

Boels Survey & Laser - Tersus GPS Tiltrover Manuel rapide V25.8

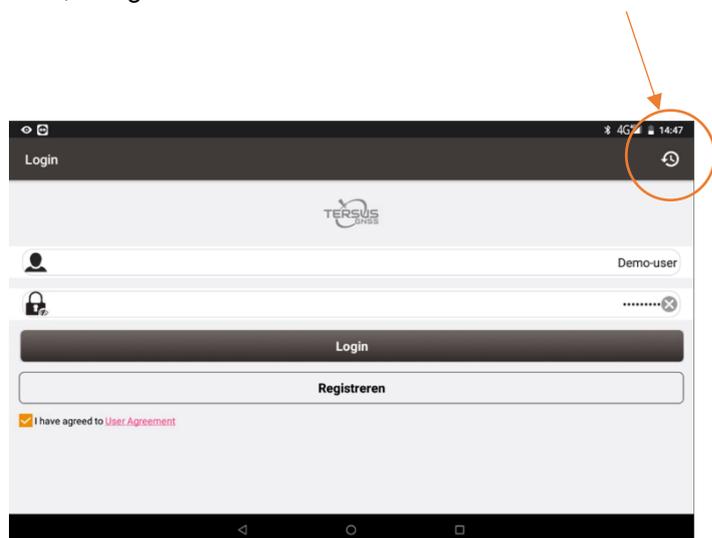
Prêt à l'emploi en tant que nouvel utilisateur ?

Avez-vous un compte cloud ?

Pour travailler avec le Tersus GPS Tiltrover, vous avez besoin d'un compte. Si vous n'avez pas encore de compte, veuillez contacter Boels Survey & Laser au +31 (0) 488 470 490

Si les champs « Utilisateur » et « Mot de passe » sont vides, vous n'avez rien à faire, vous pouvez vous connecter avec les identifiants que nous vous avons fournis.

Si le champ « Mot de passe » est vide mais qu'un nom d'utilisateur de l'utilisateur précédent est encore saisi, le logiciel doit être réinitialisé à l'aide du « Rental Ready Button ».



Choisir Oké

Warning!!!

Warning!!! All your project data will be erased! Are you sure to continue it?

Annuleren Oké

Saisissez le texte « YES » et sélectionnez à nouveau Oké

Input YES to continue it

Annuleren Oké

....et sélectionnez à nouveau oké

Nuwa

Weet u zeker dat u de toepassing wilt afsluiten?

Oké

Table des matières :

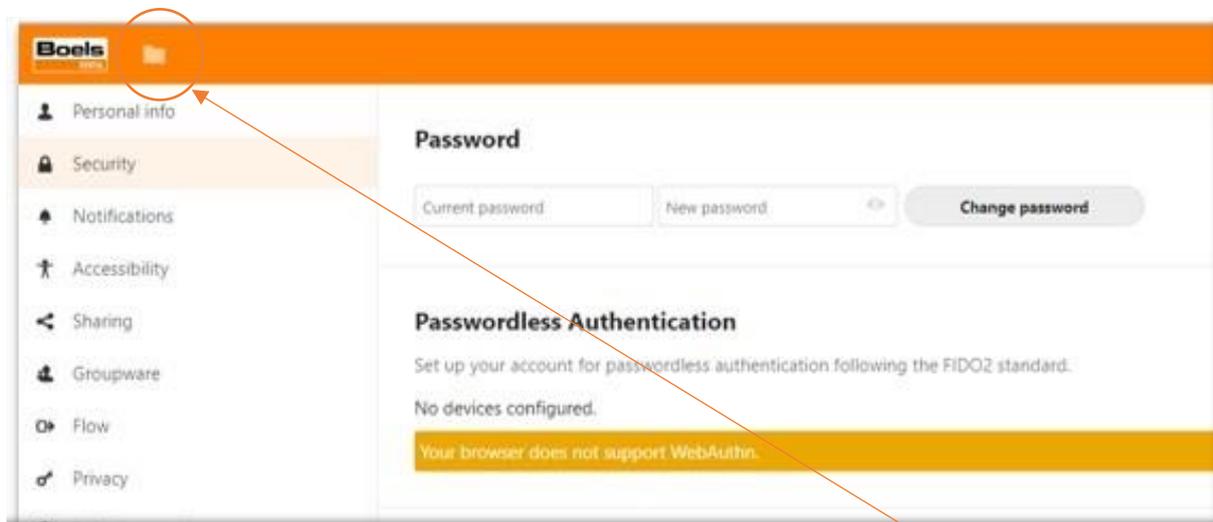
1. Compte cloud	page 3
2. Assistant de démarrage Nuwa sur tablette	page 4
3. Appairage de l'antenne et connexion au réseau	page 7
4. Ouvrir ou créer un projet	page 8
5. Synchroniser les projets avec le cloud	page 9
6. Mesurer	page 10
7. Codage	page 11
a. Codage standard	page 11
b. Codes caractère	page 12
c. Codage rapide	page 12
d. Liste des codes propres	page 13
8. Exporter	page 15
a. Exportation de coordonnées (en tant que fichier texte)	page 15
b. Autre exportation, sous un autre format	page 16
9. Importer	page 18
a. Importation de coordonnées (fichiers txt et csv)	page 18
b. Autres importations (par exemple, fichiers DXF et XML)	page 19
10. Implantation de points	page 21
11. Implantation de points et de lignes (par exemple DXF)	page 24
12. Implantation d'un fichier CAO e.g. DXF et DWG	page 27
13. Paramètres généraux	page 28

1. Compte cloud

Connectez-vous à votre compte à l'aide des données fournies par le service Customer Support de Boels Survey & Laser. Pour ce faire, rendez-vous sur le site web suivant :

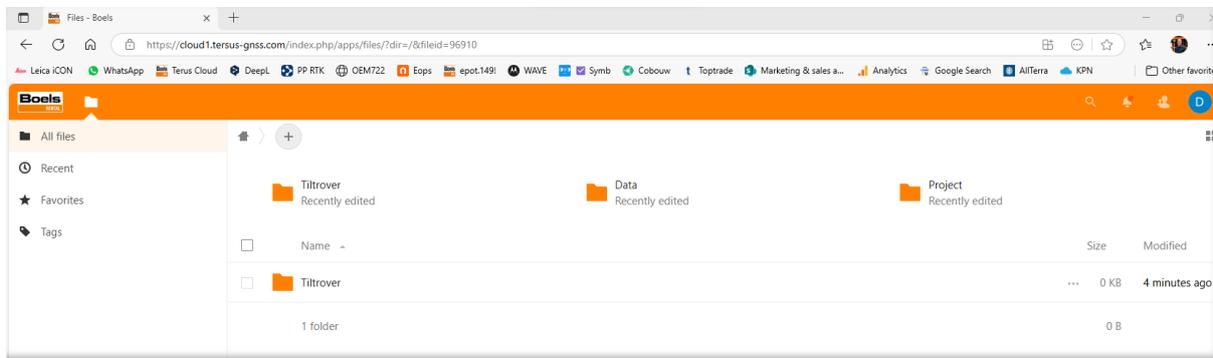
<http://cloud1.tersus-gnss.com/index.php/settings/user/security>

Sur cet écran, il vous sera demandé de modifier le mot de passe (non obligatoire).



Le compte personnel est maintenant opérationnel. Accédez à la gestion des données en appuyant sur le dossier situé à droite du logo Boels Rental dans la barre orange en haut de l'écran.

1 dossier est affiché avec le nom « Tiltrover ».



Sélectionnez Tiltrover, ce dossier contient les 2 sous-dossiers ci-dessous :

Data

Les fichiers pour les opérations de traçage peuvent être placés dans ce dossier, mais les mesures exportées du Tersus GPS Tiltrover sont également stockées dans ce dossier.

Pour les fichiers texte, les fichiers CSV sont exportés et importés et pour les fichiers CAO, il s'agit des fichiers DXF, DWG, LandXML et XML.

Project

Les projets bruts présents sur le Boels GPS Tiltrover sont synchronisés avec ce dossier de projet. Les projets écrits dans le dossier après la première synchronisation sont comparés entre eux dans le logiciel Nuwa à chaque synchronisation, et ce n'est qu'en cas de différences que les nouvelles versions sont chargées et téléchargées. Les données peuvent facilement être transférées du cloud vers votre propre environnement et vice versa. Lors d'une prochaine location, les projets peuvent facilement y être remis et vous pourrez continuer à mesurer dans le projet.

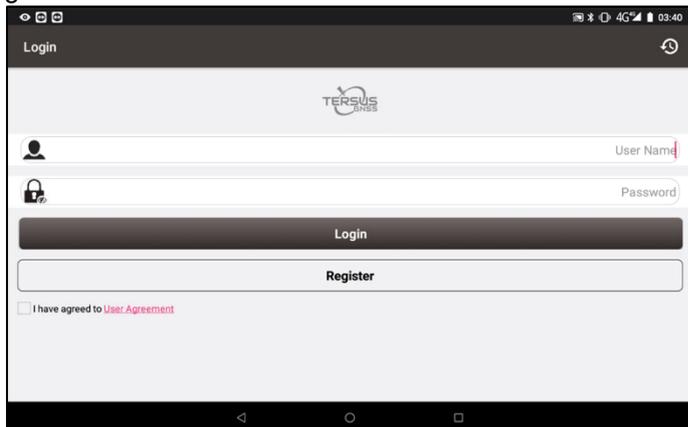
2. Assistant de démarrage Nuwa sur tablette

Pour travailler avec Tersus, vous devez avoir un compte.

Si vous n'avez pas encore de compte, inscrivez-vous en utilisant le bouton « Register », un employé de Boels Survey & Laser recevra une demande d'approbation. Vous pouvez également envoyer un courriel à sl@boels.com ou appeler le +31(0)488 470 490 pour obtenir un compte, le processus est généralement plus rapide.

Depuis un PC ou un appareil mobile, le compte est accessible via <http://cloud1.tersus-gnss.com/>

Connectez-vous sur l'appareil avec le nom d'utilisateur et le mot de passe et acceptez les conditions générales.



Sélectionnez la langue et appuyez sur « NEXT »



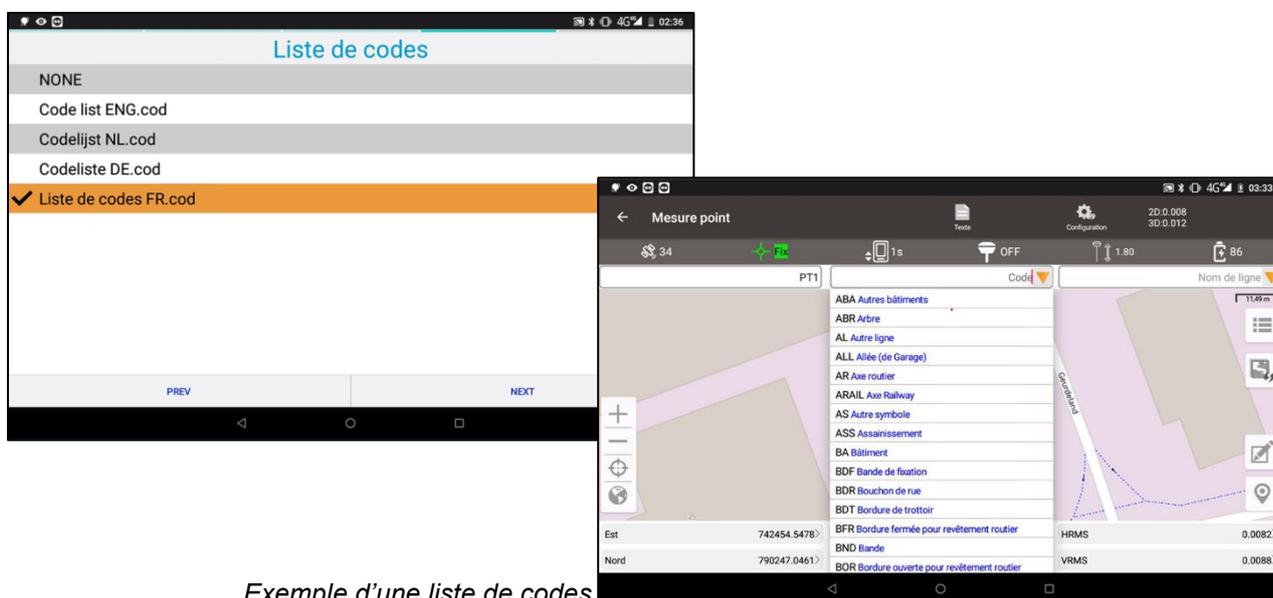
Sélectionnez le pays en fonction du système de coordonnées et appuyez sur « NEXT ».



Choisissez le système de coordonnées et appuyez sur « NEXT » (pour les Belgique, il s'agit de Belgian Lambert 72.csd ou Lambert 2008.csd)



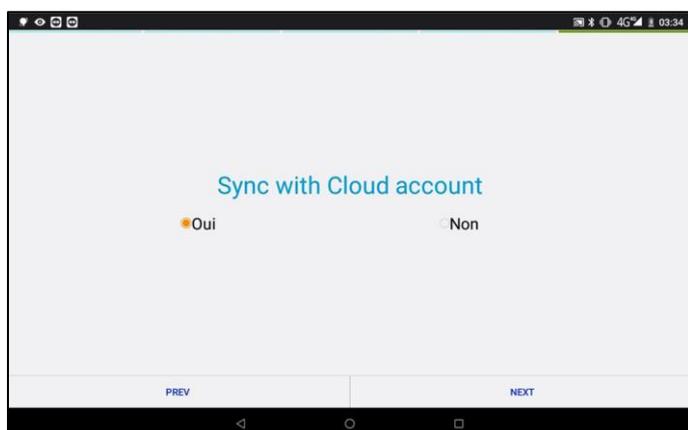
Choisissez d'utiliser ou non une liste de codes prédéfinie et appuyez sur « NEXT »

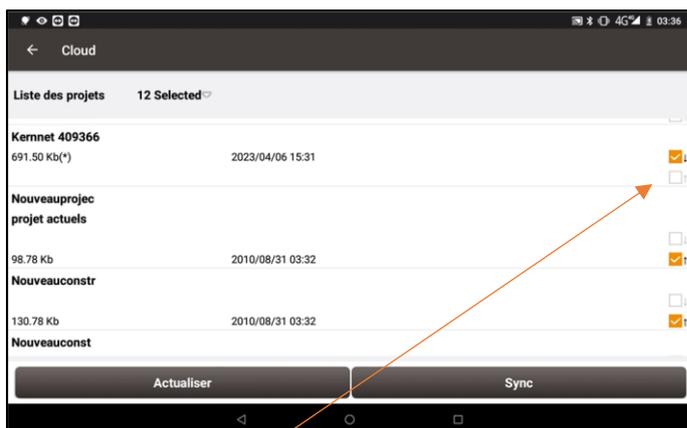


Exemple d'une liste de codes

Si le cloud n'a que des données prêtes à être implantées et pas encore de projets, choisissez « NONE » et appuyez sur « NEXT ».

S'il existe des projets dans le cloud que vous souhaitez synchroniser avec votre appareil, sélectionnez « Oui » et appuyez sur « NEXT ».





Si vous avez choisi la synchronisation, l'écran ci-dessus vous permet de sélectionner les projets à synchroniser. Les projets que vous ne souhaitez pas synchroniser peuvent être exclus en cliquant sur la case à cocher à droite.

La flèche vers le bas va du cloud au rover GPS et la flèche vers le haut va du rover GPS au cloud.



Du GPS au Cloud

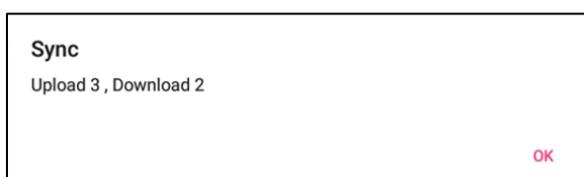


Le projet n'est pas synchronisé

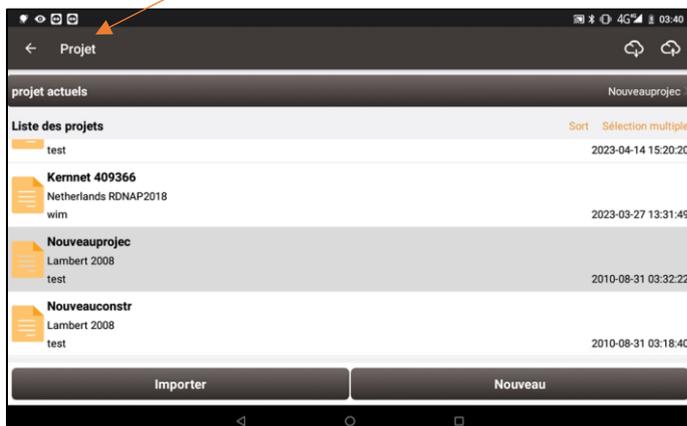


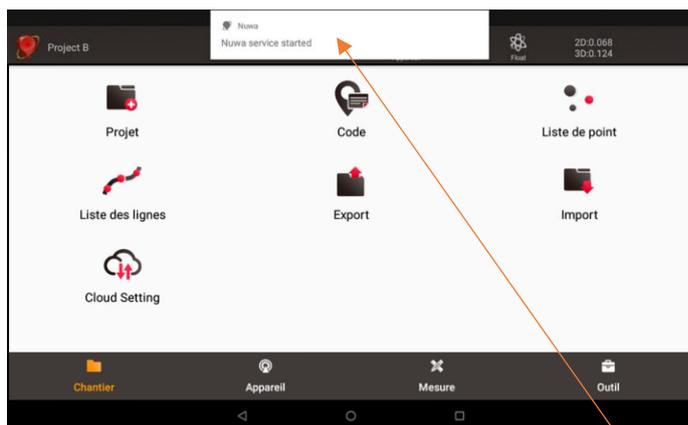
Du Cloud au GPS

Une fenêtre contextuelle affiche le nombre de projets chargés et téléchargés.



Sélectionnez « Cloud » en haut à gauche de l'écran pour quitter cet écran.



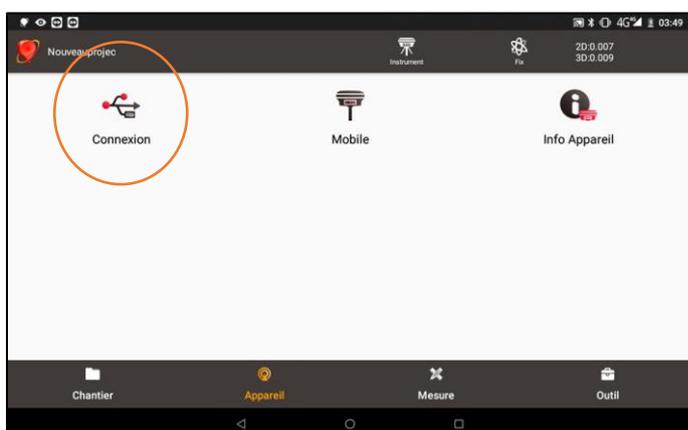


Le service Nuwa est lancé et lorsque l'antenne est connectée, un signal retentit sur l'antenne.

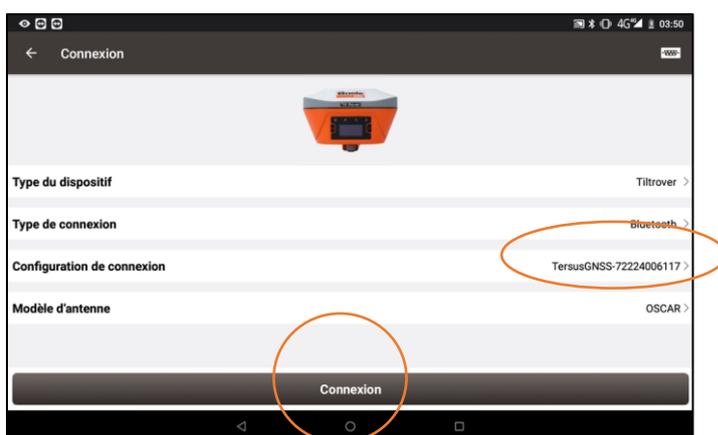
3. Appairage de l'antenne et connexion au réseau

Si l'antenne n'est pas connectée.

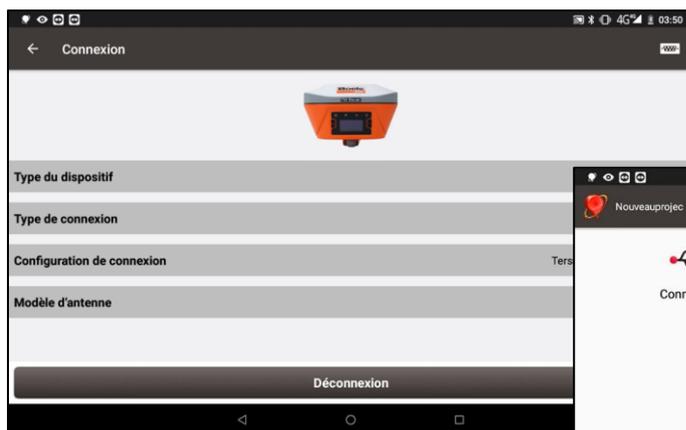
En bas de l'écran, sélectionnez « Appareil ».



Recherchez l'antenne via Bluetooth ; le numéro de série peut être lu à la base de l'antenne.

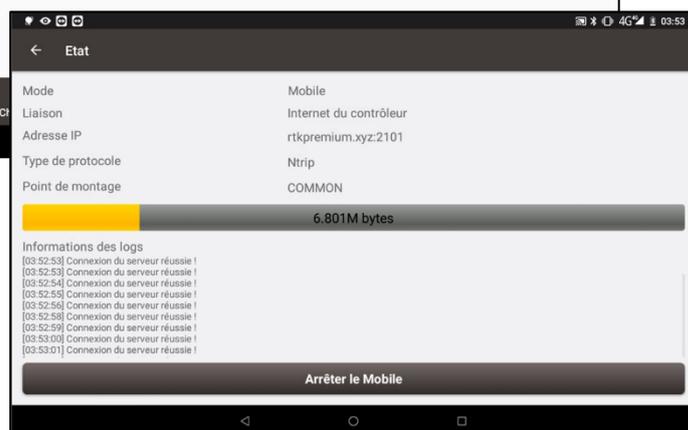
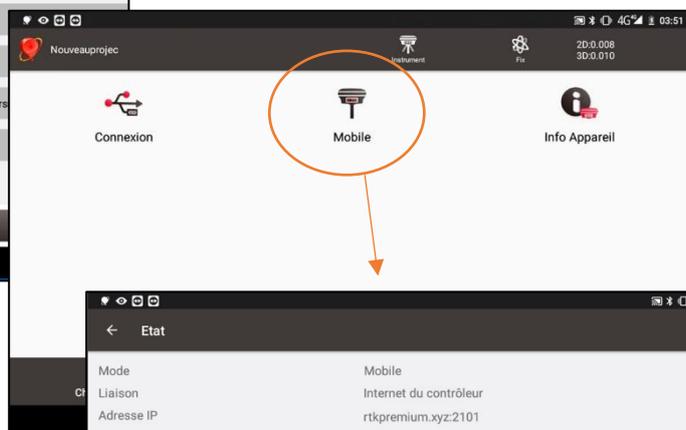


Sélectionnez « Connexion ».



Cliquez sur « Rover » pour contrôler le flux de données.

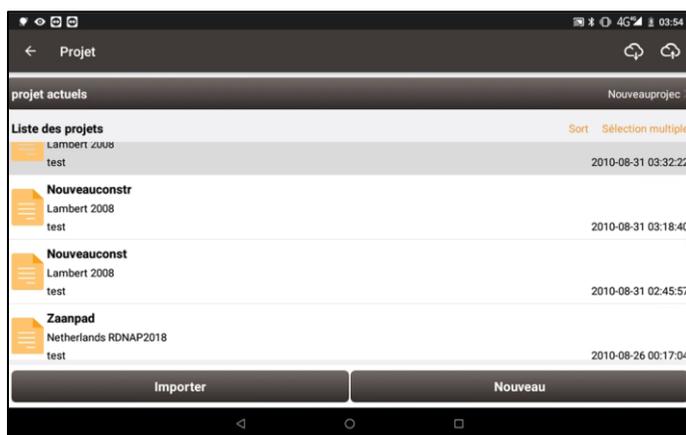
Attention ! si le statut de l'appairage n'indique pas « Connexion avec le serveur réussie ! » et qu'aucune barre jaune n'est visible, appuyez sur « Arrêter le Mobile » et redémarrez-le.



4. Ouvrir ou créer un projet

En bas de l'écran, sélectionnez « Chantier », puis « Projet » dans ce menu.

Ouvrez un projet en le sélectionnant dans la liste ci-dessous ou cliquez sur « Nouveau » pour créer un projet.



Créer un nouveau projet ; saisissez le nom du nouveau projet et votre nom si nécessaire (non obligatoire), les autres paramètres sont repris de l'assistant de démarrage. Appuyez sur « OK ».

Si vous le souhaitez, le nouveau projet peut être synchronisé directement avec le cloud, utilisez le symbole du nuage avec la flèche vers le haut (en haut à droite de l'écran).

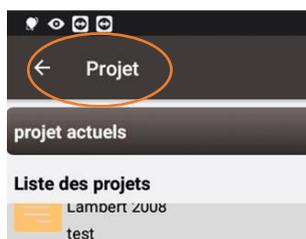


va du cloud au GPS Tiltrover

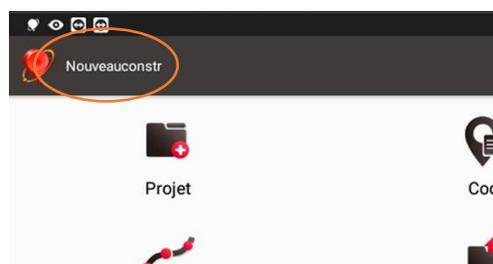


va du GPS Tiltrover au cloud

Retournez au menu principal en appuyant sur la flèche à côté de Projet (en haut à gauche).

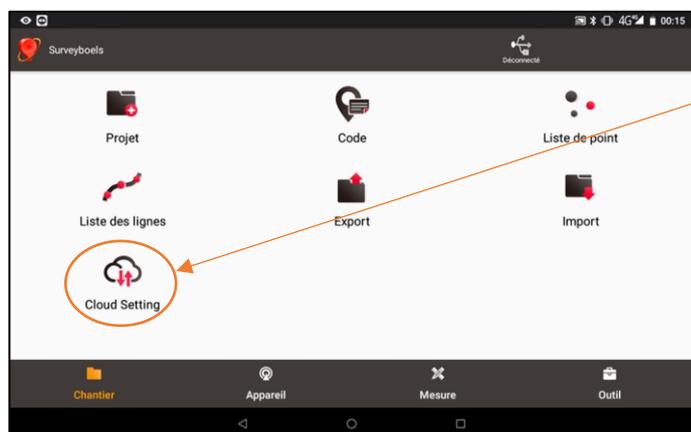


Le projet nouvellement créé est ouvert et s'affiche en haut à gauche de l'écran

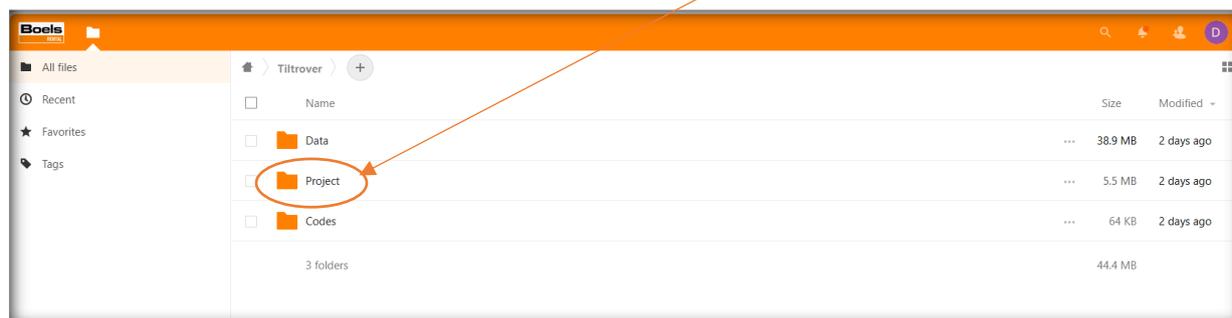


5. Synchroniser les projets avec le cloud

IMPORTANT La synchronisation avec votre Cloud personnel sécurise les projets. Il s'agit des données brutes du projet et non des données de mesure exportées. Le logiciel ne se synchronise pas automatiquement, vous devez l'activer manuellement. Pour cela, sélectionnez « Cloud Setting ».



Lors de la synchronisation, les projets bruts sont stockés dans le dossier « **Project** ».



Pourquoi synchroniser :

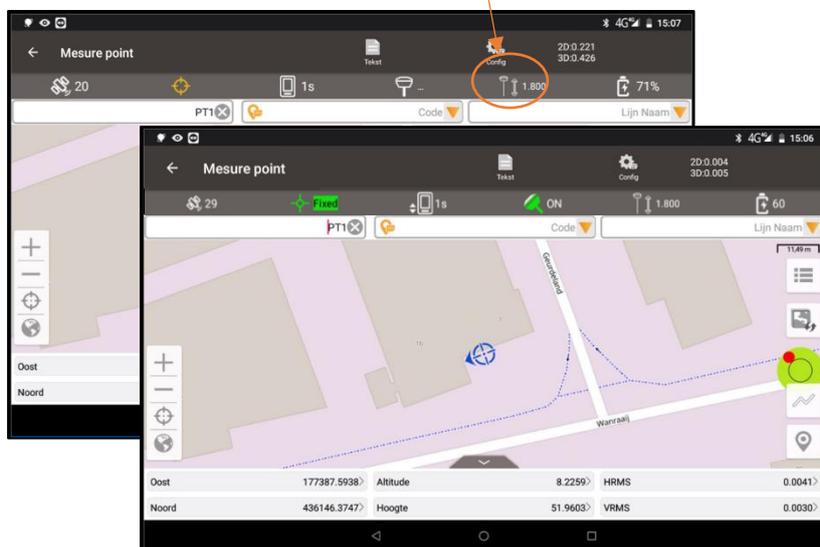
1. En cas de problèmes (techniques), les données sont sécurisées quoi qu'il arrive, ce qui permet de :
 - a. poursuivre la mesure avec un autre GPS.
 - b. modifier et (ré)exporter les données.
 - c. en cas de problèmes techniques, partager les données avec votre fournisseur.
 - d. si vous travaillez avec plusieurs systèmes, il est possible de partager le projet avec un autre collègue.
2. Pour les locations, une fois l'appareil rendu, toutes les données de la tablette sont effacées, mais dans votre cloud personnel, les projets sont conservés jusqu'à un an après la dernière connexion.
3. Cela permet de reprendre les mesures d'un projet après une certaine période.

6. Mesurer

IMPORTANT Assurez-vous que l'antenne est réglée à la bonne hauteur, la valeur par défaut est de 1,80 M, faites glisser la perche jusqu'à cette hauteur pour mesurer avec précision. La hauteur de l'antenne peut être ajustée en cliquant sur le symbole.



Pour enregistrer des points, la position calculée doit être suffisamment précise, le symbole doit être vert, c'est ce qu'on appelle la position « Fixed ».



Les informations suivantes sont les plus importantes pour mesurer.

Position fixe - le symbole vert indique que la précision est conforme à la tolérance prédéfinie.

Sans fixation, impossible de mesurer !

Tilt ON - activé en déplaçant suffisamment la perche et **doit être activé** pour mesurer. Le symbole complètement vert donne la meilleure correction de l'obliquité.



Important que la hauteur correcte de la perche soit saisie

Nombre de satellites reçus

Fonctions de zoom et de centrage

Ces 6 champs sont ajustables et peuvent être modifiés en

Numéro de point, relevé automatique

Codage par points ou par lignes, saisie manuelle ou à partir d'une liste

Numéro de ligne, tous les points ayant le même numéro sont reliés par une

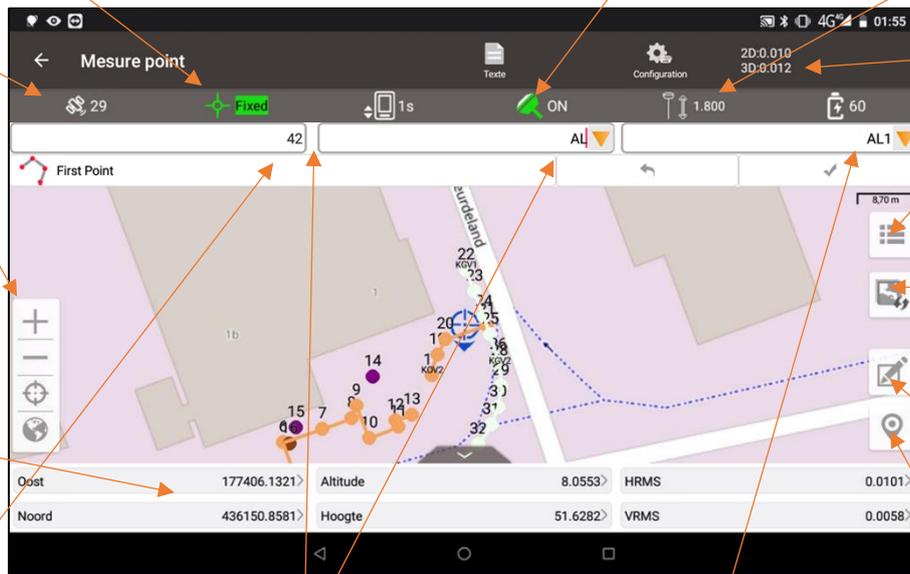
Précision de la position actuelle

Afficher la liste des coordonnées

Afficher la carte de fond

Commencer une ligne, un arc, etc. et passer d'un point à une ligne.

MESUR



7. Codage

a. Codage standard

Au-dessus de l'écran de mesure se trouvent trois champs ayant chacun une fonction spécifique :

1^{er} champ Numéro du point

le numéro du point doit être composé uniquement de chiffres ou se terminer par des chiffres. Par exemple, 42 ou Pt42

2^e champ Code du point ou de la ligne

Entrez ici le code désiré, ceci peut être fait à l'aide du clavier ou à partir de la liste ouverte en cliquant sur le triangle orange.

3^e champ Numéro de ligne

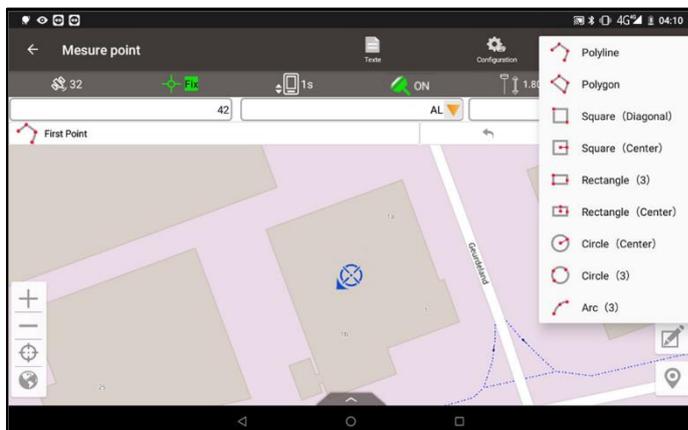
ce champ ne doit être rempli que si les points doivent être reliés par une ligne. Il doit être unique pour chaque ligne. Par exemple, 3 ou KGB3



Suivez la procédure ci-dessus pour la saisie !

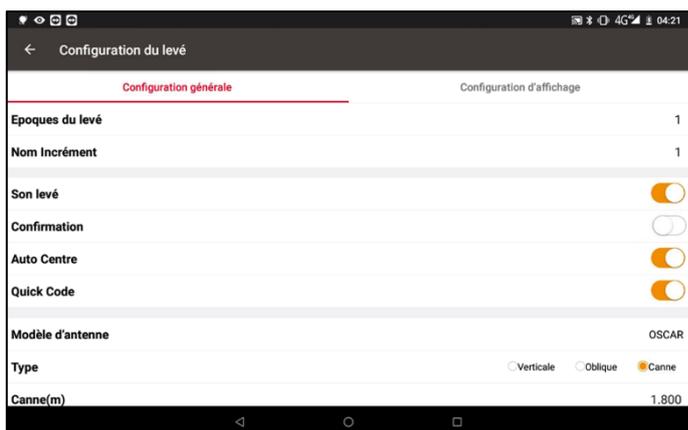
b. Codes de caractère

Le bouton  permet de sélectionner les codes de caractères. Cette fonction permet de mesurer les arcs, les cercles, les rectangles, de fermer des polygones, etc.

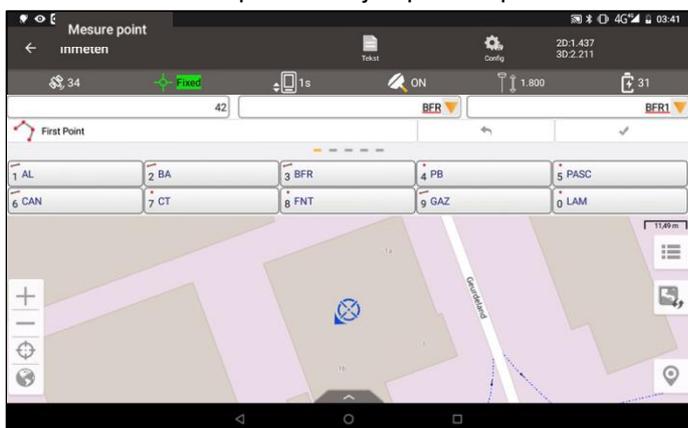


c. Codage rapide

Les codes rapides peuvent être activés via  (dans la barre supérieure) et activez le commutateur Quick Code



Des champs de 5 x 10 apparaissent maintenant et peuvent être remplis avec des codes couramment utilisés. Si le champ est vide, vous pouvez le remplir en cliquant simplement sur le champ correspondant. Si le champ est déjà rempli et que vous souhaitez le modifier, vous pouvez le faire en maintenant le champ enfoncé jusqu'à ce qu'une fenêtre contextuelle apparaisse.



En balayant, les 10 codes rapides suivants s'affichent, etc.

d. Liste de codes propres

Il est possible de créer sa propre liste de codes, soit dans le Tersus GPS Tiltrover lui-même, soit à l'avance à l'aide d'un fichier txt.

Voilà à quoi ressemble ce fichier txt :

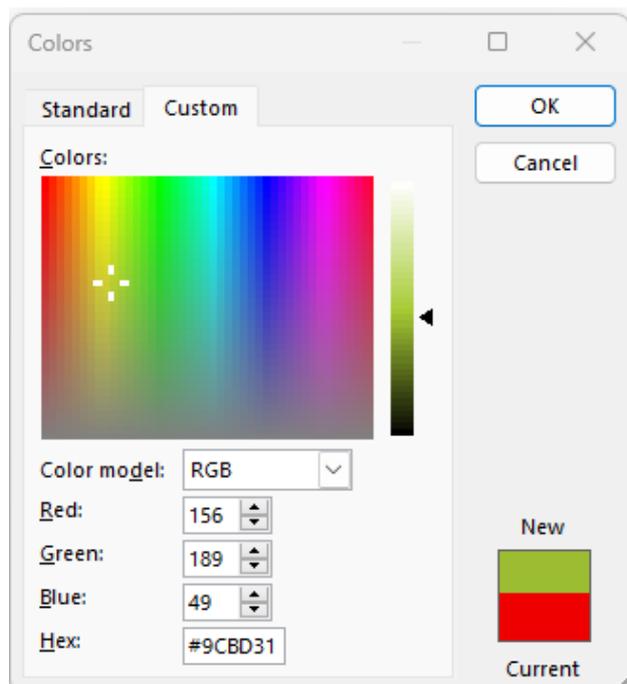
```
MV,1,,Niveau du sol,0x008000
VP,1,,Point fixe,0x0000
HP,1,,Hauteur de référence,0x808080
PNT,1,,Symboles de points divers,0x008080
GRZ,2,,Mur/Buisson/Haie/Barrière etc...,0x708090
LD,2,,Conduite,0xFF0000
GB,2,,Bâtiment,0xC0C0C0
BGB,2,,Bâtiment secondaire,0x800080
```

Ce codage est composé comme suit :

Code tel qu'enregistré : code abrégé, code point=1 / code ligne=2, Description dans la liste, code couleur hexadécimal Windows

(attention aux virgules, en particulier à la double virgule après le code de caractère)

Le code hexadécimal peut être trouvé dans Word, par exemple.



À titre d'exemple, quelques couleurs :

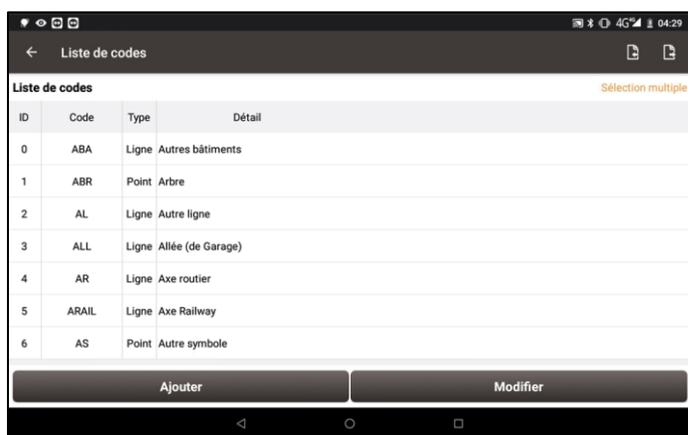
```
Noir #000000
Bleu #0000FF
Jaune #FFFF00
Rouge #FF0000
Vert foncé #00B050
Vert clair #92D050
Mauve #7030A0
Rose #FF99FF
Orange #ED7D31
```

Ces couleurs sont décrites dans le Tersus comme suit :

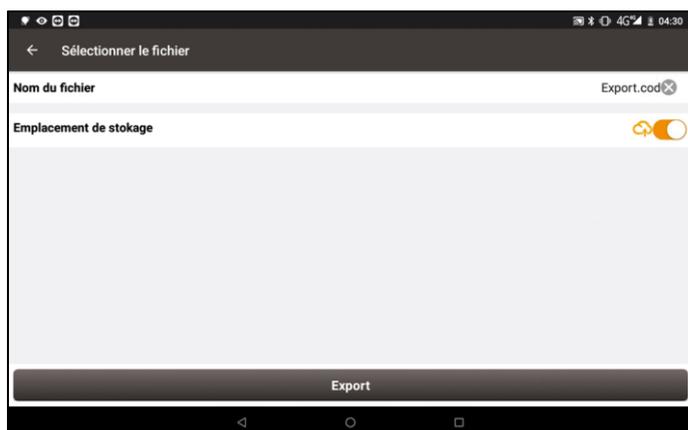
- Noir 0x0000
- Bleu 0x0000FF
- Jaune 0xFFFF00
- Rouge 0xFF0000
- Vert foncé 0x00B050
- Vert clair 0x92D050
- Mauve 0x7030A0
- Rose 0xFF99FF
- Orange 0xED7D31
- Des couleurs supplémentaires peuvent être trouvées dans Windows

Exporter la liste des codes :

Allez dans « Chantier », choisissez « Code » et sélectionnez l'icône de téléchargement à l'extrême droite de la barre grise. Le fichier de code sélectionné dans l'assistant sera exporté.



Entrez un nouveau nom, par exemple client.cod, un sous-dossier supplémentaire « Codes » contenant le fichier exporté sera alors créé dans le Cloud dans le répertoire « Tiltrover ». N'oubliez pas d'ajouter l'extension .cod après le nom.

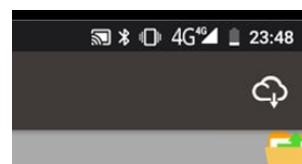


À l'inverse, un fichier de code personnel peut être placé dans le Cloud personnel dans le dossier « Codes ». Sur la tablette, il peut être téléchargé à l'aide de l'icône de gauche. De cette façon, votre propre liste de codes peut être téléchargée à nouveau lors de la prochaine location. En effet, elle est supprimée par défaut de la tablette après la location.



Multiselect

Cliquez ensuite sur l'icône Cloud

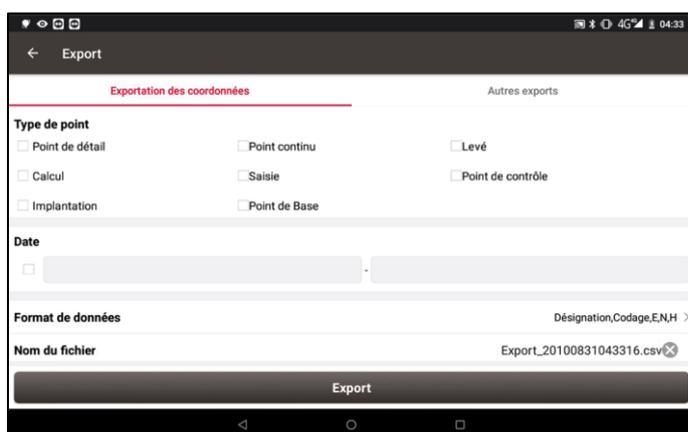


8. Exporter vers le cloud

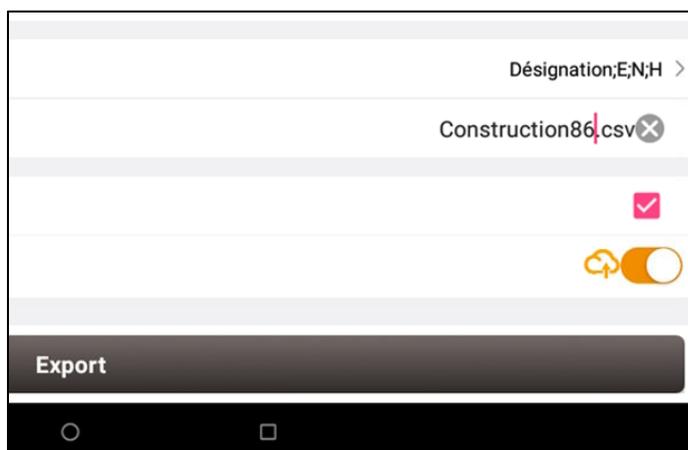
Dans le menu Gestion des données, sélectionnez l'application Exporter. Les mesures peuvent être exportées sous forme de fichier texte (CSV) ou dans un autre format spécifique.

a. Exportation de coordonnées (sous forme de fichier texte)

1. Sélectionnez le(s) type(s) de point(s) à exporter ou éventuellement la plage de dates.
2. Modifiez le format des données si nécessaire, c'est-à-dire l'ordre des colonnes et le séparateur entre les champs. Par exemple : numéro de point, O, N, H, code. Il existe également une option permettant de générer votre propre format de texte à l'aide du bouton « Défini par l'utilisateur ».
3. Si vous le souhaitez, modifiez le nom du fichier à exporter défini par le système, mais n'oubliez pas d'ajouter l'extension .csv après le nom du fichier
4. Un en-tête peut également être inclus, cochez la case si nécessaire.

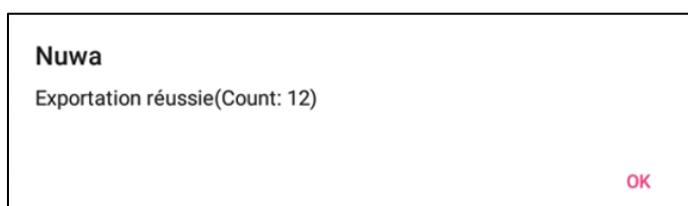


Exemple :

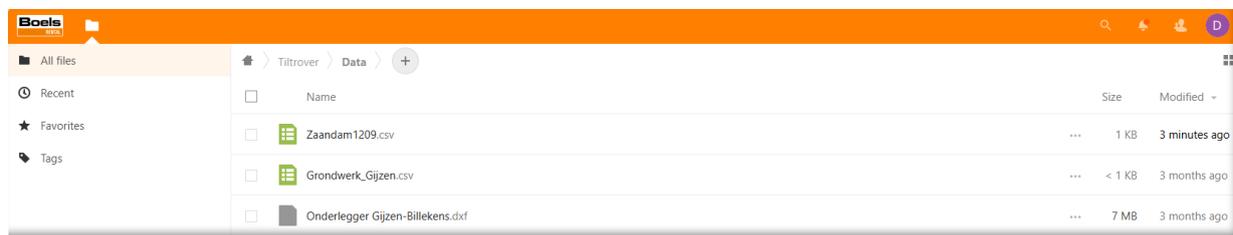


Appuyez ensuite sur « Export »

Le nombre de lignes exportées est indiqué dans la fenêtre contextuelle.

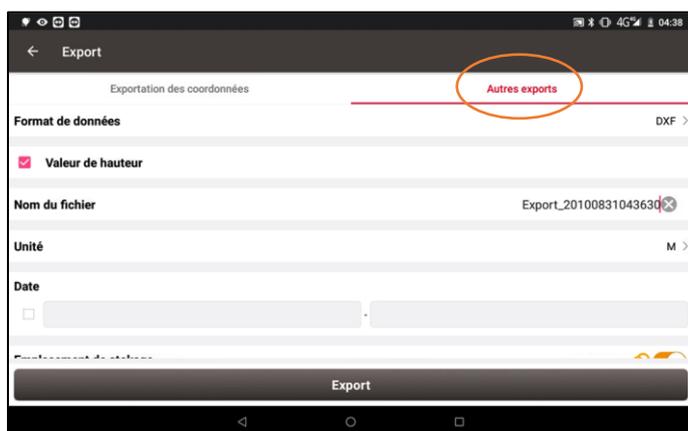


Le fichier d'exportation est maintenant disponible dans votre compte cloud pour un traitement ultérieur.



b. Autre exportation, sous un autre format

La même procédure s'applique à l'exportation vers d'autres formats, notamment XML et DXF. Pour ce faire, sélectionnez « Autres exports ». Il est possible de choisir si les valeurs de hauteur doivent être ajoutées à l'exportation. Si la hauteur n'est pas nécessaire, décochez la case « Valeur de hauteur ».

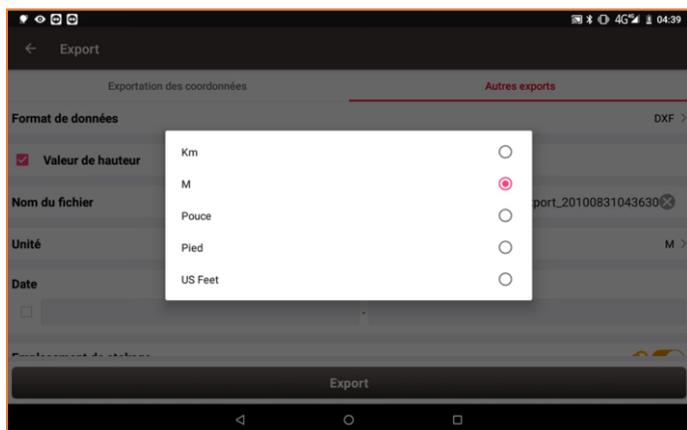


Le format d'exportation par défaut est DXF. Si un format différent est requis, sélectionnez le format souhaité dans la liste des formats optionnels

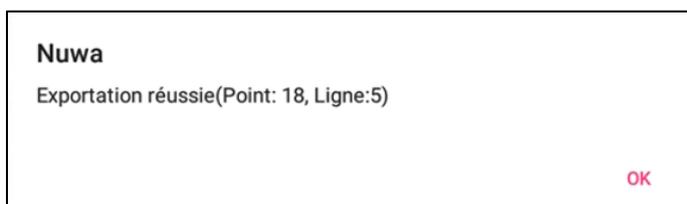
- | | |
|---------|----------------------------------|
| DXF | <input checked="" type="radio"/> |
| HTML | <input type="radio"/> |
| XML | <input type="radio"/> |
| SIMA | <input type="radio"/> |
| KMZ | <input type="radio"/> |
| NCN | <input type="radio"/> |
| RW5 | <input type="radio"/> |
| RAW | <input type="radio"/> |
| LandXML | <input type="radio"/> |
| XLS | <input type="radio"/> |
| GPS | <input type="radio"/> |

Donnez au fichier d'exportation le nom souhaité. Il n'est pas nécessaire d'ajouter une extension au nom du fichier. Vous pouvez également utiliser le nom de fichier proposé par le système.

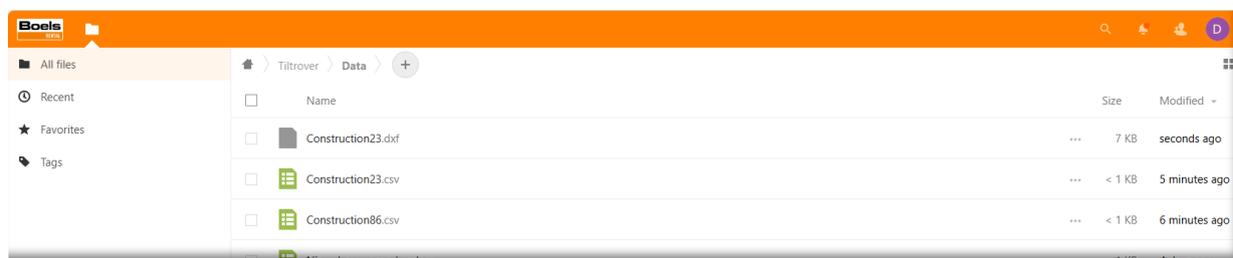
Vérifiez ou modifiez les unités du dessin



Appuyez ensuite sur Export



Après l'exportation, le fichier est disponible dans le compte Cloud pour un traitement ultérieur.



9. Importer

Dans le menu Gestion des données, sélectionnez l'application Importer. Les mesures peuvent être importées sous forme de fichier texte (CSV ou TXT) ou dans un autre format spécifique.

a. Importation de coordonnées (fichiers *.txt et *.csv)

Les fichiers *.txt et *.csv sont des fichiers texte sans formatage. Ceux-ci peuvent être lus via « Importation de coordonnées ».

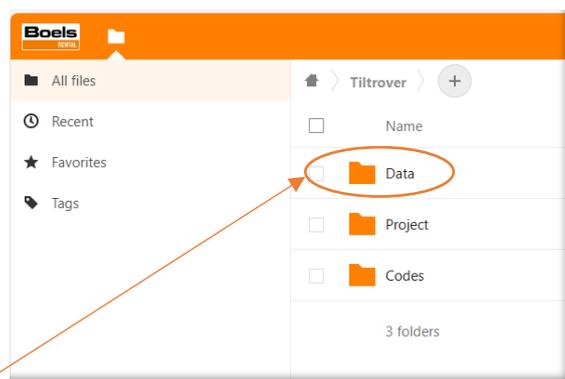
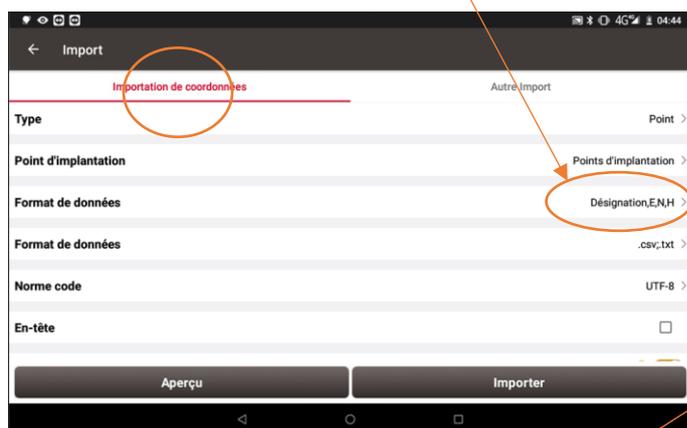
- i. Sélectionnez le type de point à importer. Par défaut, ce champ est défini sur le type de point le plus couramment utilisé, à savoir « Point de tracé ».
- ii. Modifier le format des données si nécessaire, c'est-à-dire l'ordre des colonnes et le séparateur entre les champs. Par exemple : numéro de point, N , O, H, code. Il existe également une option permettant de générer votre propre format de texte à l'aide du bouton « Défini par l'utilisateur ».

Par défaut, pour la lecture des fichiers de coordonnées, le Tiltrover est réglé comme dans l'exemple ci-dessous où le séparateur est une virgule et le caractère décimal est un point. Cet exemple contient un en-tête, veuillez cocher la case « En-tête ».

Nom, E, N, h

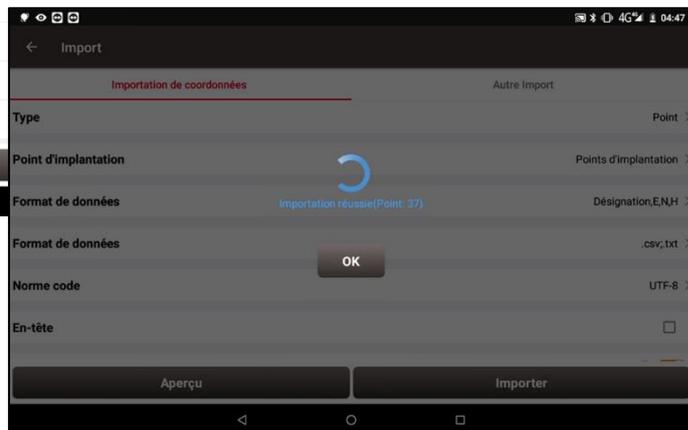
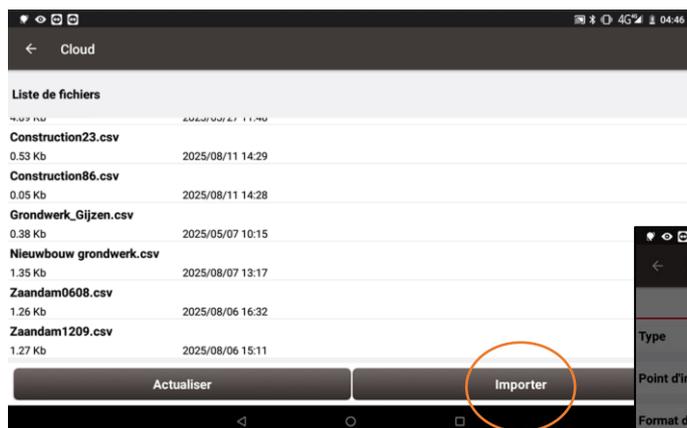
```
PT1,33356601.789,5831049.821,31.437
PT1,33356601.789,5831049.821,31.426
PT1,33356601.789,5831049.821,31.493
PT1,33356601.789,5831049.821,31.518
PT1,33356601.789,5831049.821,31.486
PT6,33356574.055, 5831048.867,31.470
PT1,33356601.789,5831049.821,31.451
PT1,33356601.789,5831049.821,31.664
PT1,33356601.789,5831049.821,31.422
```

Nom, E,N,H = numéro du point, Nord, Est, Altitude

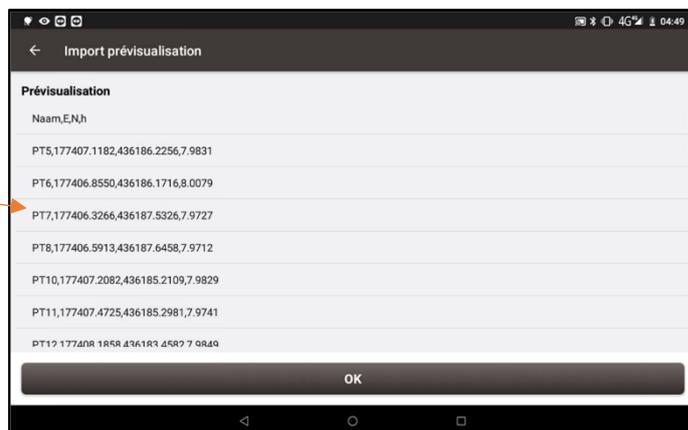


Appuyez sur « Importer » et sélectionnez le fichier souhaité dans le cloud.

Notez que le fichier doit se trouver dans le dossier « Data », n'utilisez pas de sous-dossiers !



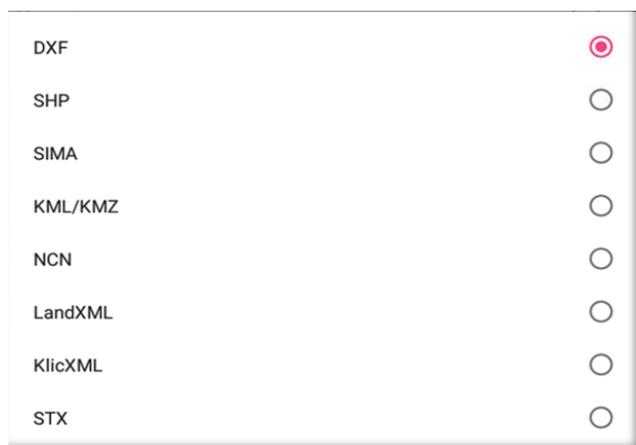
Appuyez sur Aperçu pour vérifier les données

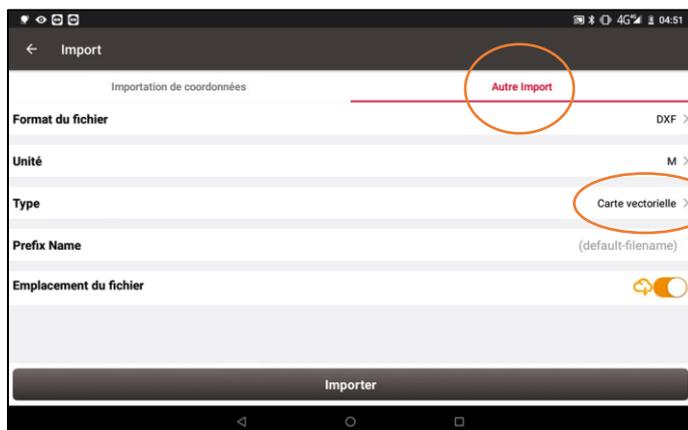


b. Autres importations (par exemple, fichiers DXF et XML)

Par défaut, le type de fichier à importer est défini sur « DXF » et les fichiers sont lus en tant que « carte vectorielle », ce qui rend les points et les lignes visibles. Il est également possible de lire le fichier en tant que points seuls. Pour ce faire, modifiez le « Type » de « carte vectorielle » en « Point ».

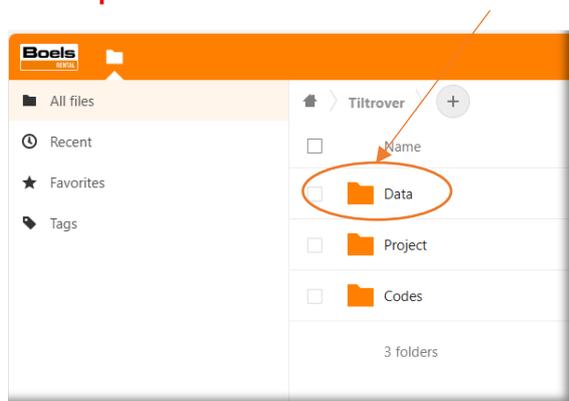
Outre les fichiers DXF, divers autres fichiers peuvent être lus, sélectionnez le format souhaité dans la liste,



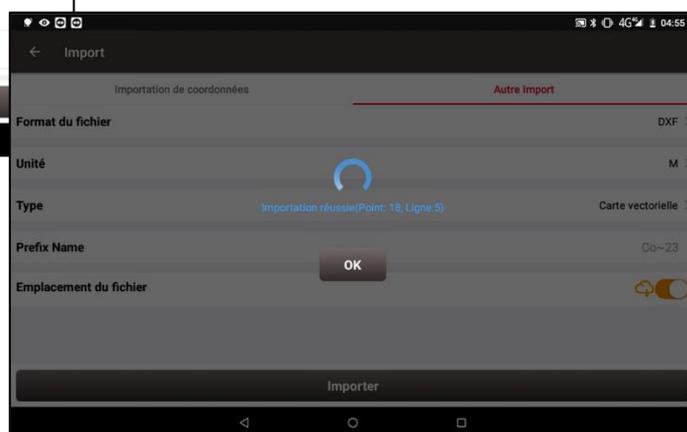
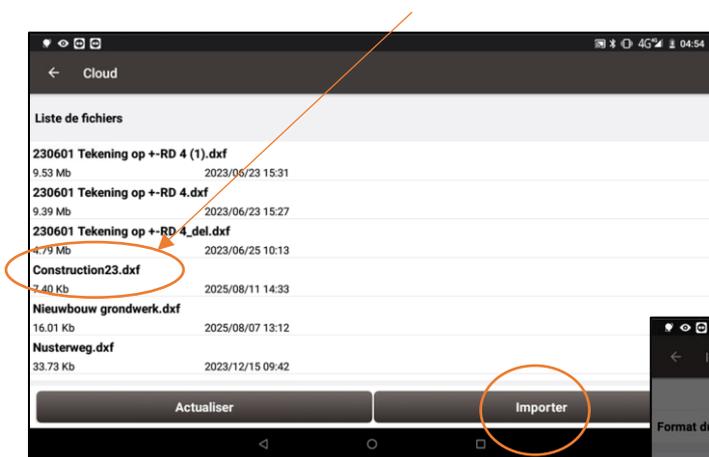


Appuyez sur « Importer », sélectionnez le fichier souhaité dans le cloud et appuyez sur « Importer ».

Notez que le fichier doit se trouver dans le dossier « Data », n'utilisez pas de sous-dossiers !



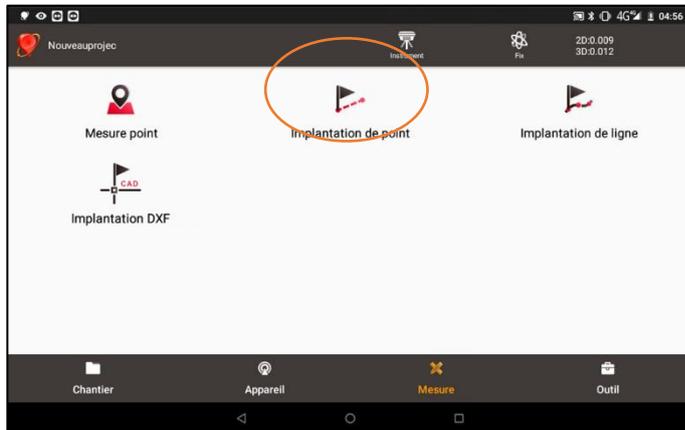
Par exemple, le fichier dxf « Construction23.dxf »



Si l'importation est réussie, le nombre de points et de lignes importés s'affiche.

10. Implantation de points

Si les données d'implantation sont lues sous forme de points uniques, sélectionnez « Implantation de points ».



Pour l'implantation, un point du dessin peut être sélectionné mais aussi de la liste des coordonnées en appuyant sur la girouette à droite de l'écran. Voir l'exemple ci-dessous.

Position fixe - le symbole vert indique que la précision est conforme à la tolérance prédéfinie.
Sans fixation, impossible de mesurer !

Tilt ON - activé en déplaçant suffisamment la perche et **doit être activé** pour mesurer. Le symbole complètement vert donne la meilleure correction de l'obliquité.

Important que la hauteur correcte de la perche soit saisie

Nombre de satellites reçus

Fonctions de zoom et de centrage

Ces 6 champs sont ajustables et peuvent être modifiés en

Précision de la position actuelle

Afficher la liste des points

Point implanté suivant/précédent

MESUR

Liste de point

Liste des mesures		Point de contrôle		Liste des points d'implantation				
Nom	Code	Implanté	Temps	E(m)	N(m)	Altitude(m)	Lat	Lon
PT48		Non	0	177402.9763	436187.9640	7.8845	48.555532936N	2.0383594
PT46		Non	0	177404.4464	436184.0131	7.8801	48.555498694N	2.0383350
PT47		Non	0	177403.7113	436185.9846	7.8856	48.555515780N	2.0383472
PT45		Non	0	177405.1919	436182.0444	7.9103	48.555481641N	2.0383226
PT43		Non	0	177406.6636	436178.1078	7.9097	48.555447527N	2.0382982
PT44		Non	0	177405.9219	436180.0771	7.9233	48.555464588N	2.0383105

Import Modifier Sélectionner

Exemple d'affichage de la liste des coordonnées

Dans l'exemple ci-dessous, le point SPT21 est sélectionné.

En haut à gauche, les directions de navigation sont affichées en 3D et la position actuelle est visible.



Lorsque la position du point à implanter est approchée de quelques centimètres, l'écran change comme indiqué ci-dessous. La position d'inclinaison de la canne GPS est également visible graphiquement.

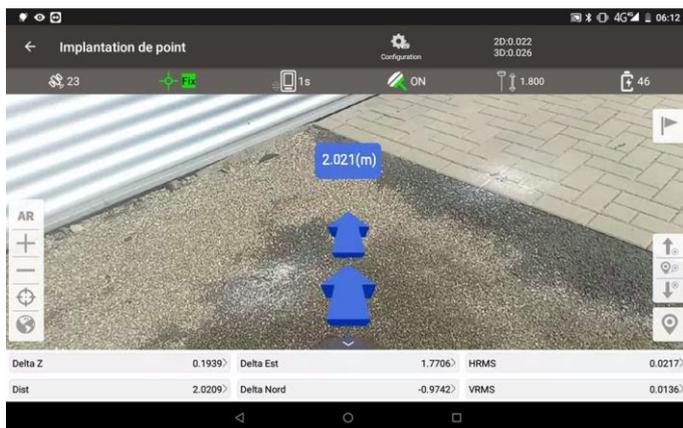
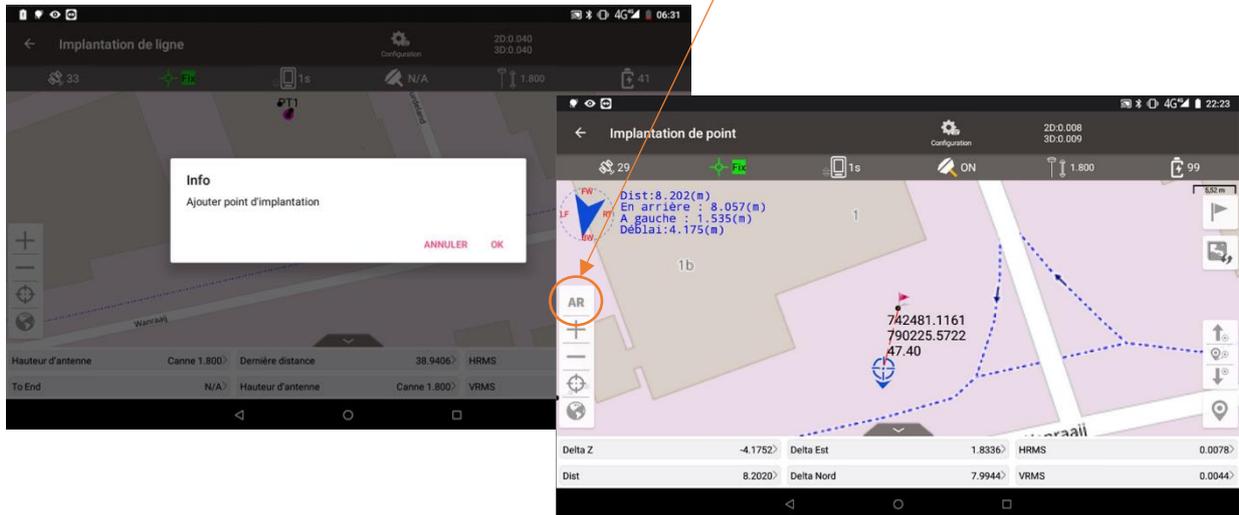


Réalité augmentée

Grâce à la RA (Réalité augmentée), l'appareil photo de la tablette et les flèches sur l'écran vous guident jusqu'au point implanté sélectionné.

La fonction RA ne fonctionne que pour l'implantation de points et non de lignes.

Après avoir sélectionné le point que vous souhaitez implanter, appuyez sur le bouton RA.

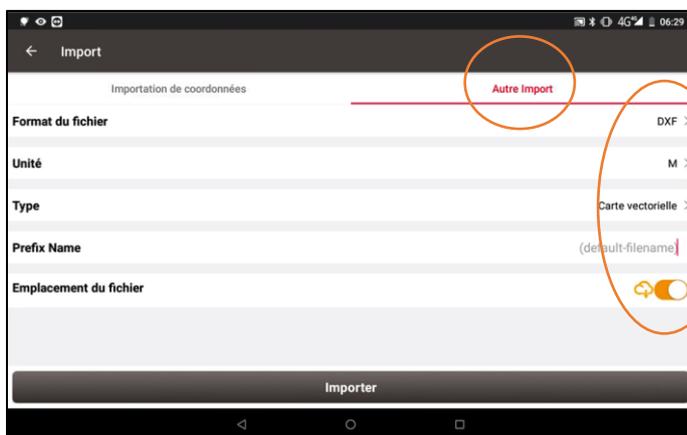


La caméra et les flèches bleues vous dirigent vers le point implanté sélectionné

11. Implantation de points et de lignes (par ex. DXF)

Si aucun dessin n'a encore été lu, allez dans le menu Importation.

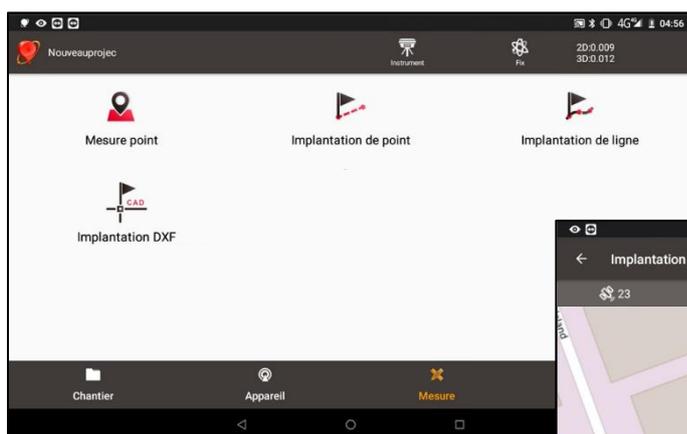
Sélectionnez ici : Autre import, le type de fichier et les autres paramètres ci-dessous.



Sélectionnez le dessin souhaité (dans cet exemple, Chance.dxf).

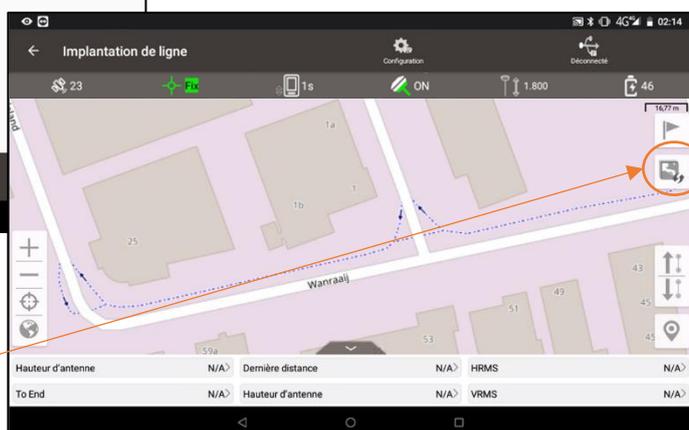


Allez sur le menu « Implantation de ligne ».

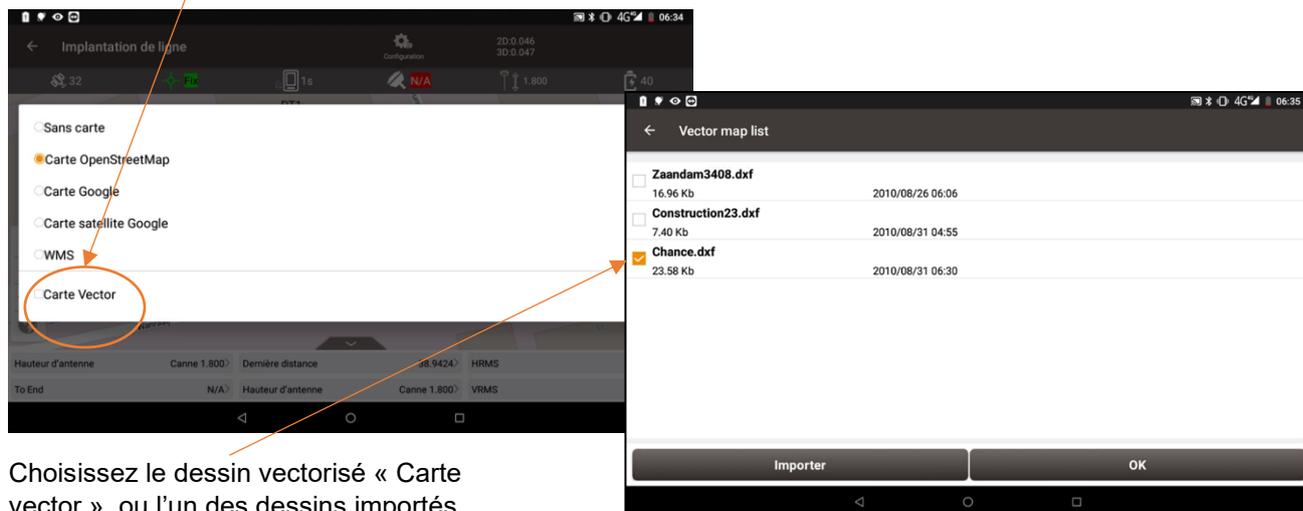


Si le fichier d'arrière-plan est sélectionné, l'écran ci-contre s'affiche.

Sélectionnez l'icône d'affichage de la carte.

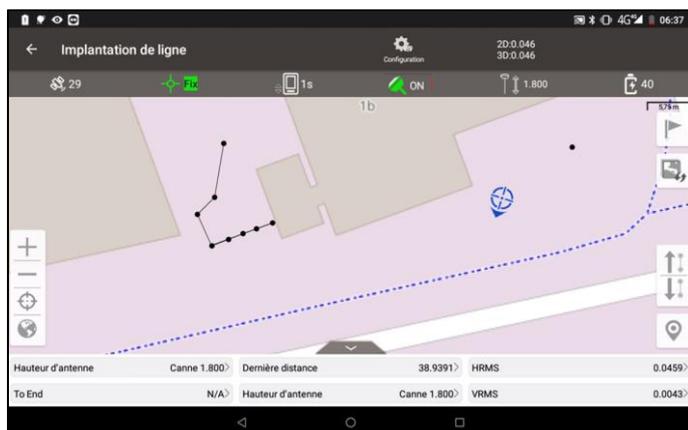


Sélectionnez « Carte vector » et éventuellement une carte comme fond.

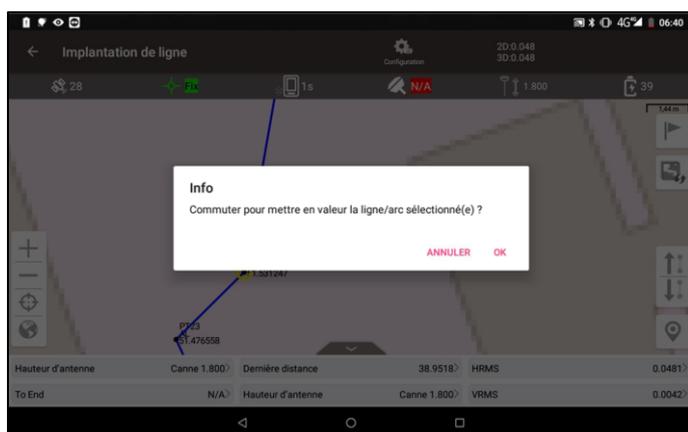


Choisissez le dessin vectorisé « Carte vector », ou l'un des dessins importés dans ce projet.

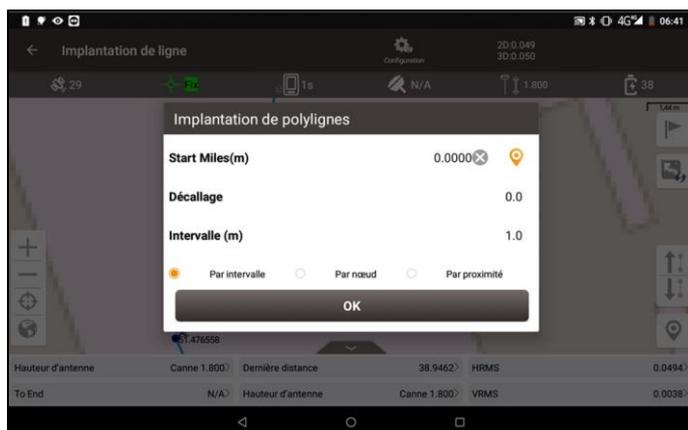
Dans le dessin, sélectionnez la ligne/l'arc que vous souhaitez implanter en cliquant au centre de l'élément de ligne. Il est également possible d'implanter des points dans ce menu.



Sélection de la ligne : Confirmez la ligne sélectionnée



Pour implanter la ligne ou l'arc (polyligne), un menu de sélection s'affiche. Dans la plupart des cas, c'est l'option « Par proximité » qui est choisie.



À partir de KILOMETRAGE(m)

Spécifiez la distance sur la ligne, à partir de l'endroit où vous voulez commencer à implanter.

Décalage (m)

Décalage par rapport à la ligne ; une valeur positive se situe à droite de la ligne et une valeur négative, à gauche de la ligne. Par exemple, avec un décalage de -0,5, les points sont tracés à 50 cm à gauche de la ligne sélectionnée.

Intervalle (m)

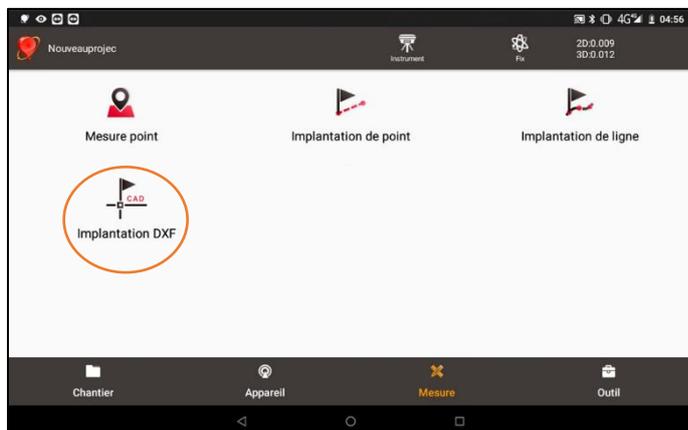
À quel intervalle de la ligne voulez-vous implanter des points ?

3 options :

- Par intervalle implanter les points sur la ligne avec la distance de l'intervalle sur la ligne
- Par nœud Implanter tous les points présents dans le polygone
- Par proximité Indique la proximité (distance angulaire) et la distance à partir du début de la ligne par rapport à la position où se trouve le tiltrover GPS.

12. Implantation d'un fichier CAO, e.g. DXF et DWG

Sélectionnez l'application « Implantation DXF » dans le menu « Mesure » pour implanter un fichier DXF ou DWG.



Tous les fichiers qui sont dans le Cloud sont affichés, sélectionnez le fichier CAO à implanter.

Si un fichier CAO est déjà ouvert, ce fichier est immédiatement affiché dans l'écran d'implantation. Appuyez sur le symbole de dossier à gauche de l'écran d'implantation pour ouvrir un autre fichier CAO.



Le fichier CAO est ouvert. En cliquant sur le symbole du globe, la carte fait un zoom sur les données.

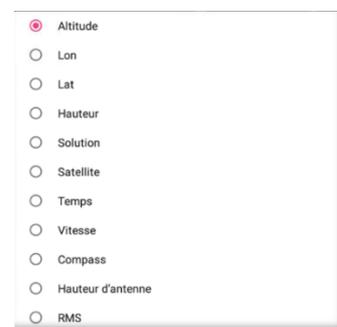
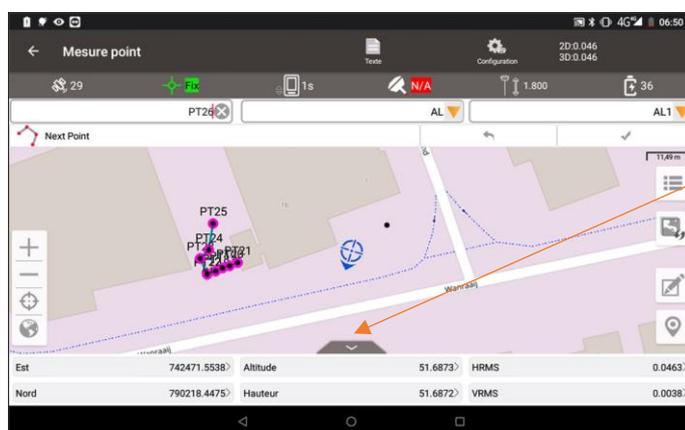


Icône	Description
	Zoome sur la position du Tiltrover.
	Zoom sur tout.
	Sélection d'un point, fait apparaître une souris (flèche avec cercle) sur l'écran. Déplacez la flèche sur le point à sélectionner en faisant glisser votre doigt sur la « souris » ronde.
	Enregistrement du point implanté.
	Affiche la liste des coordonnées de tous les points de la ligne sélectionnée.
	Gestion des couches ; activation, verrouillage et gel des différentes couches.
	Boîte à outils avec des outils pour : - mesurer la distance entre 2 points. - calculer une aire et de son périmètre. - utiliser la fonction de recherche. - changer la couleur de l'arrière-plan : blanc ou noir.
	Mesure de la distance : sélectionnez deux points sur le dessin et calculez la distance.
	Mesure de surface, sélectionnez des points sur le dessin et calculez la surface et le périmètre.
	Fonction de recherche : saisir du texte pour rechercher et localiser.
	Changez la couleur de l'arrière-plan en noir ou en blanc.
	Explode, divise l'objet composite en ses composants individuels. Cela signifie que vous pouvez « décomposer » un objet tel qu'un bloc, une polygone ou une région en ses différents éléments, ce qui vous permet de les modifier et de les implanter individuellement.
	État par défaut, en attente de la sélection d'un point ou de la ligne.
	Implanter le point, pour implanter le point sélectionné.
	Implanter la ligne, pour implanter la ligne sélectionnée.
	Quitter la fonction d'implantation de point ou de ligne

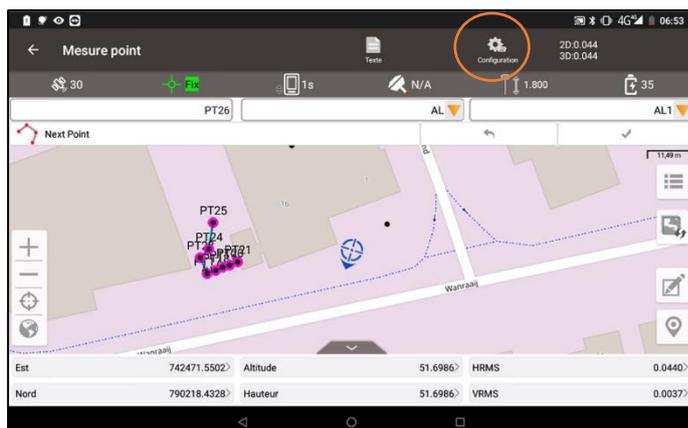
13. Paramètres généraux

Modifier ou masquer les informations d'affichage

Les 6 champs d'information en bas de l'écran peuvent être masqués en appuyant sur la languette grise. Cela permet d'agrandir la vue de la carte.



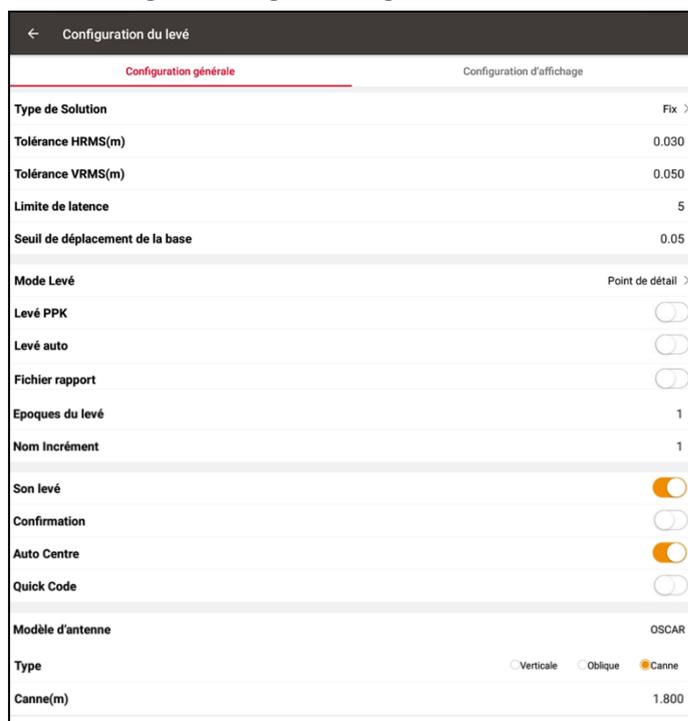
Ces 6 champs peuvent être définis selon les préférences personnelles. Cliquez sur le champ que vous souhaitez modifier, un écran contextuel apparaît dans lequel vous pouvez sélectionner le choix d'affichage souhaité.



Via « Configuration » de nombreux paramètres par défaut peuvent être modifiés.

Les principaux paramètres du menu de mesure

➔ Onglet Configuration générale



Type de solution > doit être sur Fix

Tolérance HRMS(m) > déviation horizontale maximale

Tolérance VRMS(m) > déviation verticale maximale

Limite de latence > intervalle maximum de la correction RTK

Seuil de déplacement de la base > nouvelle station de base *1

Mode Levé > mesures détaillées, continues ou décalées *2

Epoques du levé > Nombre de fois mesurées / moyenne

Nom incrément > incrément numéros de points par défaut 1

Son levé > son lors de l'enregistrement

Confirmation > affiche à l'avance les informations sur les points

Auto Centre > centre le GPS sur la carte

Quick Code > afficher les champs de code rapide

Type > pour travailler avec l'inclinaison, sélectionnez « Canne »

Canne(m) > la hauteur de l'antenne en mètres

*1 Si la position de la station de base dépasse la valeur saisie, une nouvelle station de base est générée et les coordonnées du GPS rover sont recalculées.

*2 Il existe trois options pour mesurer les points de décalage :

- la méthode tilt-offset
- la méthode des deux points
- méthode en un point.

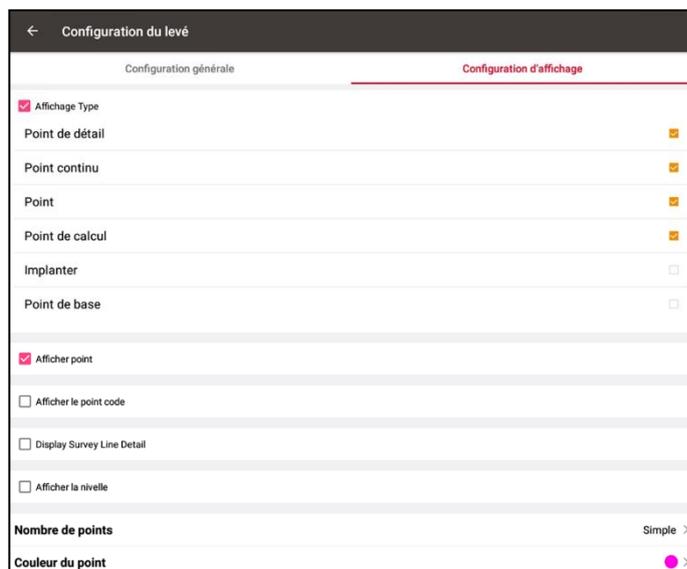
Après avoir sélectionné le mode levé en mesure de décalage, revenez à l'interface de mesure pour sélectionner la méthode de mesure des points de décalage.

[Tilt-offset] : Le point de décalage est calculé sur la base de la position inférieure de la canne GPS et de la valeur de décalage saisie, qui est dans la direction opposée à la direction d'inclinaison actuelle.

[Méthode des deux points] : La direction est déterminée par les deux points mesurés et le point de décalage est calculé dans la direction étendue sur la base du deuxième point et de la valeur de décalage introduite.

[Méthode en un point] : Le point de décalage est calculé en fonction de la position actuelle, de l'azimut directionnel saisi et de la valeur de décalage.

➔ Onglet Configuration d'affichage



Affichage Type > Sélectionnez pour du texte au point

Cases à cocher pour le type de point souhaité

Afficher point > affiche le numéro du point à l'écran

Afficher le point code > affiche le code sur l'écran

Affichage la nivelle > afficher oui/non

Couleur du point > couleur du point mesuré