Министерство образования и науки Российской Федерации ГОУ ВПО «НИЖЕГОРОДСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ АРХИТЕКТУРНО-СТРОИТЕЛЬНЫЙ УНИВЕРСИТЕТ» (ННГАСУ)

Кафедра геоинформатики и кадастра

УСТРОЙСТВО ЭЛЕКТРОННОГО ТАХЕОМЕТРА SOKKIA SET 610 и РАБОТА С НИМ

(методические указания для студентов направлений 120100 – Геодезия и дистанционное зондирование и 120700 - Землеустройство и кадастры)

Нижний Новгород, 2010

УДК 528.4

Устройство электронного тахеометра SOKKIA SET 610 и работа с ним (методические указания для студентов направлений 120100 – Геодезия и дистанционное зондирование и 120700 - Землеустройство и кадастры). – Н.Новгород: ННГАСУ, 2010 - 40 стр.

Работа соответствует программе дисциплине «Геодезия», входящей в учебный план обучения по направлениям 120100 – Геодезия и дистанционное зондирование и 120700 - Землеустройство и кадастры, и содержит основные рекомендации по работе с распространенным типом электронных теодолитов – тахеометров SOKKIA SET 610. Рекомендации будут полезны студентам других образовательных направлений и специалистам производства.

> Составители: Никольский Е.К., Гавриков Д. П. Коротин А. С.,

© Нижегородский государственный архитектурно-строительный университет, 2010

Авторские права защищены системой интеллектуальной собственности государственного высшего учебного заведения Российской Федерации

СОДЕРЖАНИЕ

			стр.
	Введ	цение	4
1	Устр	оойство тахеометра SOKKIA SET 610	6
	1.1	Части электронного тахеометра	6
	1.2	Панель управления	8
2	Уста	новки и их изменения	10
	2.1	Установки дальномера	10
	2.2	Параметры (конфигурации) прибора	14
3	Рабс	ота с памятью прибора	23
4	При	ведение в рабочее положение	25
	4.1	Центрирование	25
	4.2	Горизонтирование	25
	4.3	Горизонтирование при помощи экрана	26
5	Изм	ерения при создании съемочного обоснования	28
	5.1	Измерение горизонтального угла при создании съемочного обоснования	28
	5.2	Измерение расстояний при создании съемочного обоснования	32
6		Электронная тахеометрическая съемка	35
	Спис	сок литературы	39

введение

произошли существенные изменения 3a последние годы В техническом обеспечении геодезического производства, что связано с изменением электронной аппаратной и программной базы. На смену привычным оптическим теодолитам – тахеометрам пришли, так называемые, электронные тахеометры. Следует заметить, что к классу тахеометров относится широкий круг современных теодолитов, имеющих вертикальные круги, но особенностью электронных тахеометров является наличие встроенного светодальномера, электронных отсчетных устройств и микропроцессоров. Внедрение электронных тахеометров повлекло за собой автоматизацию камеральных работ, появление специализированного программного обеспечения, наиболее популярным из которого является комплекс КРЕДО. Однако, новые технологии выполнения геодезических работ не исключают знания базовых понятий геодезии и традиционных приборов. Теоретической базой всех геодезических действий является теория погрешностей измерений. Работник, не владеющий знаниями теории измерений, не знающий свойства погрешностей измерений, не представляющий методы оценки точности, правила вычислительной обработки приближенных чисел, не может считаться специалистом. В основе конструкций всех геодезических приборов лежит их механическая часть, которая сохранилась и в электронных теодолитах (наличие лимба, алидады, закрепительных и наводящих винтов, систем центрирования, горизонтирования, визирования и т. д.). Старые методы геодезических измерений, в частности – метод полярных координат, тригонометрическое и геометрическое нивелирование, не утратили своего значения, а, наоборот, получили новую жизнь. Работа с электронными тахеометрами без знания теории и сущности измерительного процесса может сопровождаться иллюзией абсолютной непогрешимости результатов. Это крайне опасно, т.к. приводит к браку в работе.

На основе применения современных приборов упрощаются методы обработки результатов измерений (как бы скрывается детализация процессов), появляются новые технологии переноса проектов на местность и контроля геометрии объектов при строительных работах. Основой же всего являются базовые курсы геодезии, нашедшие отражение в книгах [1],

[2], [3] и др. Одна из особенностей освоения современных средств измерения состоит в наличии подробных инструкций по работе с приборами, которые составлены фирмами – изготовителями, одна из которых представлена в списке рекомендуемой литературы [4]. Учитывая, что бакалавр землеустройства или геодезии может использовать на производстве различные электронные тахеометры и должен уметь оперативно переключаться от работы с одним из них к работе с другим, считаем, методические рекомендации будут полезны что ЭТИ В производственной деятельности наших выпускников. Для удобства поиска оформление информации приведено новое форме страниц по методических указаний.



- ввода/вывода 5 Разъем данных
- 6 Подъемный винт

3

1.

7 Основание трегера

- кольцо
- 10 Окуляр зрительной трубы
- кольцо оптического центрира
- 12 Крышка сетки нитей оптического центрира
- 13 Окуляр оптического центрира
- Защелка трегера 14



УСТРОЙСТВО ТАХЕОМЕТРА SOKKIA SET610 Части электронного тахеометра



Рис.2

- 15 Паз для установки буссоли
- 16 Наводящий винт вертикального круга
- 17 Закрепительный винт вертикального круга
- 18 Наводящий винт горизонтального круга
- 19 Закрепительный винт горизонтального круга
- 20 Объектив
- 21 Цилиндрический уровень
- 22 Юстировочные винты цилиндрического уровня
- 23 Панель



УСТРОЙСТВО ТАХЕОМЕТРА SOKKIA SET 610.

Части электронного тахеометра







УСТРОЙСТВО ТАХЕОМЕТРА ЅОККІА ЅЕТ610 Панель управления

Действия	Результаты действий			
FUNC	Переключение страниц экранов режима измерений (когда размещено более 4 программных клавиш)			
• Ввод букв/цифр				
F1 ,, F 4	Ввод буквы или цифры, соответствующей программной клавише			
FUNC	(кратковременное удержание) Возврат на предыдущую страницу			
	(продолжительное удержание) Возврат н предыдущие страницы программных клавиш			
BS	Удаление символа слева			
SFT	Переключение между цифрами и буквами			
ESC •	Отмена введенных данных			
Ţ	Выбор данных / подтверждение введенных данных			
•	Перемещение вправо/влево. Выбор других функций			



2. Установки и их изменения

2.1. Установки дальномера

Действия		Изображение на дисплее		Достигнутый результат
	F4	Дальномер Режим : Гочн Мног Отраж-ль :Призма ПП :-30 ▼		Отображение первой страницы меню параметров дальномера.
	€ ⊘		<Точн_Мног>	Включение функции измерения: точные многократные измерения.
↑ •⊗• •	← ⊘	<Режим> (режим измерения расстояния)	<Точн_Уср>	Включение функции измерения: точные усредненные измерения (количество измерений от 1 до 9).
	←⊘→		<Точн_Однокр>	Включение функции измерения: точные однократные измерения.



УСТАНОВКИ И ИХ ИЗМЕНЕНИЯ

Действия		Изображение на дисплее		Достигнутый результат
ţ	←⊘ →		<Призма>	Включение функции отсчитывания расстояния по призменным отражателям.
•	←⊗ →	(отражатель)	<Пленка>	Включение функции отсчитывания расстояния по специальной отражающей пленке.
↑ •⊘• ↓	←⊘→	<ПП> (постоянная призмы)	<-30>	Включение функции автоматического ввода поправки за постоянную призмы (численно находится в пределах от -90 до 90).
	 ▲ ▲ ▲ 	Дальномер ± Темп. : 15 °С Давл. : 1011гПа ppm : 1		Отображение второй страницы меню параметров дальномера.

2;2.1 УСТАНОВКИ И ИХ ИЗМЕНЕНИЯ Установки дальномера

Действия		Изображение на дисплее		Достигнутый результат
↑ •⊗• ↓	←⊘→	<Темп> (температура)	<15>	Введение температуры воздуха на момент измерения для расчета атмосферной поправки (численно находится в пределах от -30°С до 60°С).
	←⊗→	<Давл.> (давление)	<1011>	Введение давления воздуха на момент измерения для расчета атмосферной поправки (может быть введено в [гПа] или в [мм рт.ст.]).
↑	←⊗ →	<ppm></ppm> (атмосферная поправка)	<1>	По результатам вве- денных ранее темпе- ратуры и давления, автоматически рас- считывается атмосферная поправка.
Если есть надобность Г		Дальномер Темп. : 15° Давл. :1013 ppm : С	⊄ ΓΠa	Обнуление ppm (изменение значений температуры на 15°С и давления на 1013 гПа)





Действия		Изображение на дисплее		Достигнутый результат
	F4	Конфигурация Истеннаблюдения Параметры прибора Константы прибора Параметры связи Единицы		Отображение первой страницы режима конфигурации.
		Расст. Компенс. Коллим. Коллим. Са (Г,В) Да Коллим. Да Каручн. Нет ВК вручн. Нет Отсчет ВУ Зенит ▼		Отображение первой страницы меню <Усл-я наблюдения>
	←⊘→	← ♥ ← ♥ ← ♥ ← ♥ ← ♥ ← ♥	<s(нак_р)></s(нак_р)>	Вывод на дисплей, при измерении, значения наклонного расстояния.
↑ •⊘• ↓			<d(гор_п)></d(гор_п)>	Вывод на дисплей, при измерении, значения горизонтального проложения.
		<һ(прев)>	Вывод на дисплей, при измерении, значения превышения.	
\mathcal{L}	2:2.2	УСТАНОН Парамет	ЗКИ И ИХ ИЗМЕ ры (конфигура	НЕНИЯ ции) прибора

2.2. Параметры (конфигурации) прибора

Действия		Изображение на дисплее		Достигнутый результат	
↑ • •	◆	<Компенс.> (компенсация углов наклона)	<Да (Г,В)>	Включение функции автоматической компенсации углов вер- тикального и гори- зонтального кругов.	
	◆		<Компенс.> (компенсация углов наклона) <	<Да (В)>	Включение функции автоматической компенсации углов верти- кального круга.
	€⊗→		<Нет>	Отключение функ- ции автоматической компенсации	
↑ •⊘• ↓	←⊙→ <Кол	<Коллим.>	<Да>	Включение функции автоматического ввод коллимационной поправки.	
	← ⊘	(поправка за коллимацию)	<Нет>	Отключение функ- ции автоматического ввода коллимационной поправки.	
$\left[2\right]$	2;2.2	УСТАНОВ Параметр	КИ И ИХ ИЗМЕ ры (конфигура	НЕНИЯ ции) прибора	

Действия		Изображение на дисплее		Достигнутый результат
•	◆	<КЗ и рефр> (поправка за кривизну Земли и рефракцию)	< Нет >	Отключение функ- ции автоматического ввода поправки за кривизну Земли и рефракцию.
	€⊗→		< K=0,142 >	Включение функ- ции
	◆ ⊗		< K=0,20 >	автоматического ввода данного поправочного коэффициента.
↑	← ⊗	< ВК вручн.> (индексация	<Да>	Включение функ- ции ручной индексации вертикального круга.
₩	←⊘→	вертикального круга вручную)	<Нет>	Отключение функ- ции ручной индексации вертикального круга.



УСТАНОВКИ И ИХ ИЗМЕНЕНИЯ

Параметры (конфигурации) прибора



Действия	Изображени	Изображение на дисплее	
↑ • ⊗ • ↓	Коорд. :Х-Ү-Н ★ Угл. разр :1"		Отображение второй страницы меню <Усл-я наблюдения>
	<Коорд.> (формат	<x h="" y="" –=""></x>	Включение данной последовательност и вывода
¥ ↔ ⇒	координат)	<y -="" h="" x=""></y>	координат на экран
ESC	Конфигурация Усл-я наблю, Параметры п Константы при Параметры се Единицы	дения рибора ибора вязи ¥	Возврат на страницу режима конфигурации.
	Откл. пит- Ярк. сетки Контраст Продолжени Аттенюатор	я: <mark>30 мин</mark> : 3 : 10 не: Выкл : Зафикс.	Отображение стра- ницы меню < Пара- метры прибора>



Действия		Изображение на дисплее		Достигнутый результат
	← ⊘		<5 мин>	
	← ⊗		<10 мин>	Питание тахео- метра автомати- чески отключается, если инструмент не используется в те- чение выбранного периода времени.
•	← ⊘ →	<uткл. пит-я=""></uткл.> (автоматическое отключение питания)	<15 мин>	
·	◆ ⊘		<30 мин>	
	←⊘ →		<Нет>	
← .	€	< Ярк. сетки> (Уровень подсветки сетки нитей)	<3>	Изменение яркости подсветкисетки нитей тахеометра (численно находится в пределах от 0 до 5).
↑ . ⇒	←⊗ →	<Контраст> (контрастность отображения символов на дисплее)	<10>	Изменение контрастности дисплея (численно находится в пределах от 1 до 15).
УСТАНОВКИ И ИХ ИЗМЕНЕНИЯ Параметры (конфигурации) прибора				

Действия		Изображение на дисплее		Достигнутый результат
↑	← ⊗́- →		<Выкл>	Если при отклю- чении питания данная функция была включена, то при дальнейшем включении
•	←⊘ →	<продолжение> питания продол: «Вкл> последн нице реж этом все сохран	питания работа продолжится с последней стра- нице режима при этом все данные сохраняются.	
	← ⊗→	<attom03tod></attom03tod>	<Зафикс.>	Включение данной функции¹.
	←⊘ →		<Освоб.>	Отключение данной функции².
ESC		Конфигурация Усл-я наблюден Параметры приб Константы приб Параметры связи Единицы	ия ора ора ∓	Возврат на страницу режима конфигурации.

¹ Интенсивность отраженного сигнала автоматически регулируется в зависимости от расстояния между инструментом и целью и в зависимости от условий окружающей среды. Это значение эффективно использовать в тех случаях, когда положение цели меняется во время непрерывных измерений.

² Уровень отраженного сигнала фиксируется на весь период непрерывных измерений.



УСТАНОВКИ И ИХ ИЗМЕНЕНИЯ

Параметры (конфигурации) прибора

Действия		Изображение на дисплее		Достигнутый результат
	↑ •⊘•	Конфигурация Усл-я наблюде Параметры при Константы при Параметры свя Единицы	ния бора бора ізи	Выбор пункта <Единицы> в меню конфигураций
~		Темп. Давл. Угол Расст.	:°С :гПа :градусы :метры	Отображение стра- ницы меню < Единицы>
	← ⊗ →	<Темп.>	<°C>	Значение темпера- туры в Градусах Цельсия.
.♥.	← . ◇·→	(температура)	<°F>	Значение темпера- туры в Градусах Фаренгейта.
	← ⊗→		<rпа></rпа>	Значение давления в гектопаскалях.
•	← ⊘→	- <Давл.> (давление)	<мм.рт.ст.>	Значение давления в миллиметрах ртутного столба.
↑ •⊘•	← ⊘ →	<Угол> (углы)	<градусы>	Значения угловых измерений в градусах.
↑	← ⊗→	<Расст.> (расстояния)	<метры>	Значения линейных измерений в метрах.





УСТАНОВКИ И ИХ ИЗМЕНЕНИЯ

Параметры (конфигурации) прибора

Действия	Изображение на дисплее	Достигнутый результат
EISC •	Конфигурация Усл-я наблюдения Параметры прибора Константы прибора Параметры связи Единицы ¥	Возврат на страницу режима конфигурации.
ESC •	SET 610RK SOKKIA S/N XXXXXXX Bep. XXX-XX-XX XXX-XX-XX XXX-XX Файл JOB1 ГГАМ ИЗМЕР ГГАМ	Выход на главную страницу меню тахеометра.
		Выключение тахеометра.

3. Работа с памятью прибора



Действия	Изображение на дисплее	Достигнутый результат
~	Файл работы Выбор файла Имя файла Удаление файла Экспорт данных Параметры связи	Отображение на дисплее меню работы с файлами.
ESC •	SET 610RK SOKKIA S/N XXXXXX Bep. XXX - XX - XX XXX - XX - XX Файл J OB1 ИЗМЕР ПАМ КОНФ	Выход на главную страницу меню тахеометра.



Приведение в рабочее положение 4.1. Центрирование

1)Установить штатив над точкой центрирования.

2)Закрепить теодолит на головке штатива становым винтом.

3) При помощи фокусирующего кольца оптического центрира (2) добиться четкого изображения сетки нитей (рис.4).

4) При помощи диоптрийного кольца оптического центрира (1) добиться четкого изображения точки над которой производится центрирование.

5) Путем вращения подъемных винтов тахеометр совместить перекрестье оптического центрира с изображением центра знак (точки местности).

4.2. Горизонтирование

1) Изменяя длины ножек штатива привести пузырек круглого уровня в «нуль-пункт».

 Вращая два подъемных винта привести пузырек цилиндрического «нуль-пункт». Повернуть уровня В 90° И вращая третий алидаду на винт (рис.5) подъемный привести отклонившейся пузырек вновь в «нульпункт». Повернуть алидаду еще раз на 90°, если пузырек отклонился, то все вышеперечисленные действия повторить до того положения, при котором при повороте алидады пузырек уровня не будет отклоняться от «нульпункта» больше чем на 2 деления.



Рис.5.

4.1;4.2

ПРИВЕДЕНИЕ В РАБОЧЕЕ ПОЛОЖЕНИЕ

Центрирование. Горизонтирование.



Рис.4.

4.3. Горизонтирование при помощи экрана

Для удобства, контроля и повышения точности горизонтирования можно произвести приведение вертикальной ось вращения тахеометра в отвесное положение при помощи электронного уровня, выведенного на дисплей.

Действия	Изображение на дисплее	Достигнутый результат
	SET 610RK SOKKIЛ S/N XXXXXX Bep. XXX - XX - XX XXX - XX - XX Файл J OB1 ИЗМЕР ПАМ КОНФ	Включение питания
F1	Измерения ПП - 30 ppm 5 S Z 83°20'11" <u>1</u> ГУп 120°15'03" Р1 МЕНЮ НАКЛ Уст.ГУ ДЛН	Переход в режим измерений
F2	Наклон X -1'40" Y 2'20"	Функция [НАКЛ]. Выведение на дисплей вида круглого элек- тронного уровня. С указанием угла наклона вер- тикальной оси та- хеометра в двух плоскостях.
4;4.3	ПРИВЕДЕНИЕ В РАБОЧ Горизонтирование при	ЕЕ ПОЛОЖЕНИЕ помощи экрана

Действия	Изображение на дисплее	Достигнутый результат
Вращая подъемные винты привести пузырек электронного уровня в «нуль- пункт».	Наклон X -0'01" Y 0'02" Y	Пузырек уровня в «нуль-пункте». Погрешность резуль- тата приведения вертикальной оси тахеометра в отвесное положение 1"-2".
ESC	Измерения ПП - 30 ppm 5 Z 83°21'01" <u>1</u> ГУп 120°15'03" Р1 МЕНЮ НАКЛ Уст.ГУ ДЛН	Вход в режим измерения.
4:4.	:4.3 ПРИВЕДЕНИЕ В РАБОЧЕЕ ПОЛОЖЕНИЕ Горизонтирование при помощи экрана	

5. Измерения при создании съемочного обоснования

При создании съемочного обоснования необходимо измерять горизонтальные углы и определять горизонтальные проложения. горизонтальные углы измеряются полным приемом, т.е. при положении вертикального круга теодолита слева и справа. Так как теодолит будет установлен на каждой точке съемочного обоснования, то все линия будет измерена дважды (в прямом и обратном направлении). Для автоматизации вычислительных работ используется функция памяти теодолита.

Исполнитель должен визуально контролировать качество измерений на каждой станции путем сравнения результатов двойных измерений.

Перед началом измерений необходимо привести прибор в рабочее положение (т.е. произвести его горизонтирование и центрирование). Для экономии заряда батарей все эти действия (кроме действия «горизонтирование при помощи экрана») производят при выключенном питании.

5.1. Измерение горизонтального угла при создании съемочного обоснования

Действия	Изображение на дисплее	Достигнутый результат
	Измерения ПП - 30 ppm 5 S Z 83°20'11" ГУп 23°30'22" РЛ МЕНЮ НАКЛ Уст.ГУ ДЛН	Включение тахеометра.



ИЗМЕРЕНИЯ ПРИ СОЗДАНИИ СЪЕМОЧНОГО ОБОСНОВАНИЯ Измерение горизонтального угла при

создании съемочного обоснования

Действия	Изображение на дисплее	Достигнутый результат
	Меню Координаты Вынос в натуру Смещение Повторения Определение НР	Отображение меню параметров измерений.
~~	Повторения ГУпвт 0°00'00" Повт. 0 Уср. Набл. Т1 ОТМ ДА	Отображение меню функции повторения.
Короловичи На цель №1	Повторения ГУпвт 0°00'00" Повт. 0 Уср. Набл. Т1 ОТМ ДА	Прибор наведен на первую визирную цель.
F4	Повторения ГУпвт 0°00'00" Повт. 0 Уср. Набл. Т2 ОТМ ДА	Установка «нулевого» отсчета по направлению на первую визирную цель.
Короловичи На цель №2	Повторения ГУпвт 72°24'32" Повт. О Уср. Набл. Т2 ОТМ ДА	Прибор наведен на вторую визирную цель.



ИЗМЕРЕНИЯ ПРИ СОЗДАНИИ СЪЕМОЧНОГО ОБОСНОВАНИЯ Измерение горизонтального угла при создании съемочного обоснования





ИЗМЕРЕНИЯ ПРИ СОЗДАНИИ СЪЕМОЧНОГО ОБОСНОВАНИЯ Измерение горизонтального угла при

Лойстрия		Достигнутый
деиствия	пзооражение на дисплее	результат
		Вывод на экран
	Повторения	суммарного
	ГУпвт 144°49'06"	значения
E4	Повт. 2	измеренного угла
	Уср. <u>72</u> °24′33″	(ГУпвт.) и
	Набл. 11	среднего (Уср.) из
		двух
		полуприемов.
еяс сважды	Измерения ПП - 30 ppm 5 S 83°20'11" 1 ГУп 23°30'22" Р1 МЕНЮ НАКЛ Уст.ГУ ДЛН	Отображение первой страницы меню режима измерений.
		Выключение тахеометра.



Действия	Изображение на дисплее	Достигнутый результат
	Измерения ПП - 30 ppm 5 S Z 83°20'11" ГУп 23°30'22" Р1 МЕНЮ НАКЛ Уст.ГУ ДЛН	Отображение первой страницы меню режима измерений.
Карана Крала На цель №1	Измерения ПП - 30 ppm 5 S Z 83°20'11" Ц ГУп 23°30'22" Р1 МЕНЮ НАКЛ Уст.ГУ ДЛН	Прибор наведен на первую визирную цель.
FUNC	Измерения ПП - 30 ppm 5 S Z 83°20'11" ГУп 125°15'03" PACCT SDh УСТО КООРА	Переключение на вторую страницу режима измерения.
F2	Измерения ПП -30 ppm 0 s D h PACCT ∠SDh УСТО КООРД	Отображение первой страницы меню режима измерений.
5;5.2	ИЗМЕРЕНИЯ ПРИ СОЗДАНИИ СЪЕМОЧНОГО ОБОСНОВАНИЯ Измерение расстояний при создании съемочного обоснования	

Действия	Изображение на дисплее	Достигнутый результат
F1	Измерения ПП -30 ppm 0 s 52.450м 1 D 51.248м 1 h 8.699м Р1 РАССТ ISDH УСТ 0 КООРД	Вывод на дисплей измеренного расстояния, горизонтального проложения и превышения.
ESC O	Измерения ПП - 30 ppm 5 S Z 83°20'11" ГУп 125°15'03" Р2 PACCT SDh УСГО КООРА	Отображение второй страницы меню режима измерений.
Короловичи На цель №2	Измерения ПП - 30 ppm 5 S Z 83°20'11" <u>1</u> ГУп 80°23'18" Р2 РАССТ SDh УСТ 0 КООРД	Прибор наведен на вторую визирную цель.
F2	Измерения ПП -30 ppm 0 s D h PACCTSDh УСТО КООРД	Отображение первой страницы меню режима измерений.
F1	Измерения ПП -30 ppm 0 s 42.450м 1 D 41.248м 1 h 2.699м Р1 РАССТ SDh УСТ 0 КООРД	Вывод на дисплей измеренного расстояния, горизонтального проложения и превышения.



ИЗМЕРЕНИЯ ПРИ СОЗДАНИИ СЪЕМОЧНОГО ОБОСНОВАНИЯ Измерение расстояний при создании

съемочного обоснования

Действия	Изображение на дисплее	Достигнутый результат
Каждая линия изме	еряется дважды в прямом и обрат	ном направлении.
()		Выключение тахеометра.



ИЗМЕРЕНИЯ ПРИ СОЗДАНИИ СЪЕМОЧНОГО ОБОСНОВАНИЯ Измерение расстояний при создании съемочного обоснования

6. Электронная тахеометрическая съемка

Перед тем, как приступить к съемке необходимо тщательно привести прибор в рабочее положение (п.4), выполнить необходимые настройки параметров прибора (п.2) и выбрать, или создать файл, в котором будут сохраняться все измерения (п.3).

Действия	Изображение на дисплее	Достигнутый результат
	SET 610RK SOKKIЛ S/N XXXXXX Bep. XXX-XX-XX XXX-XX-XX Файл J OB1 ИЗМЕР ПАМ КОНФ	Включение питания
F1	Измерения ПП - 30 ppm 5 S 2 83°20'11" <u>1</u> ГУп 23°30'22" Р1 МЕНЮ НАКЛ Уст.ГУ ДЛН	Отображение первой страницы меню режима измерений.
ЕЅС ОВажды	Измерения ПП - 30 ppm 5 S Z 83°20'11" ГУп 120°15'03" РЗ ОНР СМЕЩ ЗАП ВЫЮС	Отображение третьей страницы меню режима измерений.
F3	ЗАП ЈОВ1 Данные о станции Углы Расстояния Координаты Расст + Коорд	Отображение меню функций памяти.



Действия	Изображение на дисплее	Достигнутый результат
	X0: 0000.000 Y0: 0000.000 HO: 00.000 T. Pt.004 Выс_И: 1.200м ¥ ДА Редакт	Открытие меню данных о станции.
	Х0: 56.789 Y0: 1234567.789 HO: 1.234 T. Pt.004 Выс_И: 1.234 АА СЧИТ Код : POLE Onepatop : SOKKIA Дата :Янв/28/2001 Время: 00:00:00 Погода:ЯСНО Ветер :Слабый Темп. : 12°C Давл. :1013гПа ppm : -3	Введение данных: 1. Координаты (Х,Ү,Н); 2. Название точки стояния; 3. Высота инструмента; 4. Код; 5. Оператор; 6. Дата / время; 7. Погода / ветер; 8. Температура/ давление.



Действия	Изображение на дисплее	Достигнутый результат
дважды	Измерения ПП - 30 ppm 5 S Z 83°20'11" ГУп 120°15'03" [РЗ] ОНР СМЕЩ ЗАЛ ВЫНОС	Отображение третьей страницы меню режима измерений.
Короловичи На цель №1	Измерения ПП - 30 ppm 5 S Z 83°20'11" ГУп 120°15'03" [РЗ] ОНР СМЕЩ ЗАЛ ВЫНОС	Прибор наведен на первую визирную цель (смежная точка съемочного обоснования).
F 3	ЗАП ЈОВ1 Данные о станции Углы Расстояния Координаты Расст + Коорд	Отображение меню функций памяти.
↑ .⊘. ↓	ЗАП ЈОВ1 Данные о станции УГЛЫ Расстояния Координаты Расст + Коорд	Выбор пункта <Углы> в меню функций памяти.
	ЗАП/Углы зап.2922 Z 60°15'40" ГУп 110°30'45" T. Pt.002 ABTO УСТО ЗАП	Включена функция измерения углов (по умолчанию - расстояний).





СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

1. Маслов, А.В. Геодезия / А.В. Маслов, А.В. Гордеев, Ю.Г. Батраков. – М.: КолосС, 2006. – 598 с.

 Назаров, А.С. Автоматизированная камеральная обработка материалов топографических съемок и земельно-кадастровых работ (на примере комплекса CREDO): учебное пособие / А.С. Назаров, Ю.К. Неумывакин, М.И. Перский; под ред. А.П. Пигина, – М.: Кредо-диалог, 2009. – 267 с.
 Геодезия, картография, геоинформатика, кадастр: Энциклопедия. В 2-х т. /Под общ. Ред. А.В. Бородко, В.П. Савиных. –М.: Геодезкартиздат, 2008.
 Геодезические инструменты SOKKIA SET 630. Руководство по эксплуатации. Никольский Евгений Константинович Гавриков Дмитрий Павлович Коротин Антон Сергеевич

Устройство электронного тахеометра SOKKIA SET 610 и работа с ним (методические указания для студентов направлений 120100 – Геодезия и дистанционное зондирование и 120700 - Землеустройство и кадастры). – Н.Новгород: ННГАСУ, 2010 – 40 стр.

Подписано в печать ______ Формат 60×90 1\16 Бумага офсетная. Печать офсетная. Уч. изд. л. ____. Усл. печ. л. ____. Тираж 200 экз. Заказ № _____.

ГОУ ВПО «Нижегородский государственный архитектурно-строительный университет» (ННГАСУ). 603950. Нижний Новгород, ул. Ильинская, 65.

Полиграфический центр ННГАСУ, 603950. Нижний Новгород, ул. Ильинская, 65.