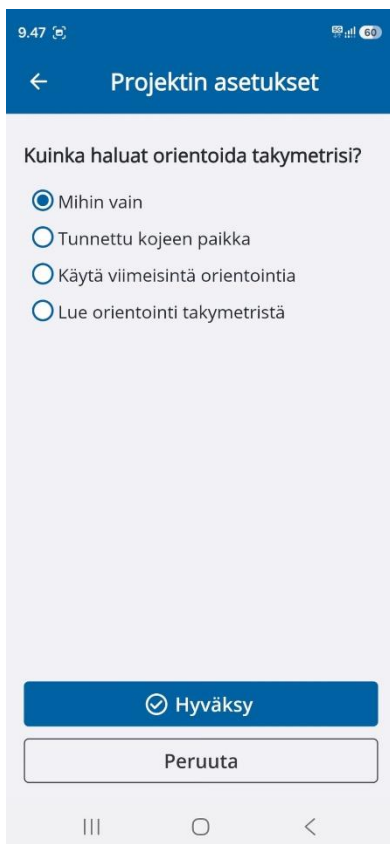
Valitaan haluttu orientointitapa:

Mihin vain = Vapaa asemapiste. Normaali orientointi mittamalla kiintopisteisiin.

Tunnettu kojeen paikka = Orientointi kiintopisteen päälle.

Käytä viimeisintä orientointia = Viimeisin orientointi Android-laitteen muistista. (Valinta ei ole näkyvässä ensimmäisellä kerralla)

Lue orientointi takymetristä = Viimeisin orientointi takymetrin muistista.



9.47

Projektin asetukset

Kuinka haluat orientoida takymetrisi?

Mihin vain

Tunnettu kojeen paikka

Käytä viimeisintä orientointia

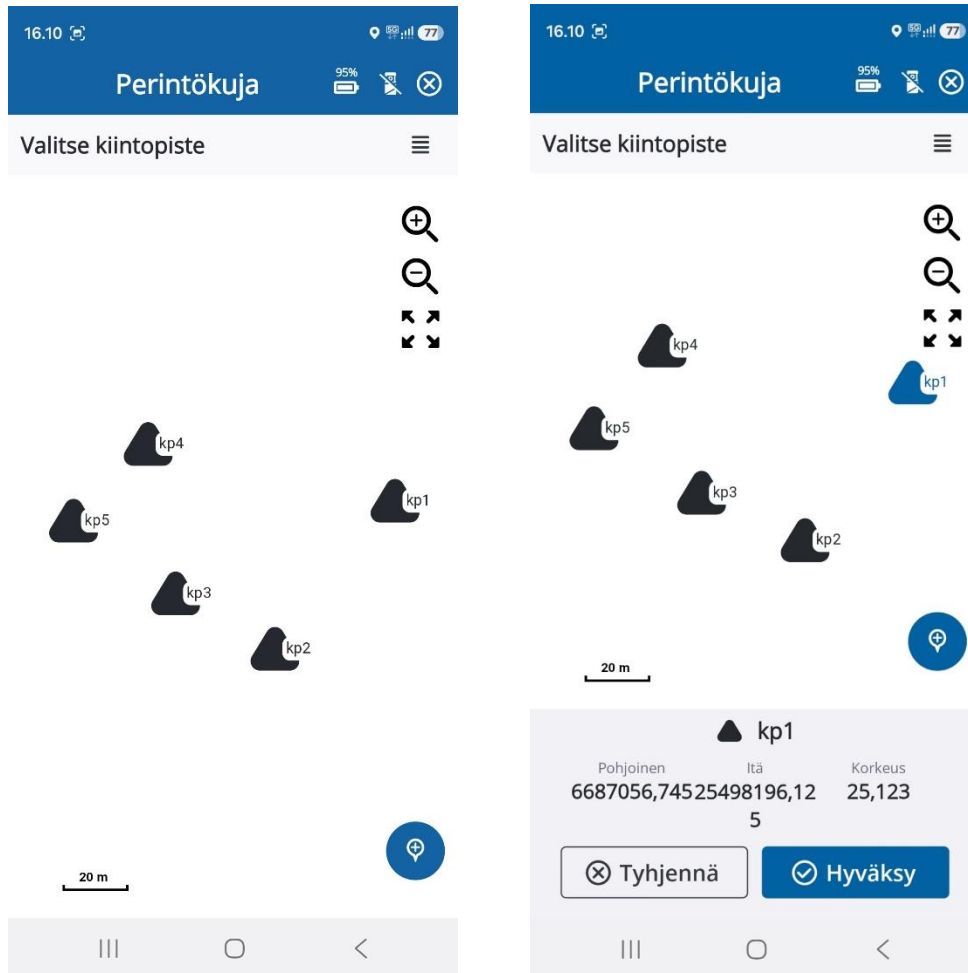
Lue orientointi takymetristä

Hyväksy

Peruuta

Esimerkki *Mihin vain* -orientoinnista

Valitaan kiintopiste kartalta > *Hyväksy*



Pisteitä voidaan myös tässä vaiheessa syöttää manuaalisesti klikkaamalla

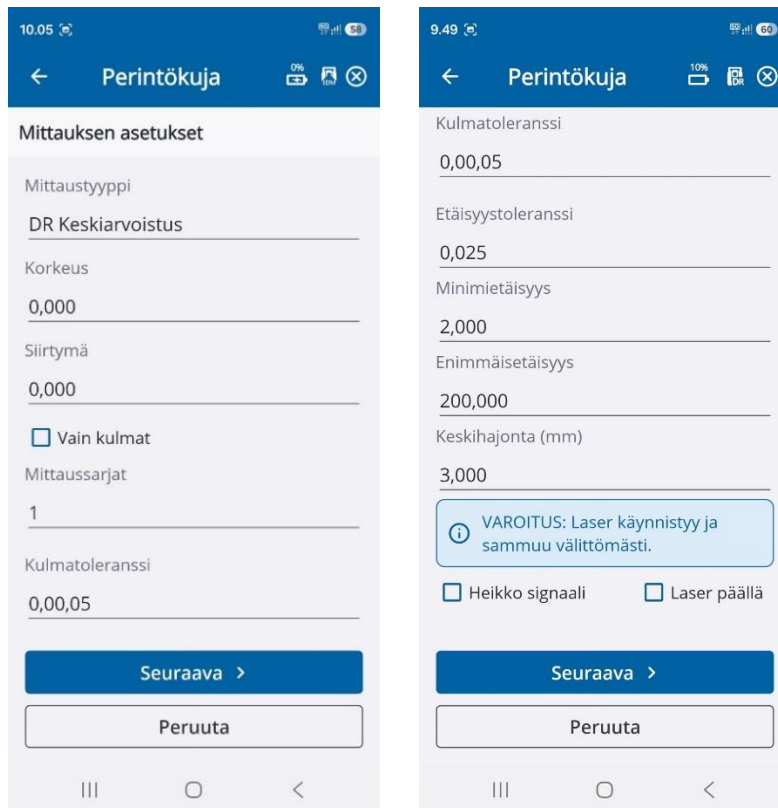


Valitse mittaustyyppi. Tarratähyksiin mitattaessa käytetään ”DR” tai ”DR Keskiarvoistus”.

Orientointivirheen pienentämiseksi on suositeltavaa käyttää keskiarvoistus-mittaustyypppejä. Tällöin asettamalla

Mittaussarjat: 1

saadaan havainto kummallakin kojeasennolla kustakin kiintopisteestä.



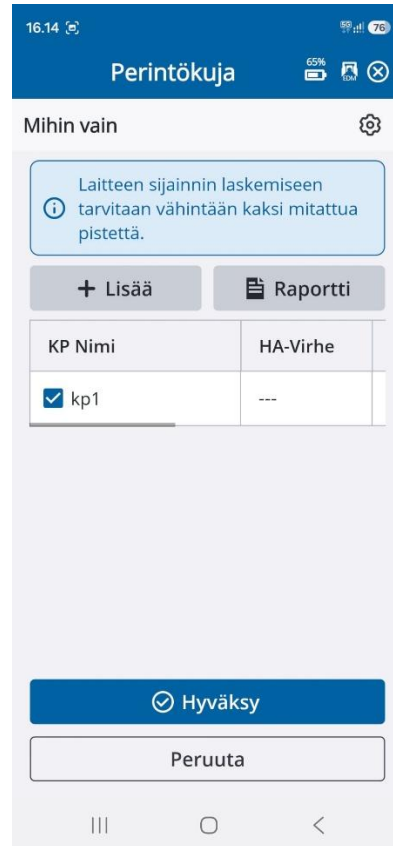
The image shows two screenshots of the Geotrim mobile application. The left screenshot, titled 'Perintökuja', shows the 'Mittauksen asetukset' (Measurement settings) screen. The time is 10:05. The settings are: Mittaustyyppi: DR Keskiarvoistus; Korkeus: 0,000; Siirtymä: 0,000; Vain kulmat: ; Mittaussarjat: 1; Kulmatoleranssi: 0,00,05. The right screenshot, also titled 'Perintökuja', shows the 'Kulmatoleranssi' (Corner tolerance) screen. The time is 9:49. The settings are: Kulmatoleranssi: 0,00,05; Etäisyystoleranssi: 0,025; Minimietäisyys: 2,000; Enimmäisetäisyys: 200,000; Keskihajonta (mm): 3,000. A warning message is displayed: 'VAROITUS: Laser käynnistyy ja sammuu välittömästi.' Below the warning are two checkboxes: 'Heikko signaali' and 'Laser päällä'. Both screenshots have a blue 'Seuraava >' button and a white 'Peruuta' button at the bottom.

Jätä seuraavat täpät tyhjiksi:

Vain kulmat = laskentaan käytetään vain kulmahavaintoja, ei etäisyysmittausta.

Heikko signaali = Voidaan käyttää huonosti heijastavaan pintaan mitattaessa, jos mittaus ei muuten onnistu.

Tehdään lisää mittauksia painamalla + *Lisää*.



Käytä orientoinnissa vähintään kolmea pistettä. Orientointi on teknisesti mahdollista suorittaa kahdellakin pistellä mutta tällöin virhearviointi on puutteellista.

Tarkasta että mittauksesi ovat työsi vaatimien toleranssien puitteissa ja napauta *Hyväksy*.

16.42

Perintökuja

Mihin vain

Orientointivirhe on toleranssissa.
HA: 0°00'04" HD: 0,002 Delta Z:
0,001

+ Lisää Raportti

KP Nimi	HA-Virhe
<input checked="" type="checkbox"/> kp5	0°00'07"
<input checked="" type="checkbox"/> kp2	-0°00'01"
<input checked="" type="checkbox"/> kp1	RefPt

Hyväksy

Peruuta

16.42

Perintökuja

Mihin vain

Orientointivirhe on toleranssissa.
HA: 0°00'04" HD: 0,002 Delta Z:
0,001

+ Lisää Raportti

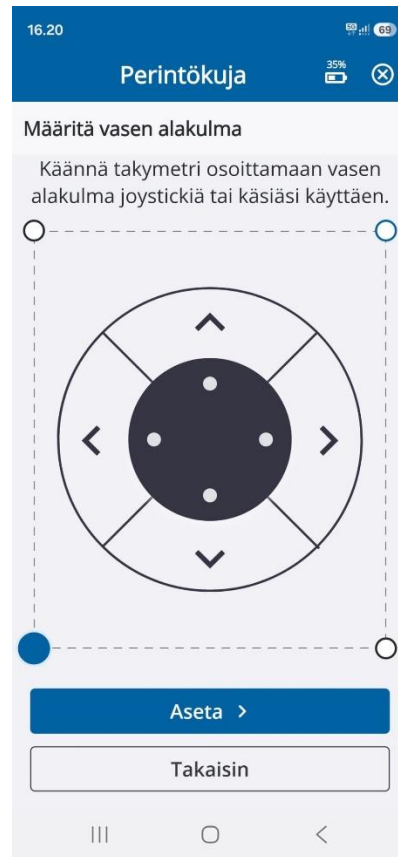
HD-Virhe	VD-Virhe	Delta P
<input checked="" type="checkbox"/> 0,003	<input checked="" type="checkbox"/> -0,002	0,002
<input checked="" type="checkbox"/> 0,001	<input checked="" type="checkbox"/> 0,001	-0,001
<input checked="" type="checkbox"/> 0,001	<input checked="" type="checkbox"/> 0,001	-0,000

Hyväksy

Peruuta


Määritä hakuikkuna, jonka alueelta takymetri etsii koneesi prisman.

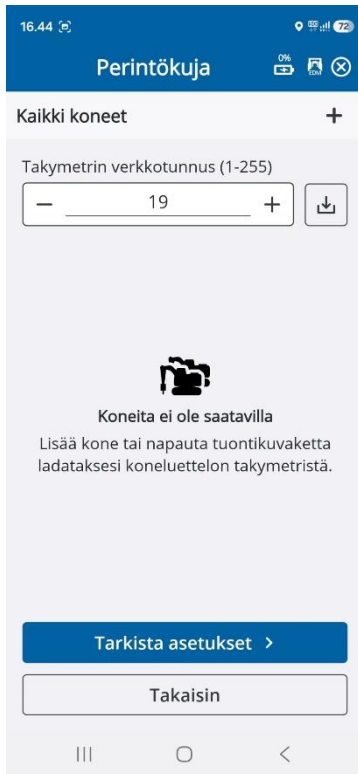
Esim. Naputa vasemman alalaidan palluraa. Napauta *seuraava*. Tähtää takymetri koneesi prismaan nähden alavasemmalle. Napauta *Aseta*. Tähtää takymetrin prismaan nähden ylävasemmalle. Napauta *Aseta* ja sitten *Tallenna*.



Havainnollistava kuva:



Lisää kone napauttamalla  -ikonista ja aseta koneen käyttämä radiokanava sekä takymetrin verkkotunnus. Napauta *Tarkista asetukset*.



Napauta *Lähetä takymetriin*. Sovellus katkaisee yhteytensä takymetriin ja takymetri siirtyy koneohjaustilaan.

