

STEC



Роботизированный электронный тахеометр

STEC AXIS 10

Руководство по эксплуатации

Москва

2024 г.

Оглавление

ОГЛАВЛЕНИЕ	1
1 ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ	5
2 ВВЕДЕНИЕ	6
2.1 Особенности прибора	6
2.2 Внешний вид	7
2.4 Настройка прибора	8
2.5 Информация о батарее	10
2.6 Снятие/установка трегера	11
2.7 Фокусировка зрительной трубы	12
3 ПОЛЕВОЕ ПО	13
3.1 Символы	13
3.2 Инструменты	14
4 ИЗМЕРЕНИЯ	15
4.1 Измерение углов	15
4.2 Измерение расстояний	16
4.3 Измерение координат	17
5 СТАНЦИЯ	18
5.1 Известная точка	18
5.2 Высота станции	19
5.3 Проверка задней точки	20
5.4 Обратная засечка	21
5.5 Точки в линию	22
6 СБОР ДАННЫХ	23
6.1 Точка	24
6.2 Смещение расстояния	25
6.3 Плановое смещение	26
6.4 Центр колонны/Скрытая точка	27
6.5 Недоступное расстояние (MLM)	28
6.6 Расчёт координат точки в створе по смещению	29
6.7 Расчёт координат точки в створе по углу	30
6.8 REM	31
7 ВЫНОС В НАТУРУ	32
7.1 Вынос точки	32

7.2 Вынос по углу и расстоянию	33
7.3 Разбивка ПГЗ.....	34
7.4 Вынос относительно линии.....	35
8 ПРОЕКТ.....	36
9 СОГО	37
9.1 ПолярТЧК.....	37
9.2 Обратная задача	38
9.3 Площадь и периметр.....	39
9.4 Ортогональ к базовой линии	40
9.5 Пересечение по 2 точкам	40
9.6 Пересечение по 4 точкам	42
9.7 Объем	43
9.8 Калькулятор	44
10 ТРАССЫ	45
10.1 Выбор трассы	45
10.2 Горизонтальный сегмент.....	46
10.3 Вертикальный сегмент	48
10.4 Разбивка трассы	49
10.5 Расчет координат.....	50
10.6 Импорт трассы	50
10.7 Экспорт трассы	51
11 НАСТРОЙКИ.....	52
11.1 Единицы измерения	52
11.2 Угол	53
11.3 Расстояние	54
11.4 Координаты	56
11.5 Настройки авто.....	56
11.5.1 Автомат.....	57
11.5.2 Угад. цели	57
11.5.3 Настр. поиска.....	58
11.5.4 APR поиск	59
11.5.5 Точность вращения.....	59
11.6 Передача данных (Com-порт).....	60
11.7 Юстировка	61
11.8 Помощник.....	62
11.9 Возвр. К заводским.....	62
11.10 Язык	63

11.11 Информация.....	63
12 ДАННЫЕ	64
12.1 Сырые данные	64
12.2 Координатные данные	64
12.3 Коды	65
12.4 Графические данные	65
13 КЛАВИША БЫСТРЫХ НАСТРОЕК.....	66
13.1 Настройка PPM	66
13.2 Цель	67
13.3 Компенсатор.....	67
13.4 Режим измерения	68
13.5 Лазерный отвес	68
13.6 Створоуказатель	69
13.7 Power Search	69
13.8 КЛ/КП	69
13.9 Поиск APR	69
13.10 Джойстик	70
13.11 Вращение	70
14 ПОВЕРКА И ЮСТИРОВКА	71
14.1 Цилиндрический уровень	71
14.2 Круглый уровень	72
14.3 Сетка нитей	72
14.4 Коллимационная ошибка (2C)	73
14.5 Компенсатор.....	74
14.6 Место вертикального 0 (Угол I)	75
14.7 Постоянная прибора (K).....	76
14.8 Поверка соответствия пятна лазерного целеуказателя линии визирования тахеометра .	77
14.9 Подъемные винты трегера.....	77
15 ТЕХНИЧЕСКИЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ	78
16 КОДЫ ОШИБОК.....	79
17 ФОРМАТ ДАННЫХ	80
17.1 Сырые данные	80
17.2 Координатные данные	81
17.3 Трассы.....	81
17.4 DXF.....	81
18 ТЕХНИКА БЕЗОПАСНОСТИ	82
18.1 Встроенный лазерный дальномер (видимый лазер)	82

18.2 Лазерный отвес	83
19 КОМПЛЕКТАЦИЯ.....	84
20 ТЕХНИЧЕСКАЯ ПОДДЕРЖКА НА ТЕРРИТОРИИ РОССИИ	85
21 УСЛОВИЯ ГАРАНТИИ	86

1 Предупреждение

Поздравляем вас с покупкой электронного тахеометра STEC AXIS 10!

Пожалуйста, внимательно прочитайте данную инструкцию перед началом работы на приборе.

1. Не наводите окуляр прибора на солнце.
2. Не направляйте лазерный луч прибора в глаза.
3. Не храните прибор в условиях экстремально низких или высоких температур.
4. Храните прибор в специализированном кейсе, чтобы избежать попадания пыли и влаги.
5. Если температура окружающей среды при хранении прибора сильно отличается от температуры при работе, необходимо оставить прибор в кейсе до тех пор, пока он не адаптируется к температуре окружающей среды.
6. Если прибор не будет использоваться продолжительное время, необходимо вынуть батарею и хранить ее отдельно от прибора. Батарею необходимо заряжать раз в месяц.
7. Для перевозки прибора необходимо использовать специализированный кейс. Сам кейс необходимо зафиксировать со всех сторон мягким материалом.
8. Чистить оптические элементы только тряпкой из микрофибры или специальной салфеткой для оптики.
9. Протирать поверхность прибора мягкой тканью. При попадании влаги на поверхность прибора немедленно уберите ее.
10. Перед выходом в поле проверьте заряд батарей и работоспособность прибора.
11. Не разбирайте тахеометр самостоятельно. Если прибор работает некорректно, обратиться в специализированный сервисный центр компании **STEC**.

2 Введение

2.1 Особенности прибора

Роботизированный тахеометр AXIS10 — это разумный выбор для тех, кто ценит мощность, производительность и эффективность. Данный прибор позволяет оптимизировать время и затраты и получать координаты с максимальной точностью.

С удобным встроенным ПО и передовой технологией xTrak, AXIS10 быстро наводится, фиксирует и отслеживает призму, обеспечивая исключительную точность и надежность на уровне лучших решений в классе.

Бесшумный привод Torque.

AXIS10 обеспечивает плавное вращение до 180°/с и высокую динамику работы благодаря технологии xTrak, которая работает быстрее и точнее аналогов.

Автопоиск призмы.

Распознает и измеряет призму на расстоянии до 1000 м, а также быстро находит её в радиусе 300 м, сокращая число измерений почти на 2/3 по сравнению с ручной станцией.

Фиксация призмы.

Следит и фиксирует перемещение призмы на скорости до 20°/с, избавляя вас от необходимости постоянного наблюдения.

Полный набор подключений

AXIS10 поддерживает USB, Wi-Fi, Bluetooth, дальнобойный Bluetooth, последовательный порт и слот для SIM-карты, что делает обмен данными и удаленное управление максимально удобными.

Камера с управлением одним касанием

Просто коснитесь экрана, и AXIS10 мгновенно наведётся на цель. Встроенная 5-мегапиксельная камера позволяет фиксировать изображения и видео объектов, когда это необходимо.

Интуитивный интерфейс

Визуальные индикаторы отображают статус измерений в реальном времени, а такие инструменты, как электронный компас, помогают быстро и точно захватывать цель.

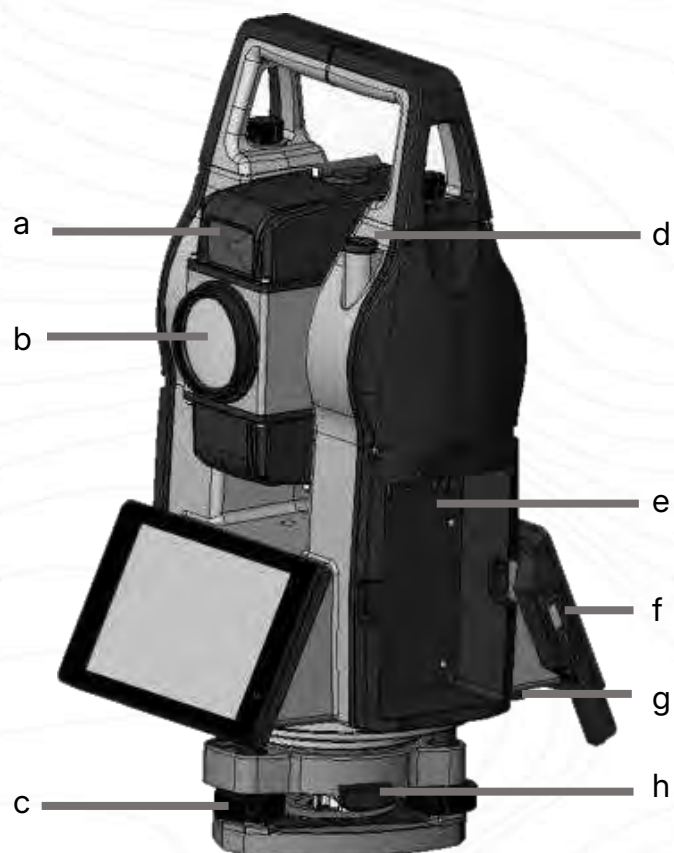
Продвинутые программы

Приложения, такие как CAD-наведение, помогают достичь точного соответствия строительных работ с проектной документацией. С AXIS10 вы получаете максимальную производительность, улучшенную координацию и плавный рабочий процесс на всех этапах проекта.

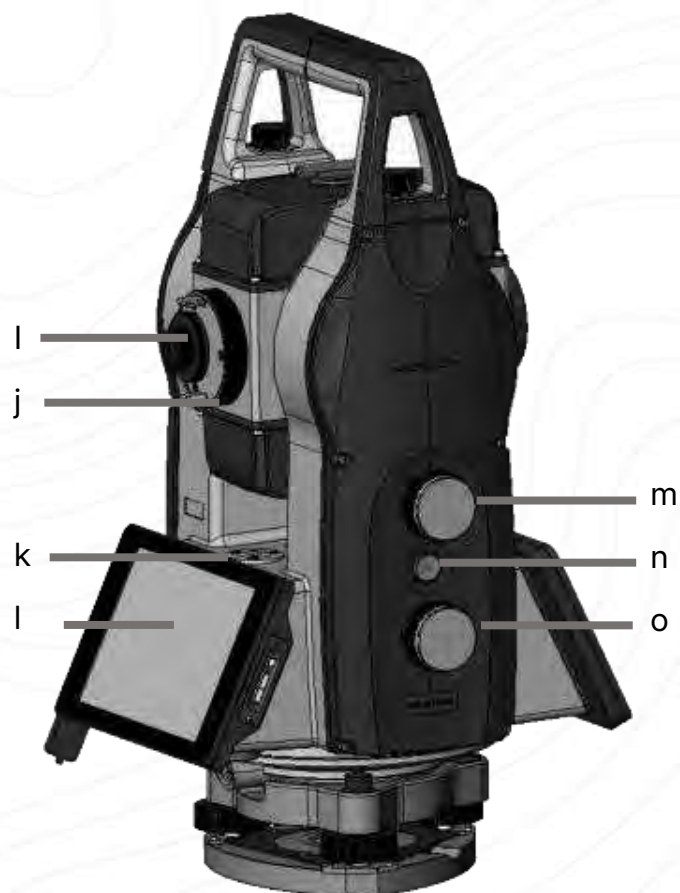
STEC-MOS

STEC-MOS — это профессиональное автоматизированное программное обеспечение для мониторинга. Система предлагает автоматическое обучение, измерения и обработку данных, а также удаленное обслуживание, что позволяет проводить анализ данных в реальном времени и получать своевременные предупреждения.

2.2 Внешний вид



a	Створоуказатель, камера, модуль поиска и слежения за отражателем
b	Линза объектива
c	Подъемные винты трегера
d	Антенна
e	Батарейный отсек
f	Разъемы
g	Датчик температуры/давления
h	Фиксирующий финт трегера



i	Окуляр зрительной трубы
j	Фокусировочное кольцо зрит. трубы
k	Круглый уровень
l	Экран
m	Закрепительный и наводящий винты ВК
n	Клавиша быстрых измерений
o	Закрепительный и наводящий винты ГК

2.3 Подготовка к проведению измерений

Распаковка

Положите кейс крышкой вверх. Откройте кейс и достаньте прибор.

Хранение инструмента

Закройте крышкой линзу объектива, поместите инструмент в кейс винтом вертикального круга вверх. (Линза объектива должна быть направлена на трегер.)

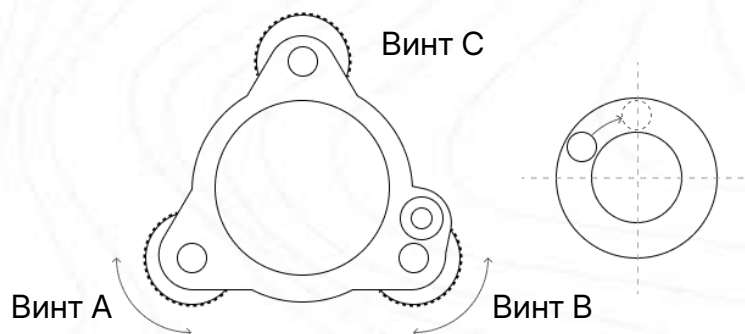
2.4 Настройка прибора

Настройка штатива

1. Ослабьте натяжение винтов на ножках штатива, выставьте штатив на необходимую высоту и затяните винты.
2. Отцентрируйте штатив на необходимой вам точке и выставьте его горизонтально, на сколько это возможно.
3. Придавите ножки штатива к земле.

Настройка прибора

1. Аккуратно поместите прибор на штатив и зафиксируйте его.
2. Включите прибор и активируйте лазерный отвес во вкладке «**Быстрая установка**». Открепите крепление двух ножек штатива, выставьте прибор по лазерному отвесу над точкой и зафиксируйте крепления.
3. Выставьте инструмент по круглому уровню.
 - а) Вращайте подъемные винты А и В чтобы сместить пузырек круглого уровня к винту С.
 - б) Вращайте подъемный винт С чтобы поместить пузырек в центр круглого уровня.

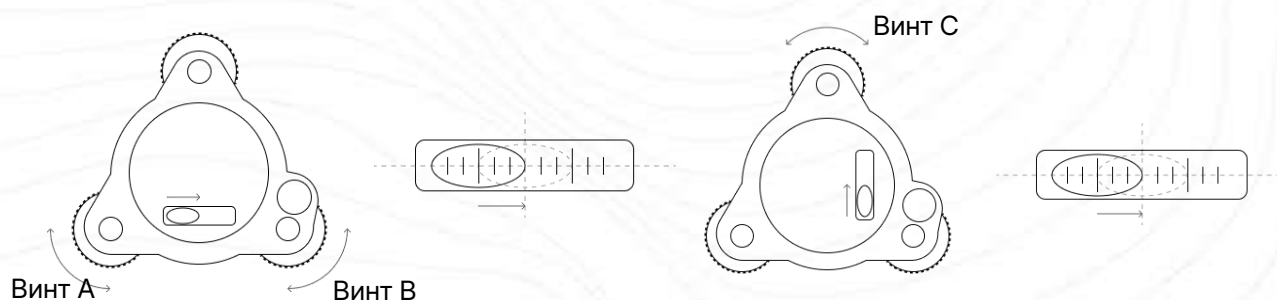


4. Выставьте инструмент по цилиндрическому уровню.

4.1 Открепите закрепительный винт горизонтального круга и выставьте прибор так, чтобы цилиндрический уровень был параллелен закрепительным винтам А и В. После этого, подъемными винтами А и В сместите пузырек в центр цилиндрического уровня.

4.2 Поверните инструмент на 90° (100 гон) вокруг вертикальной оси и вращайте подъемный винт С чтобы поместить пузырек в центр цилиндрического уровня.

4.3 Повторять эти шаги до тех пор, пока пузырек не будет в центре цилиндрического уровня во всех положениях.



В случае если точка лазерного отвеса сместилась с центра необходимой точки, ослабьте становой винт и перемещайте прибор (не поворачивая его) пока точка лазерного отвеса не окажется в центре необходимой точки. Затяните винт и снова выставьте прибор по уровню. Повторяйте эти действия до тех пор, пока прибор не будет выставлен по уровню и отцентрирован на точке.



Совет: выставить инструмент по уровню так же можно с помощью электронного уровня E-bubble.

X: Значение компенсации по направлению X.

Y: Значение компенсации по направлению Y.

[Компенсация-Выкл]: Отключить датчик наклона.

[Компенсация -X]: Включить датчик по направлению X.

[Компенсация -XY]: Включить датчик по направлению X и Y.

2.5 Информация о батарее

Установка батареи

Вставьте батарею в прибор и надавите на нее.

Замена батареи

Нажмите на замки батареи и вытащите ее. Если заряд батареи менее одного деления, немедленно прекратите работу и как можно скорее зарядите батарею.

Примечание 1:

Убедитесь, что прибор выключен перед тем, как вытаскивать батарею из инструмента, в противном случае можно повредить прибор.

Примечание 2:

1. Время работы прибора зависит от внешних факторов, таких как температура окружающей среды, время зарядки, количества циклов зарядки и т.д. Рекомендуется заблаговременно заряжать батареи и иметь несколько полностью заряженных батарей в запасе.
2. Потребление батареи зависит от режима измерения. Обычно, в режиме измерения расстояний потребление батареи значительно выше, чем в режиме измерений углов. При переключении из режима измерения углов в режим измерения расстояний при низком заряде батареи возможно отключение прибора.

Зарядка

Перед первым использованием батареи ее необходимо зарядить целиком.

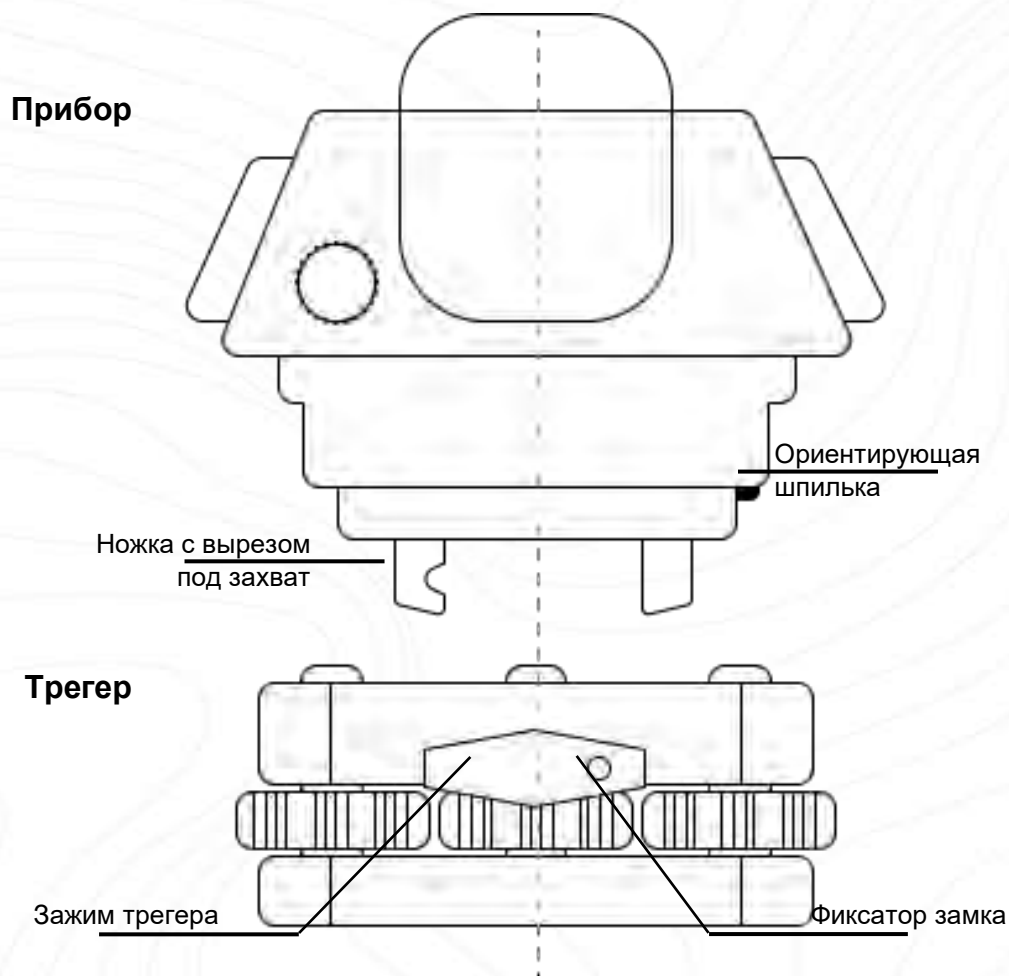
Батареи **LI-60** должны заряжаться только официальной зарядкой **ZY- 4SLI-2A**, которая поставляется в комплекте с инструментом. Подключать зарядку можно в сеть 220V, при температуре от 0° до +45°C.

Красный индикатор на блоке питания сообщает о том, что идет зарядка устройства, зеленый – зарядка окончена. Вовремя вытаскивайте батарею из блока питания.

Примечание:

Для того, чтобы батарея сохраняла свою емкость как можно дольше ее необходимо заряжать не реже чем раз в месяц.

2.6 Снятие/установка трегера



Снятие трегера

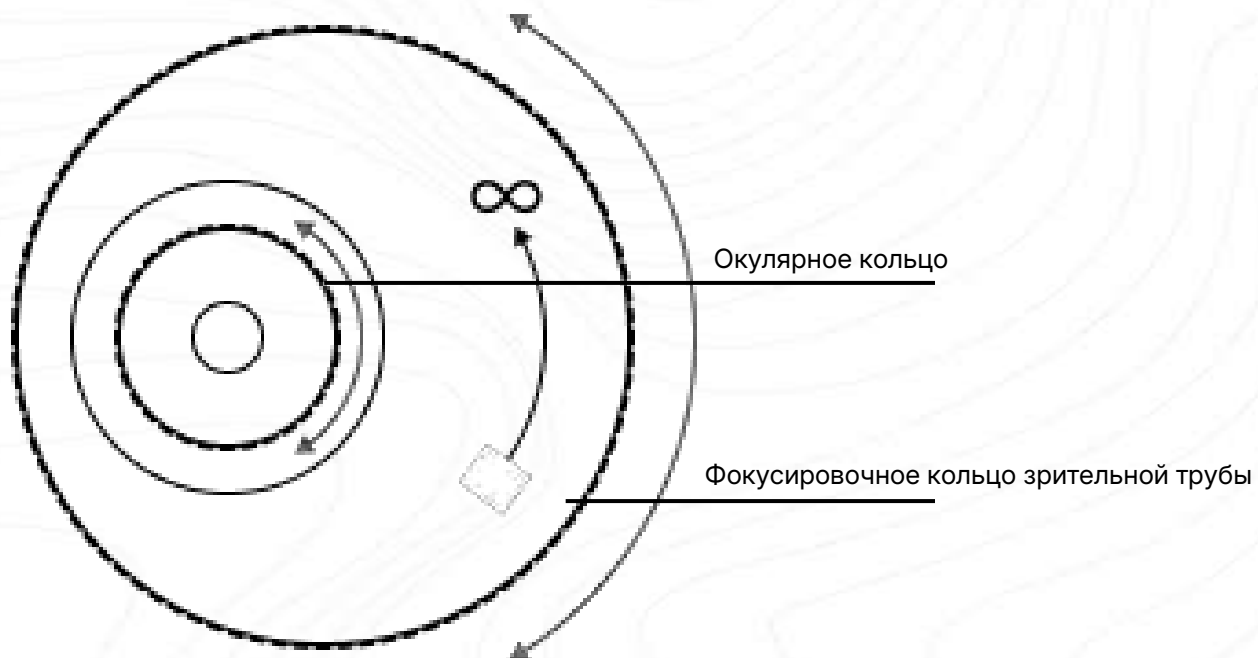
При необходимости прибор можно снять с трегера. Чтобы разблокировать зажимной механизм поверните зажим трегера на 180° против часовой стрелки. Затем можно снять прибор с трегера.

Установка трегера

Вставьте ножки прибора в соответствующие отверстия на трегере, соединив ориентирующую шпильку с ориентирующей выемкой. Поверните зажим трегера на 180° градусов по часовой стрелке для фиксации прибора на трегере.

2.7 Фокусировка зрительной трубы

Наведите зрительную трубу на светлую поверхность и вращайте фокусирующее кольцо окуляра до тех пор, пока сетка нитей не станет четкой. Наведитесь на марку визиром на крышке дальномера и вращайте фокусирующее кольцо до тех пор, пока изображение не станет четким.



3 Полевое ПО

3.1 Символы

V/V%	Вертикальный угол
HR/HL	Горизонтальный угол право/лево
HD	Горизонтальное расстояние
VD	Вертикальная разница
SD	Расстояние сдвига
N	Север
E	Восток
Z	Превышение
m/ft	Метры/Футы
dms	Градусы/Минуты/Секунды
Mil	Единица измерения угла
Gon	Единица измерения угла
PSM	Константа призмы
PPM	Атмосферная коррекция

3.2 Инструменты



	[Быстр. уст.]	В этом пункте находятся настройки целеуказателя, подсветки сетки нитей, лазерного отвеса и температуры/давления.
	[Данные]	В этом пункте находятся сырые данные, координаты, коды и графические данные.
	[Режим]	В этом пункте находятся fine, N times, continuous или tracking mode.
	[Цель]	В этом пункте находятся режимы съемки: на пленку, призму и безотражательный режим.
	[Датчик наклона]	В этом пункте находятся настройки электронного уровня: по оси X, по осям XY или отключен.

4 Измерения

Меню программы измерений:

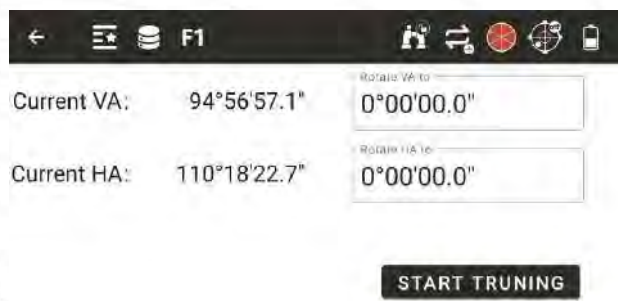
- Измерение углов
- Измерение расстояний
- Измерение координат

4.1 Измерение углов



V/V%	Вертикальный угол
HR/HL	Горизонтальный угол право/лево
[УСТО] [0 SET]	Установка вертикального угла как 0. После этой установки необходимо заново задать заднюю точку.
[ФИКС] [HOLD]	Задержать гор. угол.
[УСТН] [H SET]	Ввести горизонтальный угол.
[Поворот] [Rotation]	Автоматический поворот инструмента на заданный угол.

Поворот:



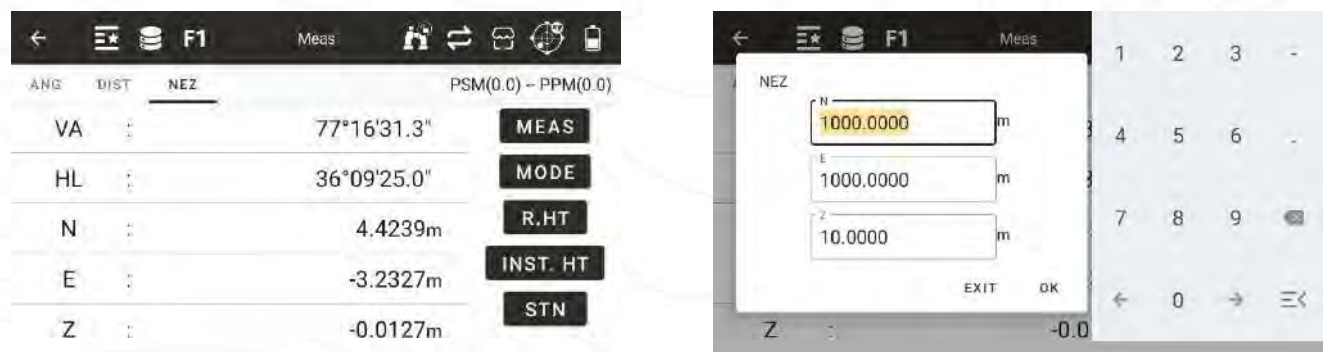
Введите значения вертикального и горизонтального углов, нажмите **[Начать вращение]** **[Start rotation]**, и инструмент автоматически повернется на заданный угол.

4.2 Измерение расстояний



SD	Наклонное расстояние.
HD	Горизонтальное расстояние.
VD	Вертикальное расстояние.
[РЕЖМ] [MODE]	Выбор режима измерения.
[ИЗМ] [MEAS]	Измерение.
[РАЗБ] [S.O]	Перейти в меню разбивки.

4.3 Измерение координат



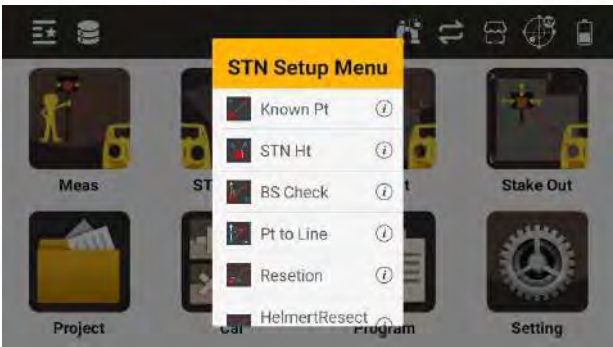
N	Север
E	Восток
Z	Высота
[РЕЖМ] [MODE]	Выбор режима измерения.
[ИЗМ] [MEAS]	Измерение.
[В.ОТР] [R.HT]	Ввод высоты отражателя.
[В.ИН] [INHT]	Ввод высоты инструмента.
[СТН] [STN]	Ввод координат станции.

После ввода станции необходимо заново провести измерение на заднюю точку.

5 Станция

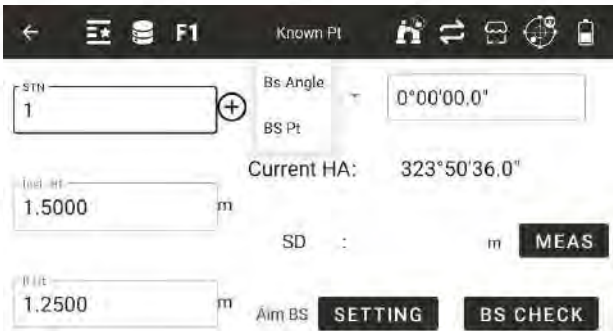
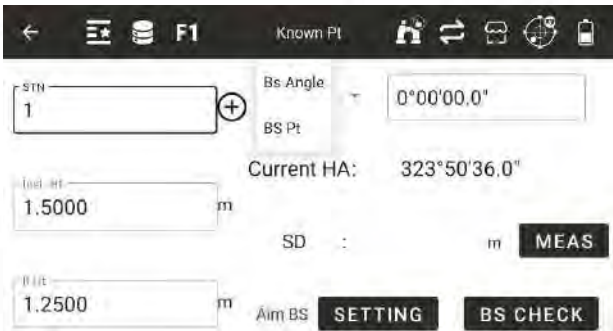
Все вычисления координат выполняются относительно точки стояния. Перед началом работы обязательно введите или вычислите координаты точки стояния.

Меню станция:



5.1 Известная точка

Существует два способа установки задней точки: по углу и по азимуту.



Стн (Stn)	Введите или выберите ID станции.
В.Ин (InHt)	Ввод высоты инструмента.
В.Отр (R.Ht)	Ввод высоты отражателя.
[З ТЧК] [BS Pt]	Введите или выберите ID задней точки.
[ИЗМ][MEAS]	Измерение.

[УСТАН] [SET]	Установить угол на заднюю точку.
Текущ (Current)	Отобразить текущий гор угол.
[ЗТ УГОЛ] [BS ANG]	Введите или установите угол на заднюю точку.

5.2 Высота станции

Определите высоту станции измерив точку с известной высотой. Перед расчетом высоты необходимо установить станцию.

←

☰

🗄

STN Ht

🏠

↺

📶

🔋

Elav

15

+

VD

:

1.2387m

Inst. Ht

1.0000

m

STN Ht(cal)

:

14.2613m

Ref. Ht

1.5000

m

STN Ht(curent)

:

14.2612m

MEAS

SET

Выс. (Ht)	Ввод высоты известной точки.
В.Ин (InHt)	Ввод высоты инструмента.
В.Отр	Ввод высоты отражателя.
VD	Текущий вертикальный угол.
Расч. Выс. (StnHt(Meas))	Расчет измеренной высоты станции.
Выс. Стан. (StnHt(Current))	Текущая станции.
[ИЗМ] [MEAS]	Измерение.
[УСТАН] [SET]	Установить высоту как текущую высоту станции.

5.3 Проверка задней точки

Проверьте совпадает ли текущий угол с задней точкой. Перед проверкой необходимо установить станцию.

←

☰

📶

F1

BS Check

🏠

↔

📄

🌐

🔋

STN name :

1

BS name :

2

BS Ang :

44°59'59.9"

HA :

44°59'58.9"

MEAS

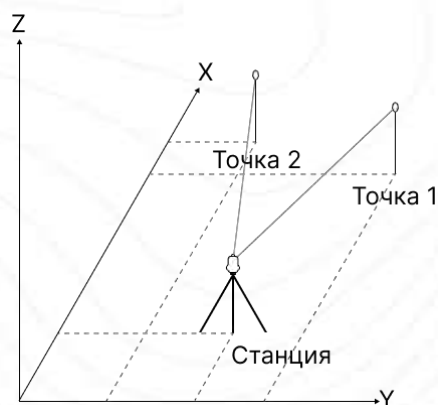
HA diff :

-0°00'01.0"

RESET

Стан Тчк (Stn Pt)	ID точки стояния.
Зад Тчк (BS Pt)	ID задней точки. Это поле будет пустым, если точка вводилась вручную.
BS	Угол на заднюю точку.
HA	Текущий горизонтальный угол.
dHA	Разница между BS и HA.
[СБРОС] [RESET]	Обнулить текущий угол на заднюю точку.

5.4 Обратная засечка



Обратная засечка используется для определения координат стояния прибора по двум и более точкам.

←	☰	☰	F1	Resectoin	1	☰	☰	☰
MEAS	DATA	GRAP						
PtNo	N	E	Z	HA				
1	1000.0000	2000.0000	10.0000	302°01'1"				
2	1050.0000	2050.0000	10.0000	315°18'1"				

MEAS CAL

Примечание:

1. Слишком маленький или большой угол между измерениями может негативно повлиять на результат расчета, поэтому важно выбирать правильный угол.
2. Для расчета требуется как минимум три угловых измерения или два измерения расстояния.
3. По большей части, высота станции рассчитывается по данным расстояния. Если таких данных нет, то высота будет определена по углу к известной точке.
4. Стандартные отклонения и невязки будут отображены на экране

Тчк (Pt)	Поле для ввода ID известной точки.
В.Отр (R.Ht)	Ввод высоты отражателя.
HA	Результат измерения горизонтального угла.
VA	Результат измерения вертикального угла.
SD	Наклонное расстояние.
[УГОЛ] [ANG.]	Измерение только угла.
[BCE] [ANG&DIST]	Измерение угла и расстояния.
[OK] [DONE]	Сохранить и вернуться к списку точек.

5.5 Точки в линию

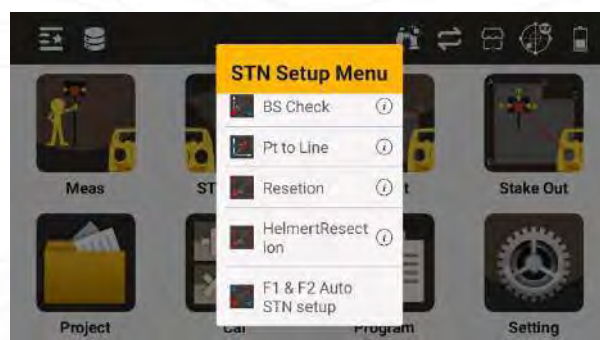
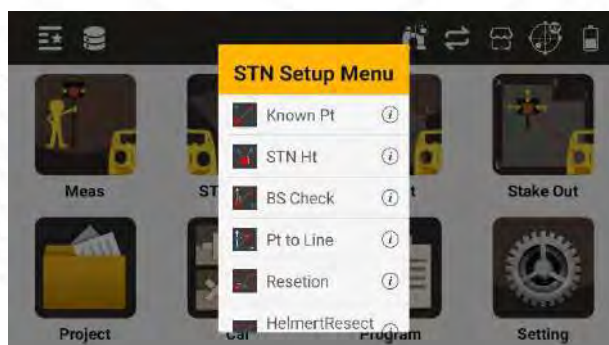
Измерьте две точки (A и B), нажмите **[ДАЛЬШЕ]** для расчёта HD/VD/SD между ними.

Прибор автоматически создаст систему координат. Нажмите **[УСТ]** чтобы установить станцию.

6 Сбор данных

После установки станции можно приступить к съемке с помощью программы сбора данных.

Меню сбора данных:



6.1 Точка

В данном разделе содержится не только измерение точки, но и кодирование точек и графическое отображение данных.

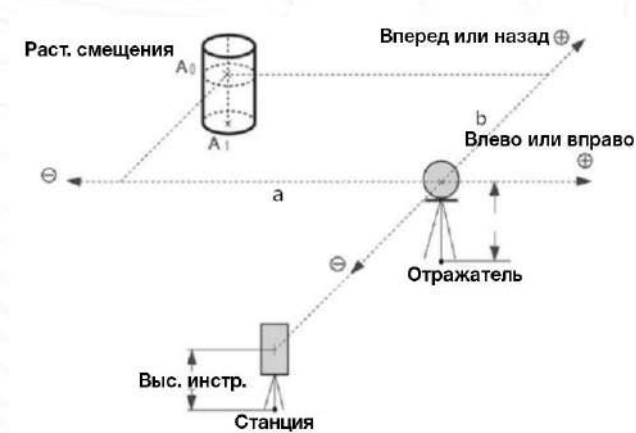
The screenshot shows the 'Pt Mea' interface with the following data and controls:

MEAS	DATA	GRAP
HA	313°02'24.1"	4
VA	76°33'29.7"	1.8000 m
HD	5.1147m	Code: Roof
VD	1.2224m	Connect Line
SD	5.2588m	Close

Buttons: DIST, SAVE, ALL, +

HA	Текущий горизонтальный угол
VA	Текущий вертикальный угол.
HD	Измеренное горизонтальное расстояние.
VD	Измеренное вертикальное расстояние.
SD	Измеренное наклонное расстояние.
Данн	Отобразить снятые точки.
Граф	Графическое отображение сохраненных точек.
Тчк (Pt)	Введите ID точки. Каждая последующая точка будет иметь ID, равный ID предыдущей точки + 1.
Код (Code)	Введите и выберите код для точки.
Соед (Link)	Создать линию с выбранной точкой.
В.Отр (R.Ht)	Ввод высоты отражателя.
[PACT] [DIST]	Измерение расстояния.
[COXP] [SAVE]	Сохранить измерения. Если не были выполнены измерения расстояния, программа запишет только текущий угол.
[BCE] [Measure&Save]	Выполнить измерение точки и сохранить.

6.2 Сместение расстояния



Получение координат точки после смещения относительно цели.

Примечание: Направления указаны относительно направления визирования оператора.

← F1 Dist Offset 1

MEAS DATA GRPH PSM(0,0) – PPM(0,0)

Point ID: 18

Height: 1.5000 m

Code: ⊕

Left Right 0.0000 m

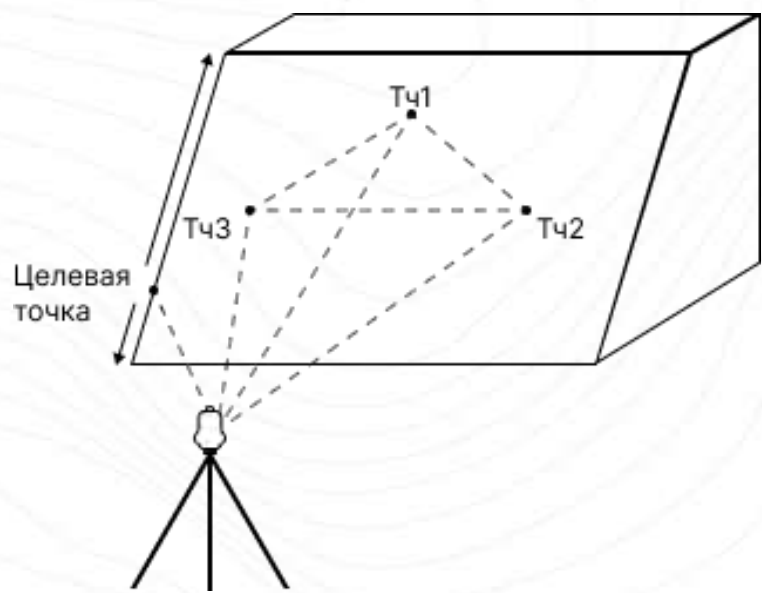
Front Back 0.0000 m

Up Down 0.0000 m

MEAS SAVE ALL

Тчк (Pt)	Введите ID точки смещения.
Код (Code)	Введите или выберите код точки.
В Отр (R.Ht)	Высота отражателя.
L/R	Отклонение влево/вправо.
Перед/Зад (Fw/Bw)	Разница расстояния вперед/назад.
Вх/Вн (Up/Dn)	Разница высоты выше/ниже.
[ИЗМ] [MEAS]	Измерение.
[BCE] [Measure&Save]	Выполнить измерение точки и сохранить.

6.3 Плановое смещение



Точками P1, P2, P3 задается плоскость, далее необходимо навестись на точку смещения P0. Координаты этой точки будут рассчитаны.

←

≡

📄

F1

Plane Offset

🏠

1

🔄

📏

MEAS

DATA

GRPH

PSM(0.0) ~ PPM(0.0)

P1ID

18

HA

:

280°35'12.0"

P2ID

1.5000

m

VA

:

90°13'08.5"

Code

⊕

A:

MEAS

VIEW

Projection

B:

MEAS

VIEW

SAVE

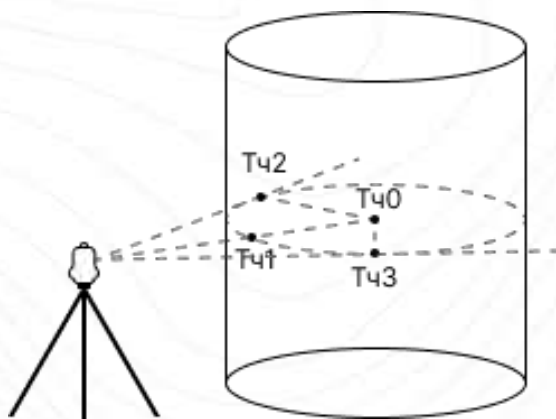
C:

MEAS

VIEW

[Изм] [Meas]	Измерить точку.
[Переме] [Reset]	Отменить измерение точки.
[Просм] [View]	Посмотреть результат измерения.
[COXP] [SAVE]	Сохранить результаты измерения.
HA	Текущий горизонтальный угол.
VA	Текущий вертикальный угол.

6.4 Центр колонны/Скрытая точка



Центр колонны используется для измерения скрытых точек, например, центра колонны, изображенного на картинке выше.

Точка P1 – пересечение между центром колонны и станцией, точки P2 и P3 – левая и правая границы колонны.

Измерив эти точки, ПО автоматически рассчитает точку P0.

←

☰

🗄️

F1

Column Center

👤 1

📏

🔄

📱

MEAS

DATA

GRPH

PSM(0.0) – PPM(0.0)

PRID

18

Edge A : 250°38'27.8"

OK

R.Ht

1.5000

m

Edge B : 250°38'27.8"

OK

Code

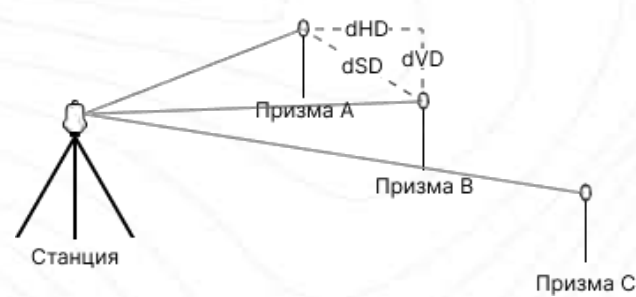
⊕ Center HD :

m

DIST

Нап. A (DireA)	Наведитеcь на край колонны.
Нап. B (DireB)	Наведитеcь на другой край колонны.
Центр (м)	Наведитеcь на центр колонны.
[УГОЛ] [ANG.]	Измерение угла краев колонны.
[РАСТ] [DIST]	Измерение дистанции до центра колонны.

6.5 Недоступное расстояние (MLM)



Данная программа используется для расчёта горизонт. пролож., превышения, наклонное расст. и азимута между двумя точками.

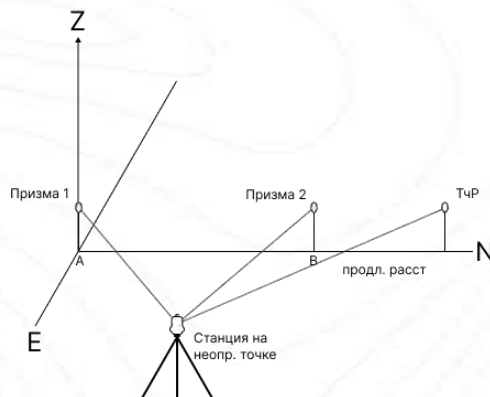
Есть два способа измерения:

MLM (A-B, A-C) (с блокировкой)

MLM (A-B, B-C) (без блокировки)

НачТчк (StartPt)	Начальная точка.
HD	Горизонтальное расстояние между двумя точками.
VD	Вертикальная разница между двумя точками.
SD	Расстояние сдвига между двумя точками.
Ориен (Ori)	Угол между двумя точками.
[БЛОК] [LOCK]	Выбор способа измерения.
[COXP] [SAVE]	Сохранить результаты измерения.
[ИЗМ.] [MEAS]	Измерить.

6.6 Расчёт координат точки в створе по смещению



Вычисление координат недоступной точки Р которая является продолжением линии Р1 Р2, путем измерения на точки Р1 Р2.

Дано: P1, точка начала; P2, точка конца; BN, удлиненное расстояние

Требуется узнать: Р, точку удлинения

←   **F1** Extension-Dist  1   

MEAS DATA GRPH PSM(0,0) - PPM(0,0)

PID: HA : 299°44'48.2"

RPR: m VA : 67°46'01.9"

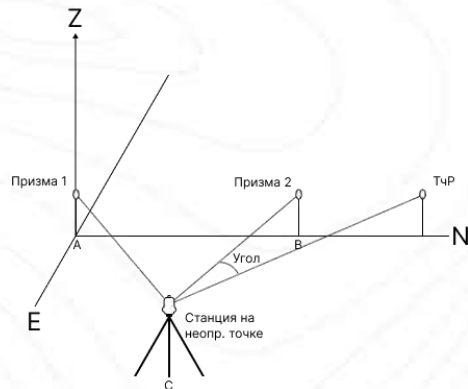
Code: (+) Pt 1 : 4.6590m

Extend Dist: m Pt 2 : 4.6593m

P1P2 **SAVE** **MEAS** **VIEW** **MEAS** **VIEW**

HA	Горизонтальный угол.
VA	Вертикальный угол.
P1	Расстояние до точки 1.
P2	Расстояние до точки 2.
Продолж (Ext Dist)	Расстояние удлинения.
[ИЗМ.][MEAS]	Измерение первой или второй точки.
[СПИС][VIEW]	Посмотреть результат измерения первой или второй точки.
[+/-]	Положительное или отрицательное направление.
[COXP][SAVE]	Сохранить точку удлинения.

6.7 Расчёт координат точки в створе по углу



Вычисление координат недоступной точки Р которая является продолжением линии P1 P2, путем измерения на точки P1 P2.

Дано: P1, точка начала; P2, точка конца; угол удлинения

Требуется узнать: Р, точку удлинения

←

≡

⬆

F1

Extension-Ang

1

⬆

⬆

⬆

⬆

MEAS

DATA

GRPH

PSM(0.0) – PPM(0.0)

P1ID

18

HA

:

299°44'49.1"

P1HI

1.5000

m

VA

:

67°46'01.9"

Code

⊕

Pt 1

:

m

MEAS

VIEW

Pt 2

:

m

MEAS

VIEW

Azimuth

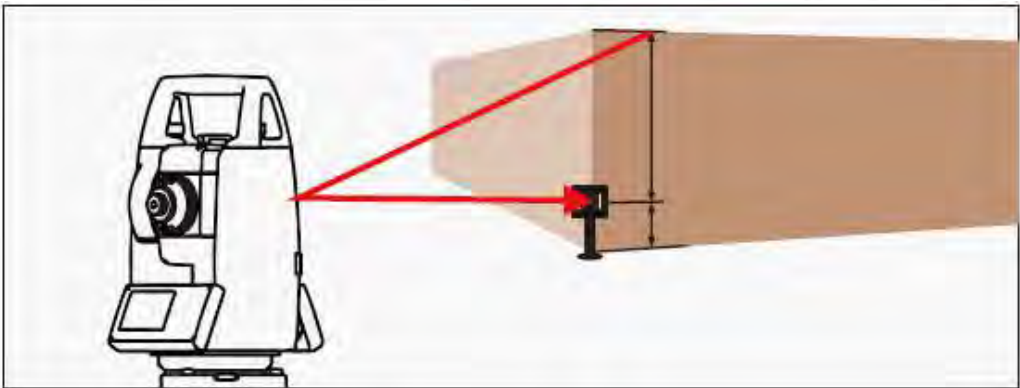
:

MEAS

SAVE

HA	Горизонтальный угол.
VA	Вертикальный угол.
P1	Расстояние до точки 1.
P2	Расстояние до точки 2.
Кут (Ext Dist)	Угол удлинения.
[ИЗМ.] [MEAS]	Измерение первой или второй точки.
[СПИС]	Посмотреть результат измерения первой или второй точки.
[+/-]	Положительное или отрицательное направление.
[COXP][SAVE]	Сохранить точку удлинения.

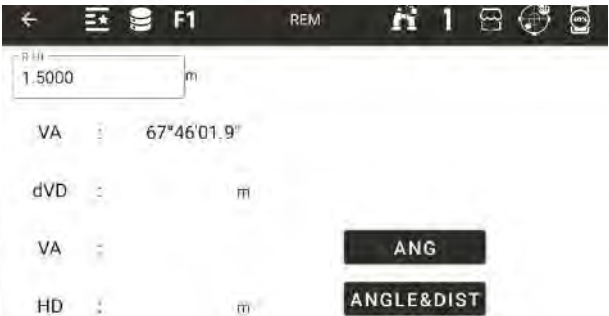
6.8 REM



Точки над призмой можно измерять без отражателя.

Определение отметки недоступной точки или превышения между отражателем и недоступной точкой.

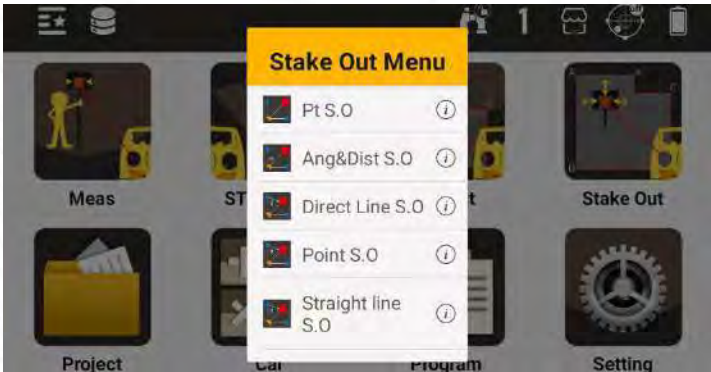
Чаще всего данная функция применяется для определения высоты ЛЭП.



В Отр (R.Ht)	Высота отражателя.
VA (первый)	Текущий вертикальный угол.
dVD	Разница отметок точек.
VA (второй)	Вертикальный угол измеренной точки.
HD	Горизонтальное расстояние до измеренной точки.
[УГОЛ] [ANG.]	Измерить VA.
[BCE] [ANG & DIST]	Измерить VA и HD.

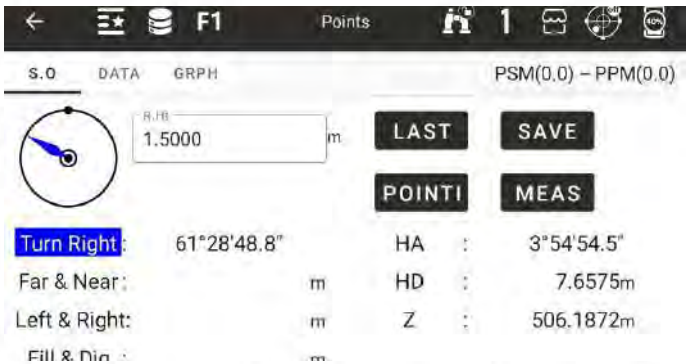
7 Вынос в натуру

Меню разбивки (выноса в натуру):



7.1 Вынос точки

Для выноса точки можно выбрать точку из памяти или ввести ее координаты вручную.



Тчк (Pt)	ID точки, которую необходимо вынести.
В Отр (R.Ht)	Высота отражателя.
[ПРОШ] [LAST]	Выбрать последнюю точку.
[СЛЕД] [NEXT]	Выбрать следующую точку.
[ИЗМ.] [MEAS]	Провести измерение.
[СОХР.] [SAVE]	Сохранить текущую выносимую точку.

HA	Горизонтальный угол выносимой точки.
HD	Горизонтальное расстояние выносимой точки.
Z	Превышение выносимой точки.
Ближ/Дал (Far/Near)	Подсказка дальше/ближе.
Лево/Право (Left/Right)	Подсказка левее/правее.
Насыпь/Выемка (Fill/Dig)	Подсказка выше/ниже.

7.2 Вынос по углу и расстоянию

Вынос точки по значению угла (HA), расстоянию (HD) или высоте (Z).



В Отр (R.Ht)	Высота отражателя.
Ближ/Дал (Far/Near)	Подсказка дальше/ближе.
Лево/Право (Left/Right)	Подсказка левее/правее.
Насыпь/Выемка (Fill/Dig)	Подсказка выше/ниже.

7.3 Разбивка ПГЗ

Вынос точек по азимуту, горизонтальному смещению (HD) и превышению (VD).

Точки можно выбрать точку из памяти или ввести ее координаты вручную.

←

☰

🗄

Direction Line

👤

1

📄

🌐

🔍

PtID

+

Azimuth

0°00'00.0"

HD

0.0000

m

VD

0.0000

m

NEXT

Тчк (Pt)	ID точки, которую необходимо вынести.
Азимут (Azimuth)	Азимут выносимой точки.
HD	Горизонтальное расстояние выносимой точки.

7.4 Вынос относительно линии

Расчет координат точки выноса по двум известным точкам (НачТчк и КонТчк) и по расстоянию смещения (влево или вправо, вперед или назад, вверх или вниз) на основании линии, которую формируют эти точки.

←

☰

📁

F1

Reference Line

🏠

1

🔍

🌐

📄

S.O

DATA

GRPH

PSM(0.0) -- PPM(0.0)

dHD

:

m

Length

:

m

VD

:

m

SD

:

m

HA

:

302°26'02.3"

VA

:

67°46'01.9"

PTID

1.5000

m

Code

+

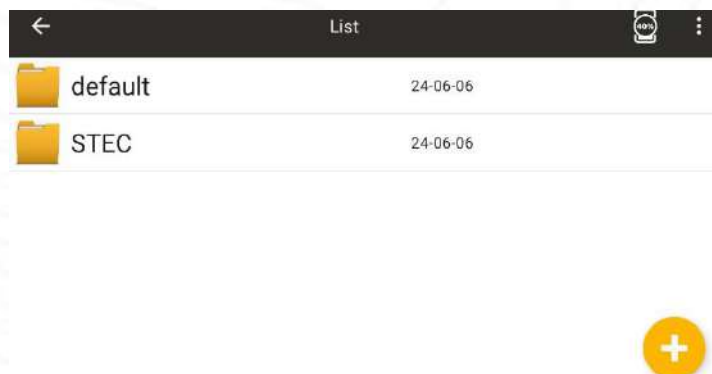
MEAS

SAVE

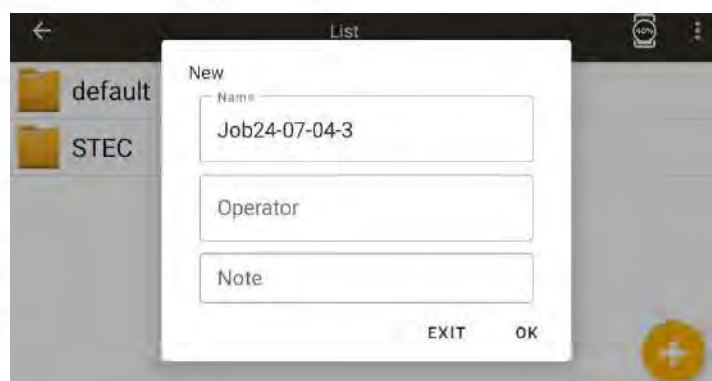
НачТчк (St Pt)	Первая известная точка.
КонТчк (End Pt)	Вторая известная точка.
[ИЗМ.] [MEAS]	Провести измерение.
[СОХР.] [SAVE]	Сохранить текущую выносимую точку.

8 Проект

Меню проекты:



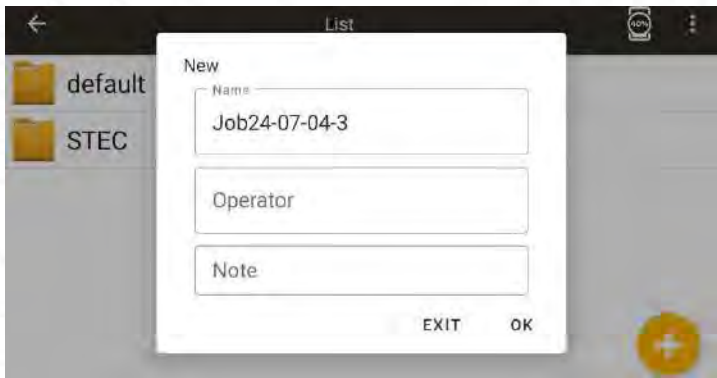
Для создания нового проекта нажмите на "+" в правом нижнем углу.



9 COGO

В данном разделе содержится набор программ для различных расчетов.

9.1 ПолярТЧК

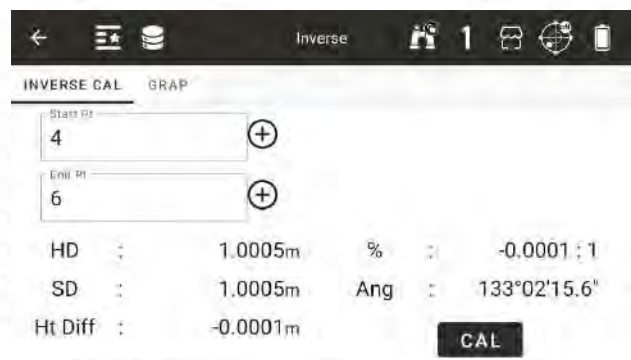


Расчёт координат точки относительно другой точки по углу и расстоянию.

НачТчк (St Pt)	Точка начала. Ее можно измерить, ввести и выбрать из памяти.
НачУг (St.Ang)	Начальный угол.
Оборот (Turn)	Угол поворота относительно начальной точки.
[PACЧ] [CALC]	Рассчитать координаты точки.
[COXP] [SAVE]	Сохранить результат.

9.2 Обратная задача

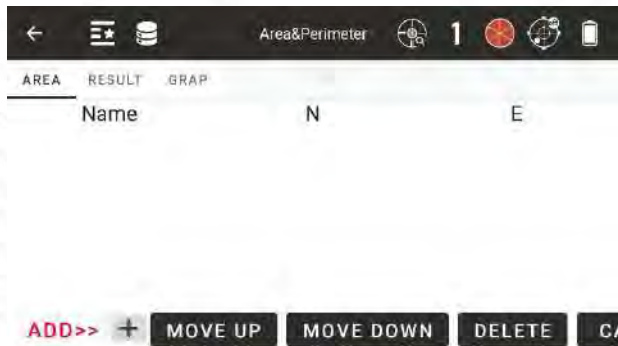
Расчет взаимного расположения двух точек.



НачТчк (St Pt)	Точка начала. Ее можно измерить, ввести и выбрать из памяти.
КонТчк (End Pt)	Начальный угол.
HD	Горизонтальное расстояние между двумя точками.
VD	Вертикальная разница между двумя точками.
SD	Расстояние сдвига между двумя точками.
V%	Наклон между двумя точками.
Угол (Ang)	Угол между двумя точками.
[COXP] [CALC]	Сохранить результат.

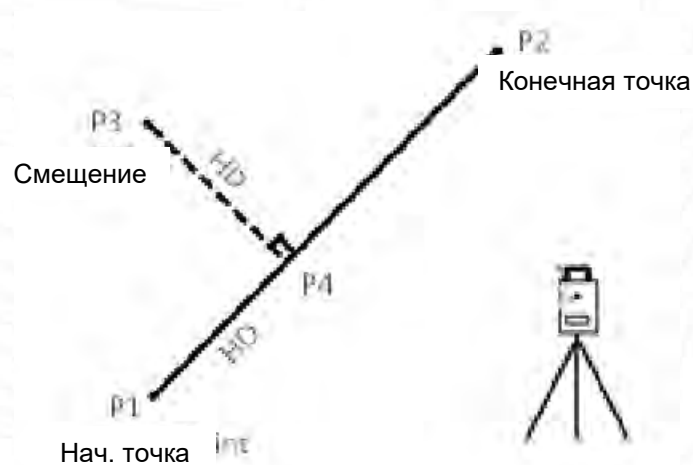
9.3 Площадь и периметр

Вычисление площади и периметра полигона, образованного известными точками.



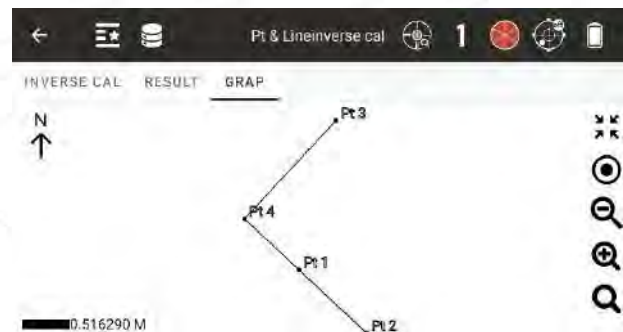
[Доб] [ADD]	Вставить точку в конец списка.
[Встав] [Insert]	Вставить точку в текущее положение в списке точек.
[Удал] [Del]	Удалить выбранную точку.
[Расч] [Calc]	Рассчитать периметр и площадь.

9.4 Ортогональ к базовой линии



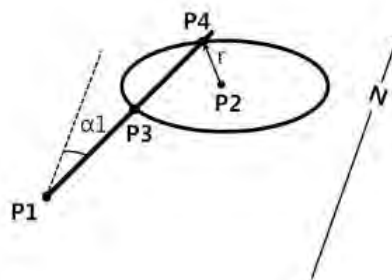
Расчет значения горизонтального проложения между начальной точкой P1 линии P1-P2 и точкой пересечения P4, образованной перпендикуляром к линии P1-P2 от точки P3, и горизонтального проложения от точки P3 до точки P4, а также координат точки P4.

Pt & Lineinverse cal		
INVERSE CAL	RESULT	GRAP
N	: 835.5642m	PtNo 568ap Code Cal
E	: 2253.0366m	
Z	: 9.9977m	
P1 to P4 (HD):	0.8041m	
P3 to P4 (HD):	1.4507m	



9.5 Пересечение по 2 точкам

Вычисление координат точки пересечения по известному значению расстояния.



1. Расчет по азимуту и расстоянию.

← [Menu] [Database] intersection 1 [Icons]

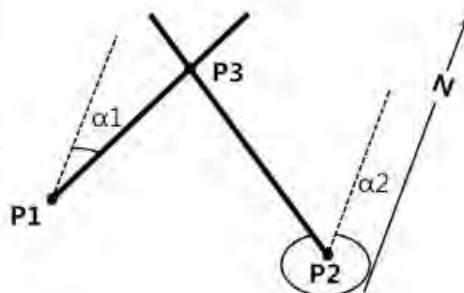
INTERSECTION RESULT GRAP

Start P1 4 + 54°00'00.0" m AZIMUTH

Start P2 6 + 85°00'00.0" m AZIMUTH

CAL

2. Расчет по азимуту.



← [Menu] [Database] intersection 1 [Icons]

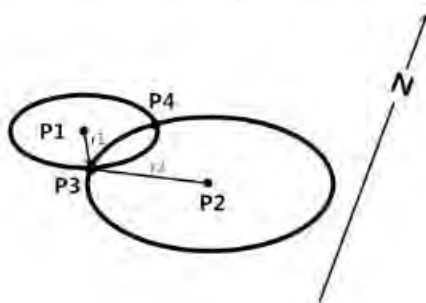
INTERSECTION RESULT GRAP

Start P1 4 + 54°00'00.0" m AZIMUTH

Start P2 6 + 85°00'00.0" m AZIMUTH

CAL

3. Расчет по расстоянию.



9.6 Пересечение по 4 точкам

Вычисление координат точки пересечения двух линий, сформированных четырьмя известными точками.

4 pts intersection

INTERSECTION RESULT GRAP

Start P1 4 +

Start P2 6 +

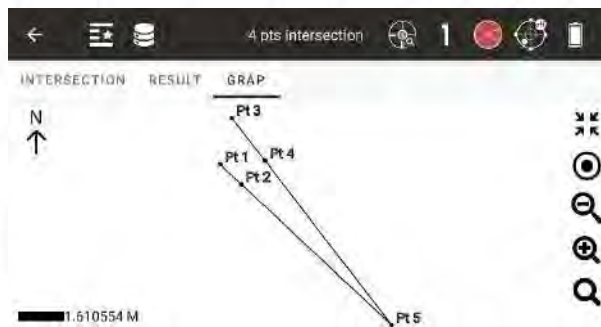
End P1 8 +

End P2 12 +

CAL

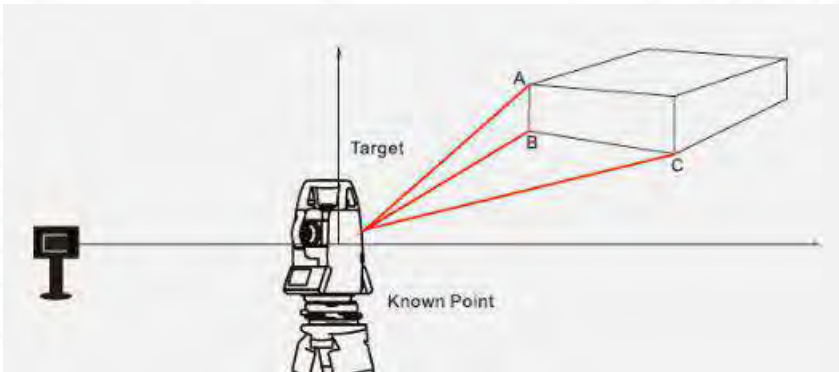
НачТчк 1, 2 (St P1, P2)	Начальная точка линий 1,2.
КонТчк 1, 2 (End P1, P2)	Конечная точка линий 1,2.
[РАСЧ] [CALC]	Рассчитать координаты точки пересечения.
[COXP] [SAVE]	Сохранить результат.

Отображение ркзультата:



9.7 Объем

Расчет объема насыпи и выемки относительно определенной высоты.



←

☰

☰

Volume

1

☑

☑

☑

VOLUME

RESULT

GRAP

Order No.	Name	N	E	Z
1	1	1000.0000	2000.0000	10.0000
2	2	1050.0000	2050.0000	10.0000

Rel Pt

4

m

ADD

DEL

Start Pt

4

End Pt

11

BULK

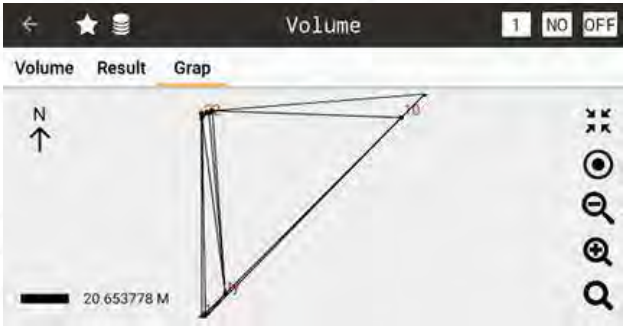
DELETE

Single Pt

+

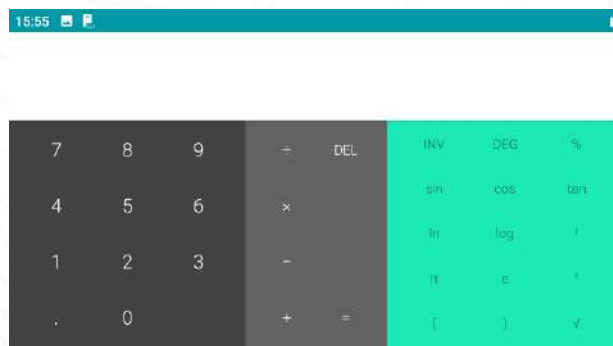
ADD PT

CAL



[УД] [Delete]	Удалит выбранную точку.
[УД ВСЕ] [Delete all]	Удалить все точки.
[РАСЧ] [Calculation]	Расчет объема на основании введенных данных.
[ДОБ ВСЕ] [Add all]	Добавить сразу несколько точек.

9.8 Калькулятор



10 Трассы

Дорога состоит из двух сегментов: горизонтальный и вертикальный. Каждый сегмент может состоять из различных элементов. Горизонтальный сегмент необходим для создания трассы, вертикальный – опционально.

Меню трассы:

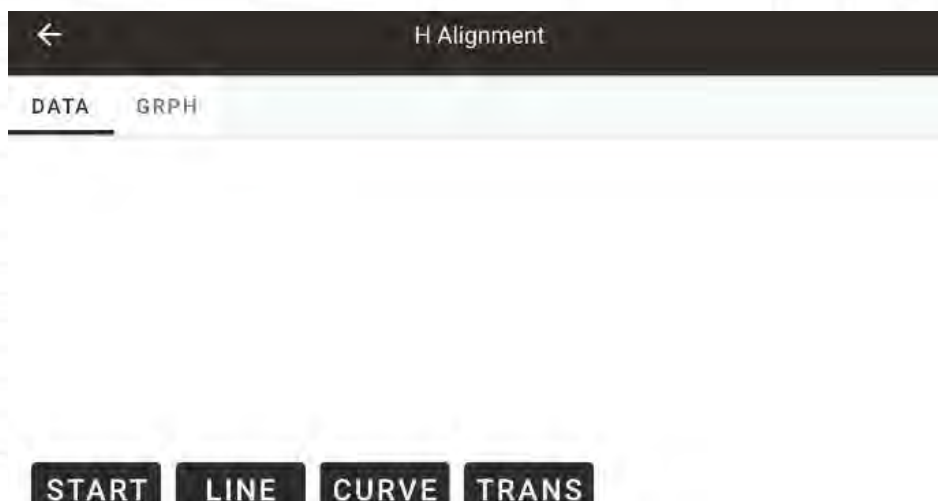


10.1 Выбор трассы

Для того чтобы создать трассу нажмите [+], или выберите трассу из списка.



10.2 Горизонтальный сегмент



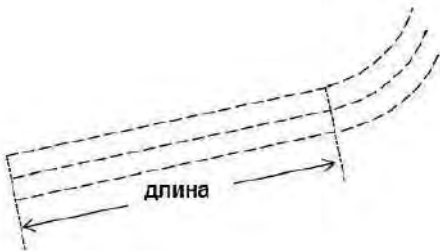
Горизонтальный сегмент состоит из начальной точки, линии, кривая и дуга. Нажмите на соответствующую клавишу чтобы добавить элемент в горизонтальный сегмент.

Ввод начальной точки:



Ввод линии:

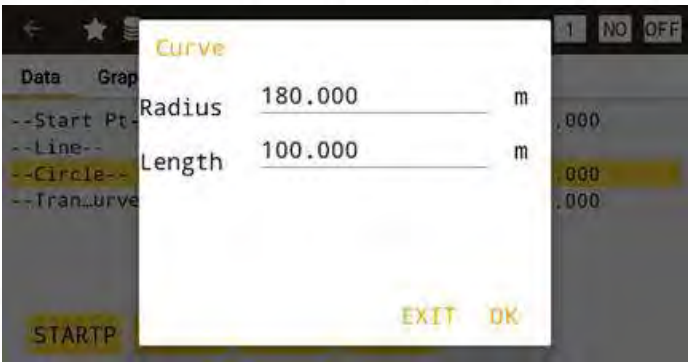
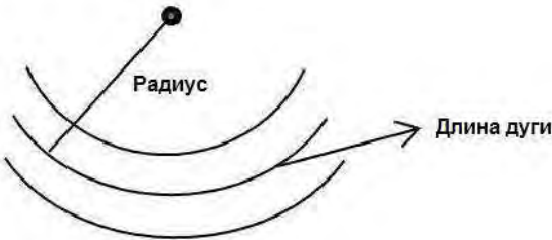
Длина: длина линии.



Ввод кривой:

Радиус: радиус кривой.

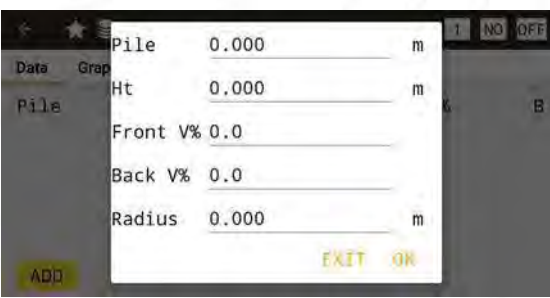
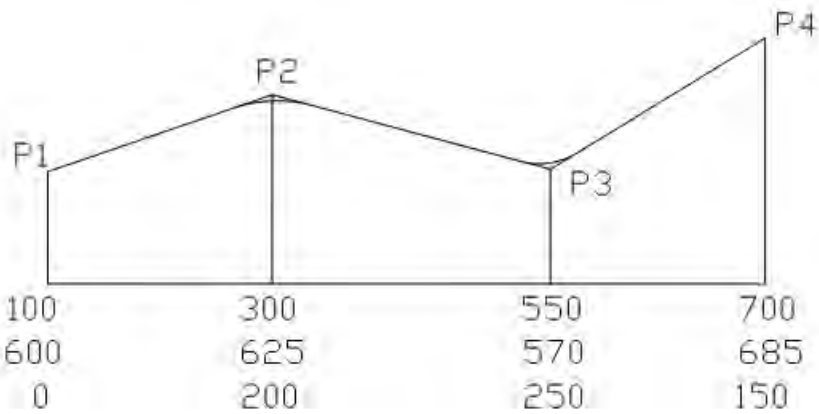
Дл Дуги: длина линии.



Радиус (Radius)	Радиус
Длина (Length)	Длина дуги.

10.3 Вертикальный сегмент

Вертикальный сегмент состоит из пикетов, которые, в свою очередь состоят из номера, превышения и длины кривой.



[ДОБ] [ADD]	Добавить новый элемент вертикального сегмента.
Пикет (Pile)	Ввод пикета.
Выс. (Ht)	Ввод высоты пикета.
Перед V% (Front V%)	Ввод начального превышения.
Зад V% (Back V%)	Ввод конечного превышения.
Радиус (R)	Ввод радиуса между двумя точками.

10.4 Разбивка трассы

В режиме разбивки дорог 1 выносится центральная точка, затем пикеты на обеих сторонах.

Данные вертикального выравнивания вводить необязательно, кроме случаев, когда необходим расчёт выемки и насыпи.

←

Road S.O

1

Deviation to Middle Pile

Start Mileage

2.0000

m

Left

Right

0.0000

m

Interval

10.0000

m

Up

Down

0.0000

m

CONTINUE

Центральная линия

Смещение

Смещение

Бт. Diff(-)

L

Смещение

510

Приращ

520

Пикетаж

530

Центральная линия

НачПК (St Mile)	Начальная точка выноса.
Шаг (Step)	Интервал между точками.
L/R	Смещение левее или правее.
Вх/Вн (Up/Dn)	Смещение выше или ниже.
Дальше (Continue)	Следующий страница выноса.

10.5 Расчет координат

←

NEZ Cal

Start Pt

Interval
10.0000 m

Start Mileage
0.0000 m

End Mileage
0.0000 m

EXIT

CAL

Введите имя начальной точки, имя конечной точки, значение шага и начальный пикетаж. Нажмите [Расч] [Calc], после успешного расчета страница закроется автоматически.

10.6 Импорт трассы

←

Import Road

Import Location

Data Sources

TXT(*.txt/.dat/...

▼

Data Type

H Alignment

▼

SELECT FILE

IMPORT

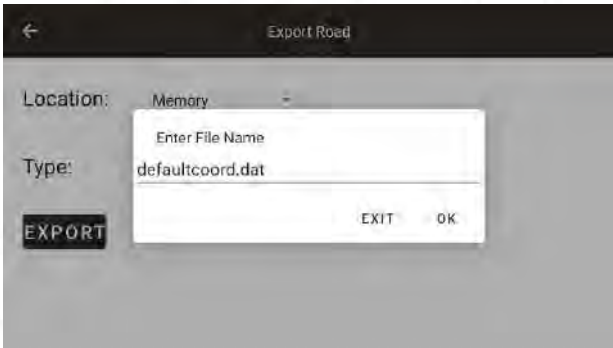
Тип данн. (Data type)	Тип данных для импорта.
Выбор файла (Select file)	Выбор файла на внутренней памяти прибора.
Импорт (Import)	Импортировать файл.

10.7 Экспорт трассы



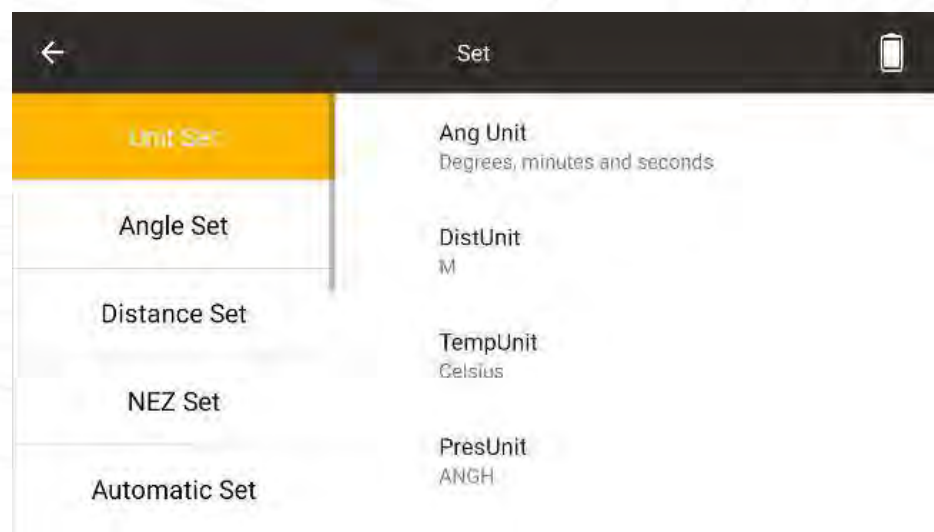
Тип данн. (Data type)	Тип данных для экспорта.
Путь экспорта (Export location)	Выбор пути для экспорта файла. (Внутр. Память или USB)
Экспорт (Export)	Экспортировать файл.

После нажатия на клавишу экспорта необходимо ввести название файла. Нажмите ОК и вы увидите сообщение о успешном экспорте и путь файла.



11 Настройки

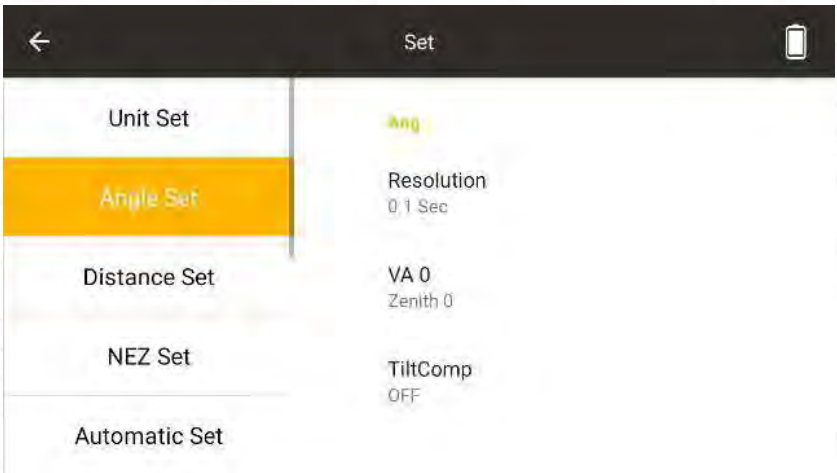
11.1 Единицы измерения



Установка единиц измерений.

Угол (Angle)	градусы, гоны, тысячные, град/мин/сек
Раст (Dist)	метр, футы, футы-дюймы
Темп (Temp)	°C, °F
Давл (Pressure)	гПА, мм ртутного столба, дюймы ртутного столба.

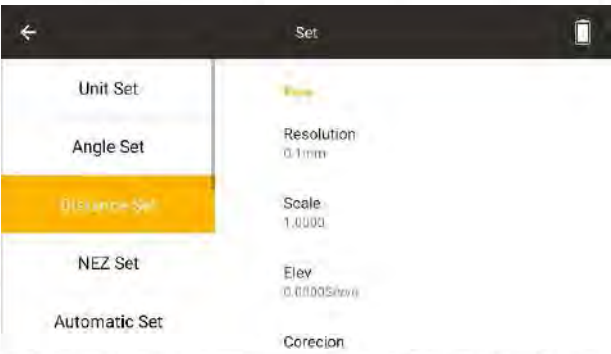
11.2 Угол



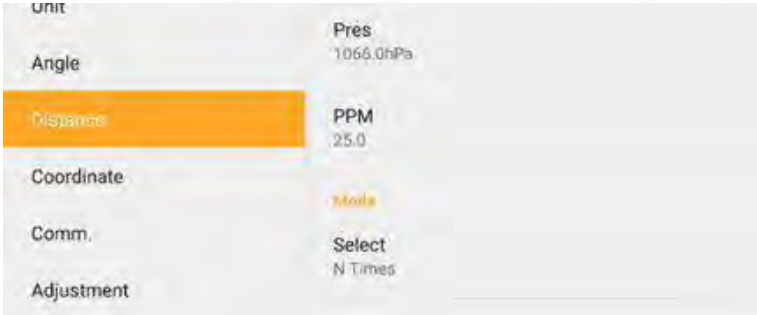
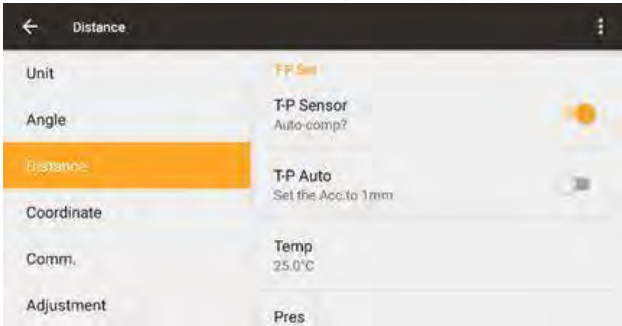
Настройки угловых измерений.

VO	вертикальный 0.
Накл-Х (Tilt-comp)	Компенсатор, имеет след. статусы: выключен, одна или две оси.

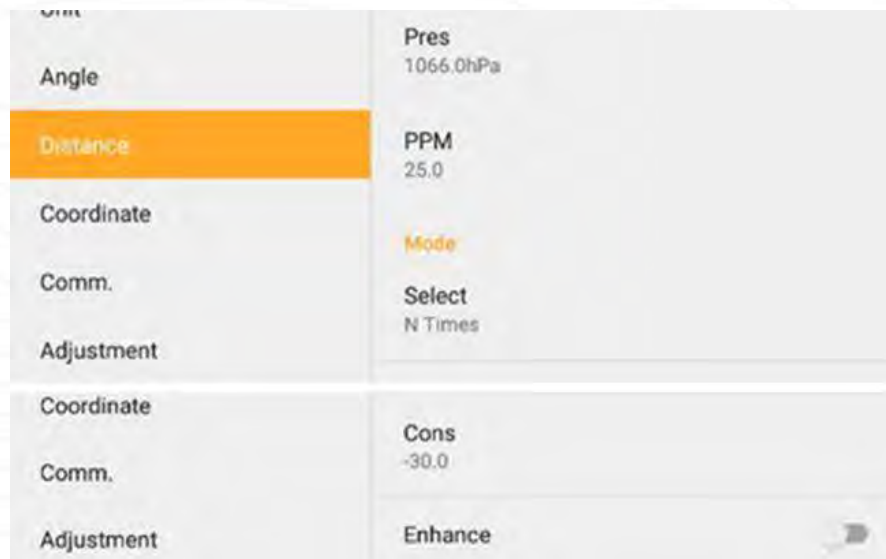
11.3 Расстояние



Разрешение (H)	1мм, 0.1мм
Коэффициент кривизны земли (K)	0.14, 0.2, выкл.
Масштаб (Scale)	Масштабный коэффициент

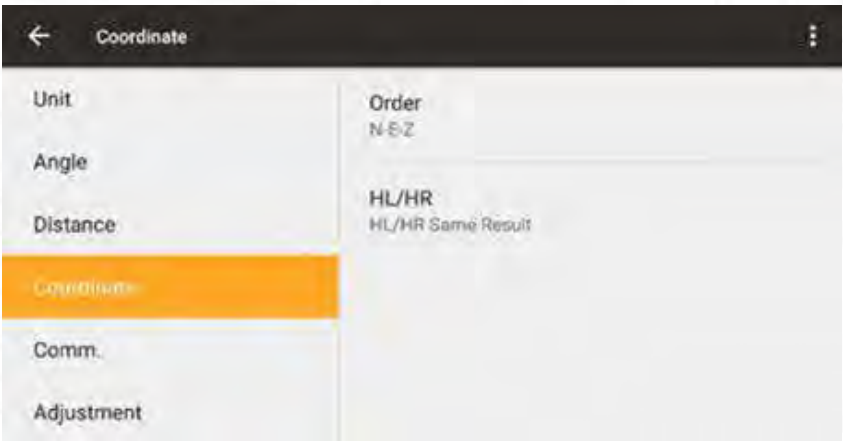


Испр Т-Р (T-P Sensor)	Вкл/Выкл датчик.
Авто (T-P Auto)	определить параметры автоматически.
Темп (Temp)	температура окружающей среды.
Давл (Pres)	текущее давление.
PPM	Значение атмосферной коррекции.



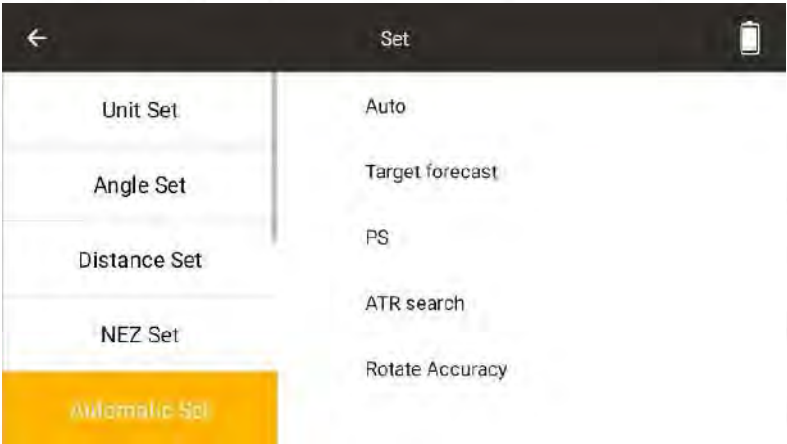
Цель (Target)	выбор цели.
Выбор (Select)	N-раз, непрерывно, отслеживание и единичное измерение.
Средний (Average)	рассчитать среднее значение.
N раз (N times)	установить количество измерений.
Cons	установка постоянной призмы.
УвелРаст (Enhance)	на 1 призму 5000м, на 3 – 6000м.

11.4 Координаты

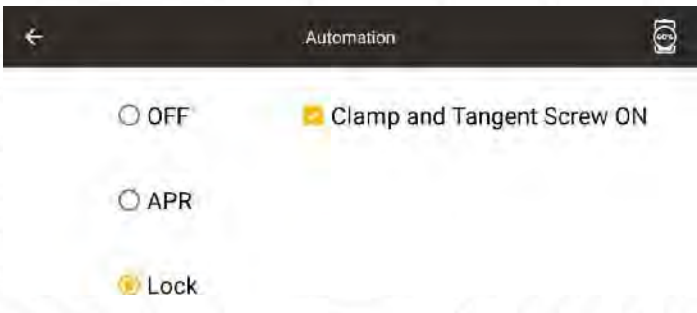


Порядок (Order)	Порядок отображения координат. Ву N-E-Z (север, восток, высота) или E-N-Z (восток, север, высота).
КЛ/КП (HL/HR)	Учитывать или нет КЛ/КП при получении координат.

11.5 Настройки авто.

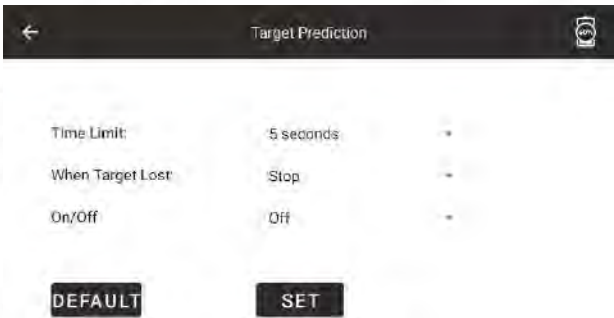


11.5.1 Автомат.



Выкл (Off)	Выключение автоматического определения цели.
ATR	Включение автоматического определения цели.
Блок (Lock)	Фиксирование на призме.

11.5.2 Угад. цели



При потере цели прибор будет пытаться предугадать положение призмы в течении указанного времени.

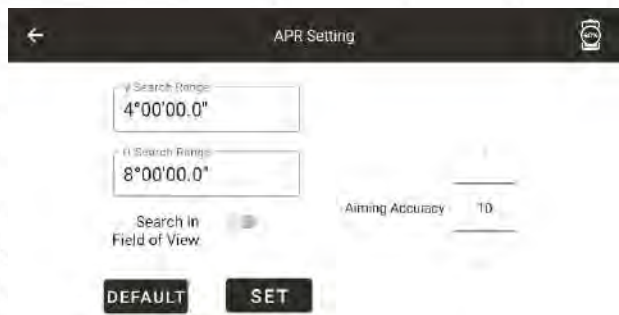
Допуск (Time Limit)	Максимальное время поиска.
[По умолч.] [Default]	Возврат к заводским настройкам.
[Уст.] [Set]	Сохранить параметры.

11.5.3 Настр. поиска



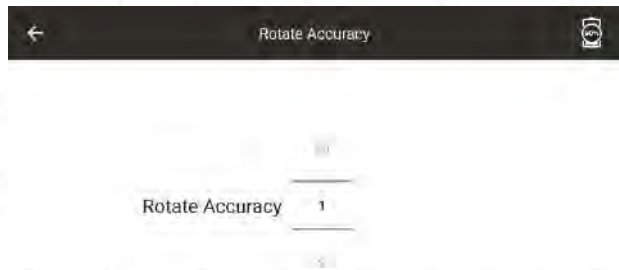
HA Лево (HA Left)	горизонтальный угол левой границы окна.
HA Право (HA Right)	горизонтальный угол правой границы окна.
VA Верх (VA Up)	вертикальный угол верхней границы окна.
VA Низ (VA Down)	вертикальный угол нижней границы окна.
Мин расст. (Min distance)	минимальная дистанция для Power Search.
Макс расст. (Max distance)	максимальная дистанция для Power Search.
[OK]	сохранить настройки
[НОВ] [NEW]	создать новое окно Power Search.
[СРЕД] [MIDDLE]	центрировать относительно текущей позиции инструмента, охватив 30° по горизонтали (влево и вправо) и 20° по вертикали (вверх и вниз).
[ОТОБР] [DISPLA]	инструмент вращается в соответствии с установленными границами окна.
Против часовой (Search counterclockwise)	включить вращение против часовой стрелки для поиска.
Быстрый поиск (Quick search)	активировать функцию быстрого поиска.

11.5.4 APR поиск



Вер. диап поиска (V. search range)	настройка вертикального диапазона поиска ATR.
Гор. диап поиска (H. search range)	настройка горизонтального диапазона поиска ATR.
[Уст.] [Set]	Сохранить параметры.
[По умолч.] [Default]	восстановление стандартных настроек.

11.5.5 Точность вращения



Установка максимального значения ошибки вращения.

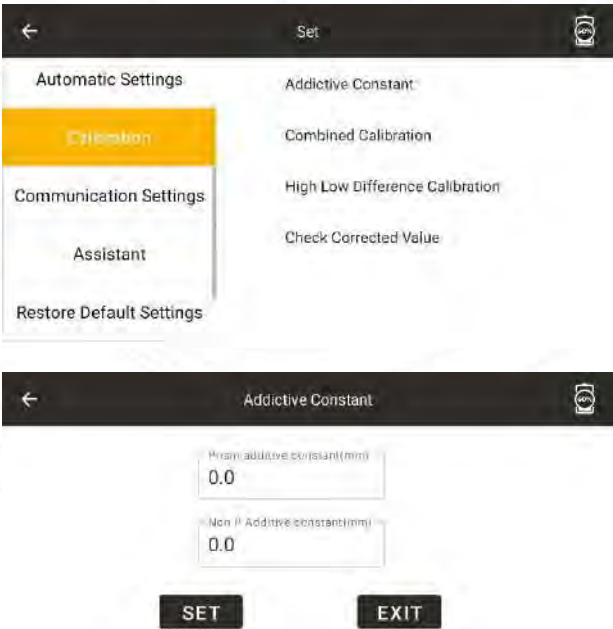
11.6 Передача данных (Com-порт)



Comm	Вкл/Выкл порт.
Скорость (Baud Rate)	Установить скорость передачи данных.
Бит (Bit)	Установить кол-во бит.
Паритет (Parity)	Установить паритет порта.
Стоп-бит (Stop)	Стоп-бит.
Протокол (Protocol)	Протокол передачи данных.
ТСPIР	Настройки подключения ТСPIР
Посл. порт (Serial port)	Настройки подключения Посл. порта
Bluetooth	Настройки подключения Bluetooth

11.7 Юстировка

Настройка угла I, 2С, горизонтальной оси, компенсатора, параметров (констант К) и отображения ошибок.



Конст. К
(Constant K)

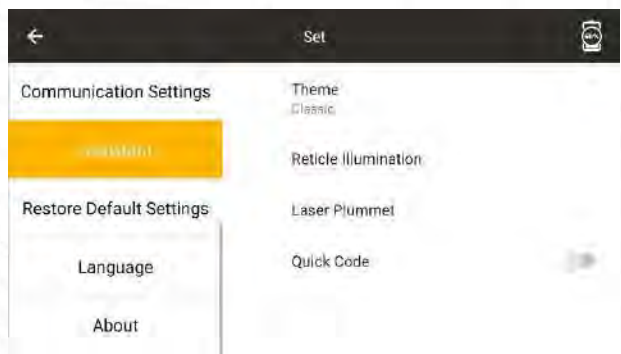
Установка константы в отражательном и безотражательном режиме.



Совм.
настройка
(Combined
correction)

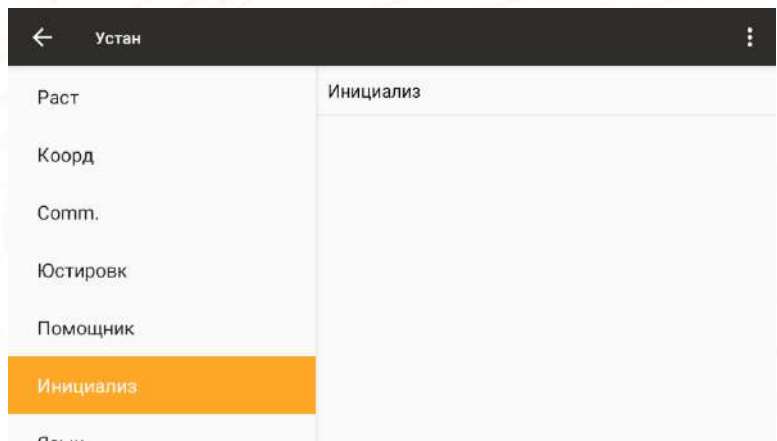
одновременная коррекция I-угла, компенсация по двум осям, калибровка 2С и настройка ATR инструмента.

11.8 Помощник



Сетка нитей (Retic.Illu)	Вкл/Выкл подсветку сетки нитей.
Тема (Theme)	Тема приложения.

11.9 Возвр. К заводским



Инициализ (Restore to initialization)	Вернуть прибор к заводским настройкам.
---------------------------------------	--

11.10 Язык

Выбор языка прибора.



11.11 Информация



Информация
(SW Info)

Просмотр информации о приборе.

12 Данные

12.1 Сырые данные

←

Data



COORD DATA	RAW DATA	CODE DATA	GRAPHIC DATA		
Name	Type	Code	Face	R.Ht	HA
E1	STN			1.5000	7500.00
	BS			0.0000	0°00'00
E2	HDSOSS		F1	1.5000	359°59'3
1	HDSOSS		F1	1.5000	359°59'4
2	HDSOSS		F1	1.5000	0°00'02
3	HDSOSS		F1	1.5000	330°46'1
4	HDSOSS		F1	1.5000	272°01'4
5	HDSOSS		F1	1.5000	228°54'5
6	HDSOSS		F1	1.5000	218°57'0

Просмотр сырых данных.

	Прочие функции. Содержит следующие инструменты: очистить список точек, импорт точек, экспорт сырых данных или координат.
	Поиск по точкам.

12.2 Координатные данные

←

Data

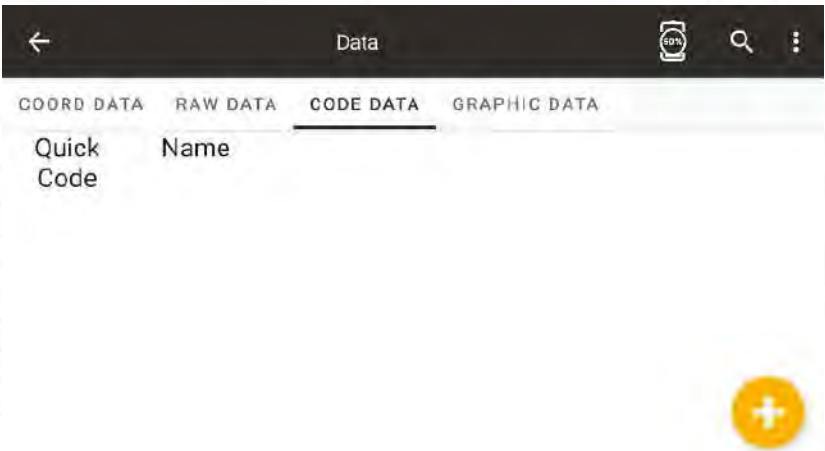


COORD DATA	RAW DATA	CODE DATA	GRAPHIC DATA		
Name	Staked Out	Type	Code	N	E
E1		Input	EST	7500.0000	3500.0
E2		Meas		7501.6631	3499.9
1		Meas		7501.6624	3499.9
2		Meas		7501.6632	3500.0
3		Meas		7501.5369	3499.1
4		Meas		7500.0704	3498.0
5		Meas		7498.5761	3498.3
6		Meas		7499.8175	3498.5
7		Meas		7501.7010	3501.0

Просмотр координатных данных.

	Прочие функции. Содержит следующие инструменты: очистить список точек, изменить точку.
	Поиск по точкам.

12.3 Коды

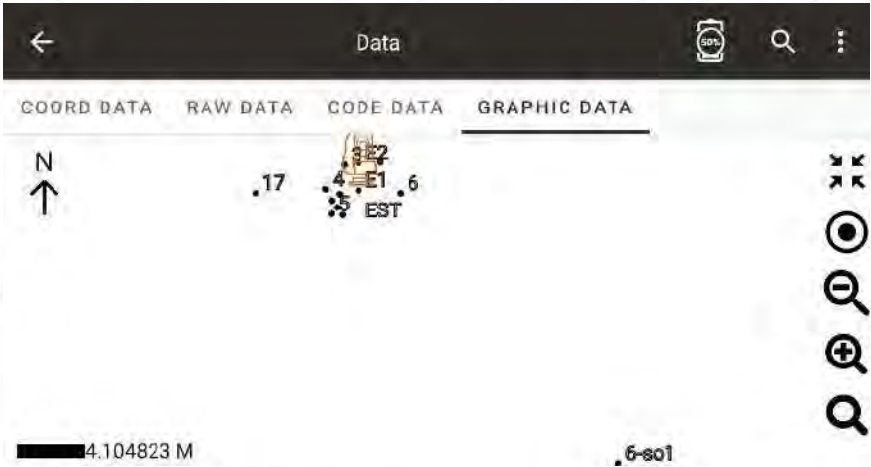


Просмотр списка кодов.
Нажмите на код для его изменения или удаления.

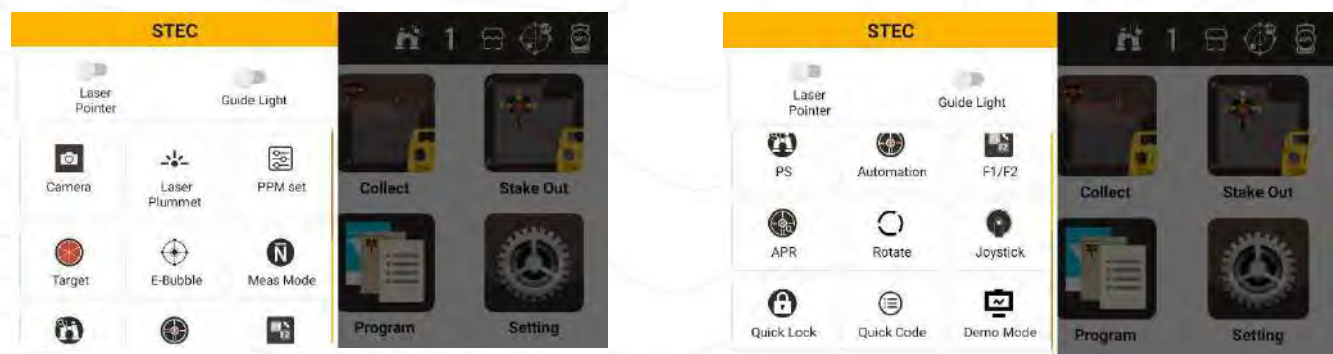
	Прочие функции. Содержит следующие инструменты: очистить список кодов, импорт кодов, экспорт кодов.
	Поиск по кодам.

12.4 Графические данные

Просмотр данных в графическом виде.



13 Клавиша быстрых настроек



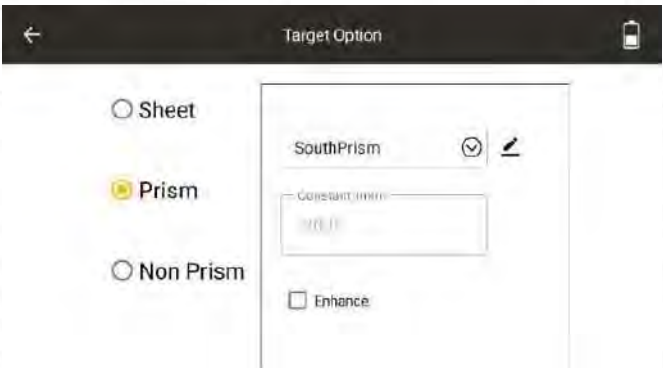
Быстрый доступ к основным настройкам прибора.
Данная вкладка содержит PPM, цель, наклон, режим измерения и лазерный отвес.
Нажмите ★ чтобы открыть это меню.

13.1 Настройка PPM



Темп (Temp)	Текущая температура.
Давл (Pres)	Текущее давление.
PPM	Атмосферная коррекция.

13.2 Цель



Отражат (Reflec)	Отражательный режим.
Прзм (Prism)	Призма.
Отраж (Non-P)	Безотражательный режим.

13.3 Компенсатор



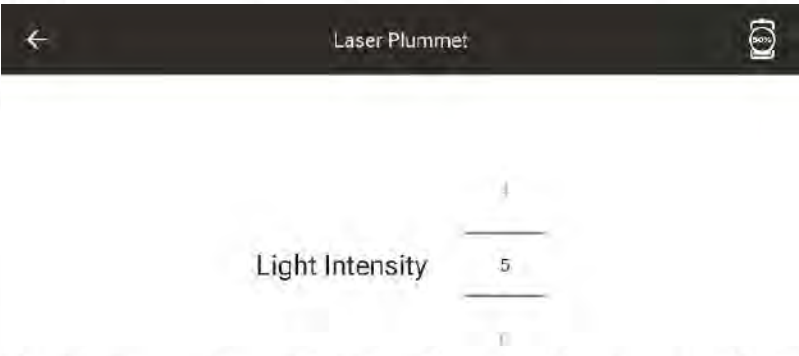
[Компенсация-Выкл]	Отключить датчик наклона.
[Компенсация -X]	Включить датчик по направлению X.
[Компенсация - XY]	Включить датчик по направлению X и Y.

13.4 Режим измерения



N раз (N Times)	Установить количество измерений.
Многократ (Continu)	Режим непрерывного измерения.
Трекинг (Tracking)	Отслеживание

13.5 Лазерный отвес



Установка яркости лазерного отвеса.

13.6 Створоуказатель



13.7 Power Search

Нажмите **Power Search**, чтобы начать поиск. Для настройки параметров обратитесь к разделу Настройки автоматизации в меню настроек.

13.8 КЛ/КП

Смена круга лево и круга право.

13.9 Поиск APR



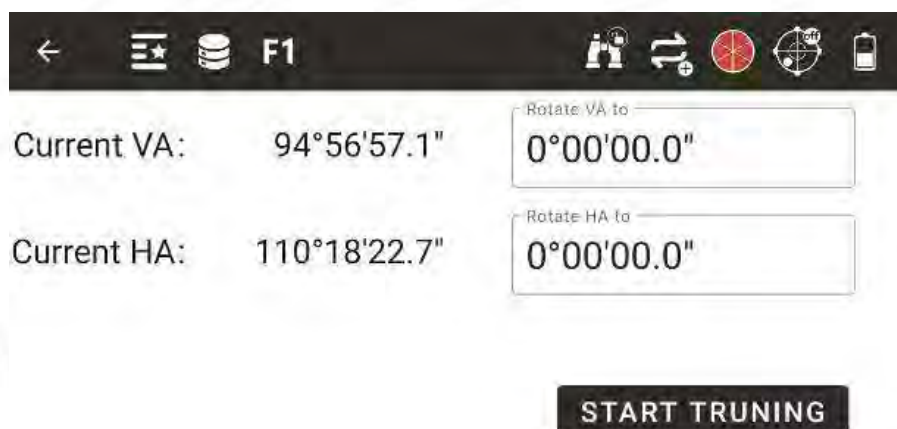
Нажмите **APR Search**, чтобы начать поиск. Для настройки параметров обратитесь к разделу Настройки автоматизации в меню **Настройки** → **Настройки APR**.

13.10 Джойстик



Управление вращением прибора по горизонтали и вертикали в четырех режимах скорости: «Сверхнизкая скорость», «Низкая скорость», «Средняя скорость» и «Высокая скорость».

13.11 Вращение



Введите значения вертикального и горизонтального углов, нажмите [**Начать вращение**] [**Start rotation**], и прибор автоматически повернется на заданный угол.

14 Поверка и юстировка

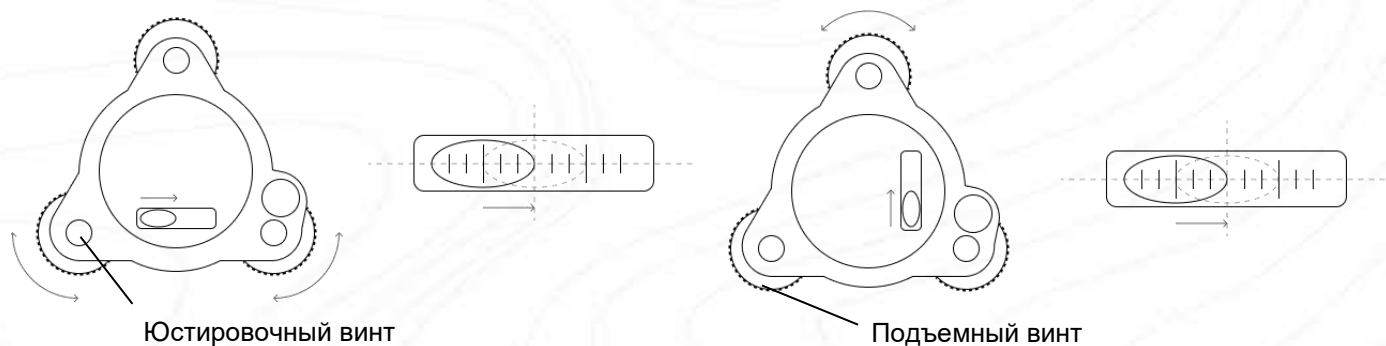
Все приборы **STEC** проходят все необходимые этапы осмотра и юстировки перед отправкой пользователю как на заводе-изготовителе, так и в сервисном центре компании «**STEC**».

Однако после длительного использования или пересылке оборудования различными транспортными компаниями может произойти разъюстировка. Поэтому перед использованием оборудования в первый раз проведите осмотр оборудования и при необходимости – юстировку.

14.1 Цилиндрический уровень

Осмотр

См. раздел 2.4 «Настройка прибора».



Юстировка

1. Если пузырек цилиндрического уровня ушел из нуля-пункта, то половину величины его отклонения от нуля-пункта убирают подъёмными винтами, которые параллельны цилиндрическому уровню. Вторую величину отклонения пузырька цилиндрического уровня от нуля-пункта, убирают юстировочными винтами цилиндрического уровня.

2. Проверьте находится ли пузырек цилиндрического уровня в нуль пункте поворачивая прибор на 180°. Если, это условие не выполняется, то повторите операцию (1).

3. Установите прибор на 90° и третьим подъёмным винтом приведите пузырек в нуль-пункт.

Повторяйте поверку до тех пор, пока пузырек не будет находится в нуль-пункте во всех направлениях.

14.2 Круглый уровень

Осмотр

Юстировка круглого уровня не требуется, если после юстировки цилиндрического уровня его пузырек находится в нуль-пункте.

Юстировка

Если пузырек круглого уровня ушел из центра, то половину дуги отклонения пузырька круглого уровня возвращают, используя юстировочный винт круглого уровня. Сначала, ослабьте винт со стороны, куда должен быть приведен пузырек, затем закрепите винт с противоположной стороны, приведите пузырек в нуль-пункт.

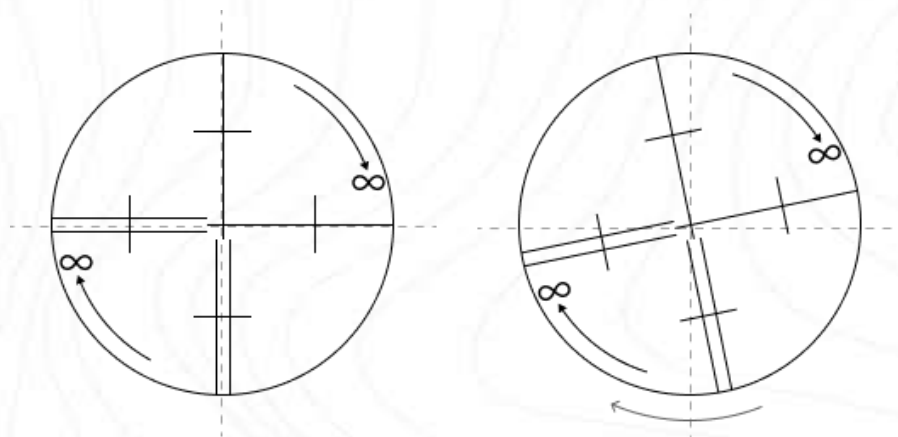
После того, как пузырек придёт в нуль-пункт - закрепите винты круглого уровня.

14.3 Сетка нитей

Осмотр

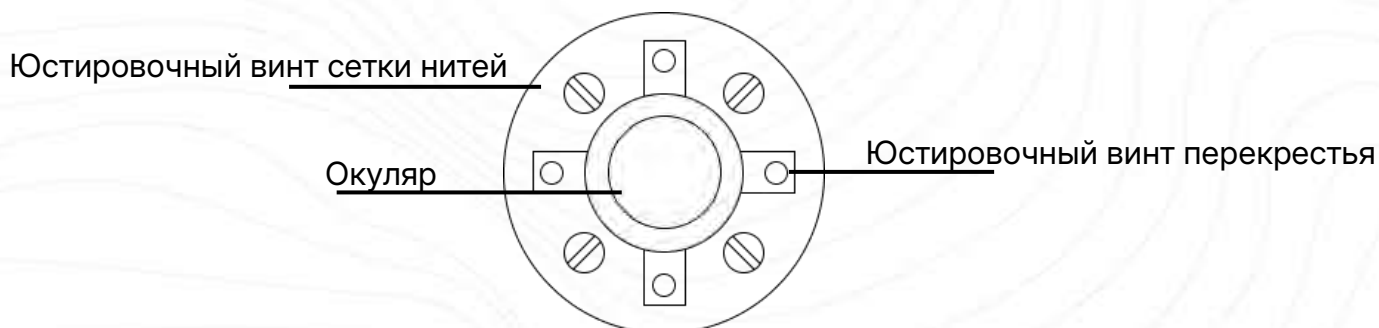
1. Наведитесь на объект А и зафиксируйте его положение закрепительным винтом зрительной трубы и закрепительным винтом алидады.
2. Перемещайте объект А вдоль вертикальной нитки сетки нитей наводящим винтом зрительной трубы (точка А).
3. Никакой юстировки не требуется, если объект А перемещается вдоль вертикальной сетки нитей.

Как показано на рисунке, взаимные отклонения сетки нитей от центрального положения должны быть исправлены.



Юстировка

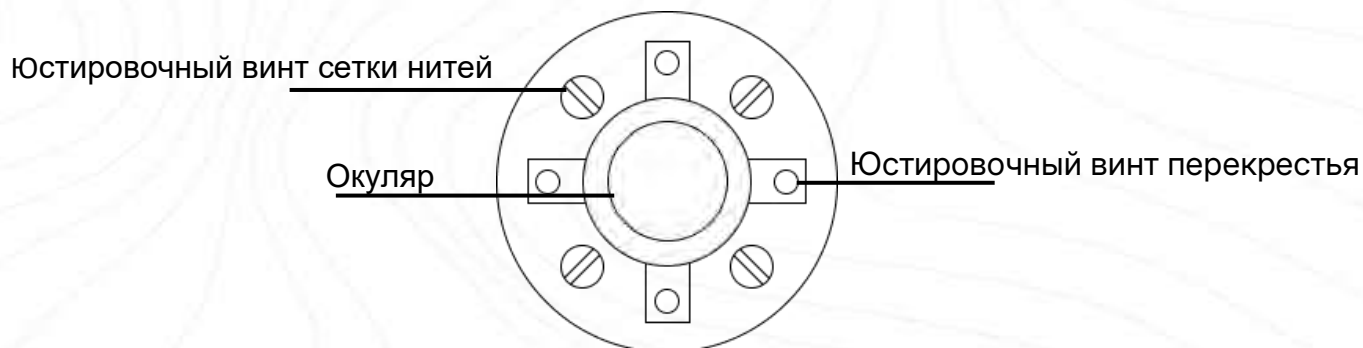
1. Если объект А не перемещается вдоль вертикальной линии сетки нитей, то сначала открывают крышку объектива чтобы отрегулировать 4 винта сетки нитей.
2. Ослабьте все 4 юстировочных винта, затем вращайте сетку нитей до тех пор, пока она не совпадет с точкой А.
3. Закрепите винты сетки нитей, после этого повторите осмотр, чтобы убедиться в правильности установки сетки нитей.
4. Закройте крышку объектива.



14.4 Коллимационная ошибка (2С)

Осмотр

1. Установите объект А на большой дистанции на такой же высоте, что и инструмент, приведите прибор в рабочее состояние.
2. Навидитесь на точку А при левом круге и возьмите отсчет, горизонтальный угол например: $L=10^{\circ}13'10''$
3. Ослабьте горизонтальные и вертикальные закрепительные винты и переведите трубу через зенит. Наведитесь на объект А и измерьте горизонтальный угол.
Например: $R=190^{\circ}13'40''$
4. Если $2C=L-R+180^{\circ} \geq \pm 20''$, то требуется юстировка.



Юстировка

1. Наводящим винтом зрительной трубы установите исправленный отчёт горизонтального угла. $R+C=190^{\circ}13'40'' - 15'' = 190^{\circ}13'25''$
2. Удалите крышку между окуляром и фокусирующим винтом. Юстировку выполните двумя юстировочными винтами, ослабляя один и затягивая другой. Установите сетку нитей точно на объект А.
3. Повторяйте юстировку до тех пор, пока $|2C| < 20''$.
4. Закройте крышку сетки нитей.

После поверки необходимо проверить соосность оптической и фотоэлектрической осей.

14.5 Компенсатор

Осмотр

1. Установите и приведите прибор в рабочее положение, направьте зрительную трубу параллельно линии, соединяющей центр прибора с одним из закрепительных винтов. Закрепите закрепительный винт алидады.
2. После включения прибора обнулите вертикальный индекс. Закрепите закрепительный винт зрительной трубы, после этого на дисплее должно высветиться значение вертикального угла.
3. Открепите закрепительный винт зрительной трубы, и медленно вращая прибор в любом направлении, поверните его на величину не более 10 мм, в результате этого появится сообщение об ошибке "b". Вертикальная ось в этом случае отклоняется более чем на 3', что превышает диапазон компенсации.
4. Верните вышеупомянутый винт в начальное положение, на дисплее снова отобразится значение вертикального угла, это означает, что функция компенсация вертикального угла работает.

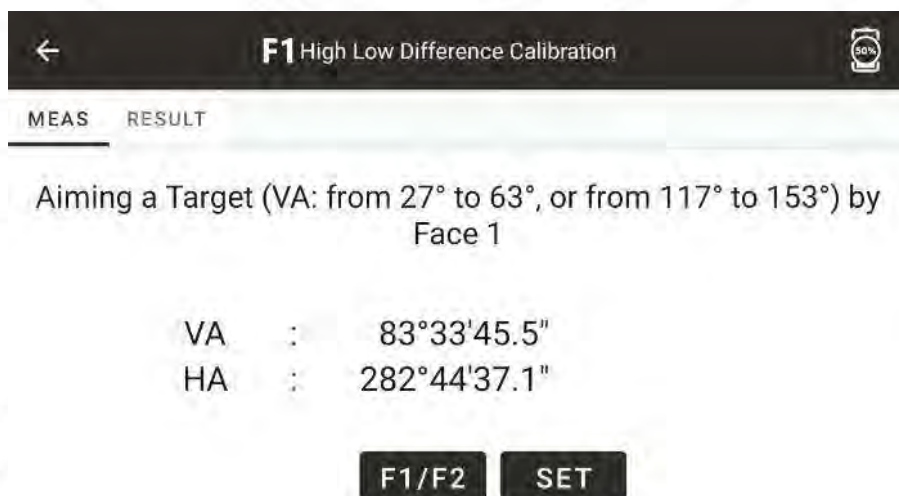
Юстировка

Если функция компенсации не работает, то прибор необходимо отправить в сертифицированный сервисный центр.

14.6 Место вертикального 0 (Угол I)

Осмотр

1. Включите прибор после горизонтирования. Наведитесь на точку А при круге лево и измерьте вертикальный угол при круге лево L.
2. Переведите трубу через зенит. Наведитесь на точку А, и измерьте значение вертикального угла при круге право R.
3. Если значение вертикального угла в зените равно 0° , то $i = (L+R-360^\circ)/2$. Если значение вертикального угла, отсчитанного от горизонта равно 0° , то $i = (L+R-360^\circ)/2$ или $(L+R-540^\circ)/2$.
4. Если угол $|i| \geq 10''$, то необходимо выполнить поверку место нуля.



Юстировка

1. Наведитесь при левом круге на цель А, расположенную на уровне высоты прибора.
2. Наведитесь на ту же цель при круге право.
3. Будет вычислена и выведена на дисплей ошибка в отсчетах по правому и левому кругам. Это значение будет учитываться системой в процессе проведения измерений. Нажмите [УСТ] для того, чтобы подтвердить юстировку.
4. Повторите операции чтобы проверить новое значение. Если значение не удовлетворяет техническим требованиям, проделайте юстировку еще раз и убедитесь, что вы выполняете ее корректно.

Если значение угла все равно не удовлетворяет техническим требованиям, даже после повторной юстировки, прибор должен быть доставлен в сервисный центр для ремонта.

14.7 Постоянная прибора (К)

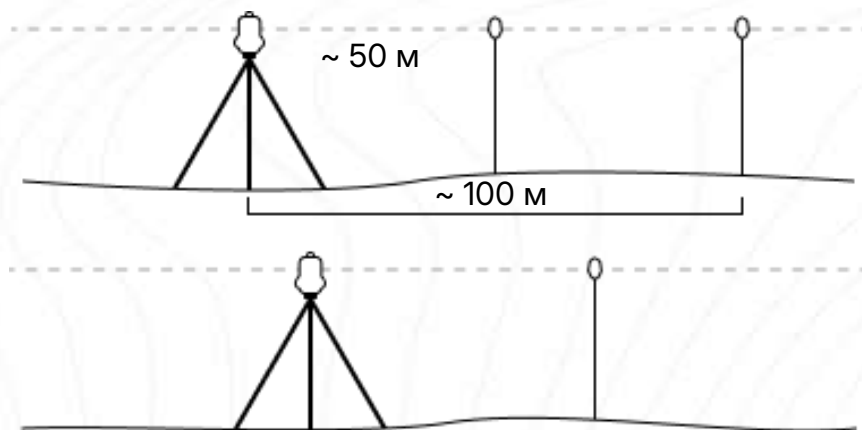
Постоянная прибора выражается коэффициентом $K=0$. Его величина меняется очень редко, рекомендуется проверять его значение 1-2 раза в год.

Осмотр

1. Установите и приведите прибор в рабочее положение в точке А. При помощи вертикальной нити сетки нитей, на расстоянии 50 м вынесите точки В и С в створе базиса, отражатель должен быть точно установлен.
2. После установки значений температуры и давления, измерьте с высокой точностью расстояния АВ и АС.
3. Установите прибор в точку В, точно отцентрировав его, и измерьте с высокой точностью горизонтальное расстояние ВС.
4. Используя полученные данные измерений, можно вычислить постоянную прибора по формуле:

$$K = AC - (AB+BC)$$

К должен быть близок к нулю 0, если $|K| > 5$ мм, то прибор необходимо поверить на базисе и отъюстировать соответствии с техническими требованиями.



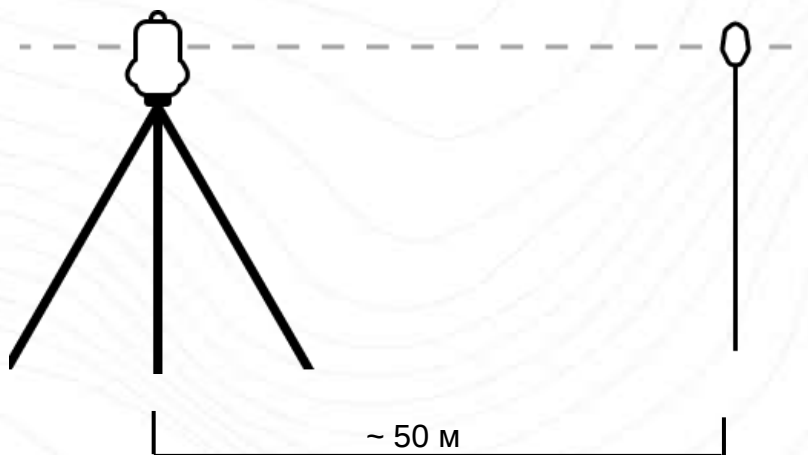
Юстировка

Если в результате точных измерений подтвердилось, что постоянная прибора K отличается от нуля, то исполнитель должен установить поправку дальномера согласно K .

Точки А, В, С рекомендуется выносить вдоль базисной стороны используя вертикальную нить сетки нитей, на точках прибор должен быть точно отцентрирован.

Центр отражателя в точке В должен совпадать с центром прибора, это влияет на величину ошибки, так, что на точке В рекомендуется использовать штативы и трегер – это позволяет существенно уменьшить ошибку определения постоянной дальномера.

14.8 Поверка соответствия пятна лазерного целеуказателя линии визирования тахеометра



Осмотр

1. Установите отражатель в 50 м от инструмента.
2. Наведитесь на центр отражателя при помощи сетки нитей.
3. Включите прибор и войдите в режим измерения расстояний. Нажмите *ИЗМ+ для измерений.

Вращая горизонтальные и вертикальные микрометрические винты, сместите световой пучок вверх или вниз отражателя и снимите отсчеты. Биссектриса этого угла будет являться осью светового пучка дальномера.

4. Проверьте, совпадает ли центр сетки нитей с центром оси излучателя.

Юстировка

Если расхождение между центром сетки нитей и центром оси излучателя остается существенным, то прибор необходимо отправить в сертифицированный сервисный центр.

14.9 Подъемные винты трегера

Если один из подъёмных винтов имеет люфт, то его необходимо затянуть при помощи юстировочных винтов этого подъёмного винта.

15 Технические характеристики

Угловые измерения

Точность	0.5"/1"
Метод	Абс. кодирование
Сист. определения	H: квад.; V: квад.
Мин. считывание	0.1"
Диаметр круга	79 мм
Верт. 0°	Зенит: 0°; Гор.: 0°
Ед. измерения	360°/400 гон /6400 мил

Дальномер

Расст. на призму	3500 м
Точность	± (1мм+1мм*D)
Расст. безотр.	1,000 м
Точность безотр.	± (3 мм + 2 мм * D)
Скор. изм. на призму	Точно:<0.7с;трекинг:<0.2с
безотражательный	<600м:0.5-3с;больше:<10с
Корр. темп. - давл.	Автоматическая
Константа призмы	Вручную

Зрительная труба

Длина	164.5 мм
Диаметр	Зрит.: 45 мм; EDM: 47мм
Увеличение	30х
Изображение	Прямое
Поле зрения	1°30'
Разреш. способность	3"
Мин. фокус	1.5 м

Сервопривод xTrak

Тип	Сервопривод
Скорость	180°/с

Определение

Рабочий диапазон	1.5 - 1000 м
Время поиска	5 с
Поле зрения	1.2°

Поиск

Диапазон	1.5-300 м
Время	<15 с
Поле зрения	V: 20°, H: 360°

Слежение

Скорость	20°/сек
----------	---------

Компенсатор

Тип	Двухосевой
Метод	Жидкостно-электр.
Диапазон	4'
Разреш. способность	1"

Уровень

Цилиндрический	30"/2 мм
Круглый	8'/2 мм

Лазерный отвес

Тип	635nm, Class II
Точность	<0.4 мм при высоте 1.5 м
Точность	<1.8 мм при высоте 1.5 м

Основные

Экран	6" цветн., сенсорный LCD
Кол-во экранов	2
Клавиатура	Алфавитно-цифровая
Камера	5 MP
ОС	Android 9.0
Процессор	Snapdragon MSM8953
Встроенная память	RAM 3GB, ROM 32GB
Интерфейсы	RS232, USB, MicroUSB
Bluetooth	Bluetooth 4.0
WLAN	8.2.11/a/b/g/n
Клав. быстр. изм.	Есть
Вес	9.5 кг
Размер	430 * 255 * 235 мм
Рабочая темп.	От -20°C до 50°C
Батарея	Li-on, 14.4V, 6400 mAh
Пылевлагозащита	IP66
Время работы	8 часов

Планшет - S PAD

Экран	8", сенсорный
Камера	13 MP, 5 MP
ОС	Android 10
Встроенная память	RAM 4GB, ROM 64GB
Процессор	SDM632
Интерфейсы	Type C, Bluetooth 4.2, WIFI
Батарея	Li-on, 3.8V, 8000mAh
Время работы	10 часов
Пылевлагозащита	IP67
Рабочая темп.	От -20°C до 60°C
Размер	235 * 146 * 13 мм

16 Коды ошибок

Код	Описание	Решение
ERROR 01-06	Ошибки в измерениях углов	Перезапустите прибор, если ошибка останется – обратитесь в сервисный центр компании STEC.
ERROR 31-36	Ошибки в измерении расстояния	

17 Формат данных

17.1 Сырые данные

Строка	Описание
JOB	Название проекта, описание пути сохранения
DATE	Дата и Время
NAME	Имя оператора
INST	Серийный номер инструмента
UNITS	м/футы, градусы, гон, мил.
SCALE	фактор сетки, масштаб и высота
ATMOS	Температура °C, давление (мПа)
STN	имя станции, высота инструмента, код
XYZ	X(E), Y(N), Z(H)
BKB	Номер задней точки, азимут задней точки, угол задней точки
SS	Имя точки, высота цели, код
HV	HA (горизонтальный угол), VA (вертикальный угол)
SD	HA (горизонтальный угол), VA (вертикальный угол), SD (накл. расст.)
HD	HA (горизонтальный угол), HD (горизонт. пролож.) VD (превышение)
OFFSET	Смещения
NOTE	Примечание

17.2 Координатные данные

Формат выгрузки/загрузки данных координат должен выглядеть следующим образом:

- 1. ID точки, Восток, Север, Высота, Код
- 2. ID точки, Север, Восток, Высота, Код
- 3. ID точки, Код, Восток, Север, Высота
- 4. ID точки, Код, Север, Восток, Высота

17.3 Трассы

Форматирование передачи данных дорог для передачи данных с ПК на тахеометр:

Горизонтальный сегмент:

Строка	Описание
name	Название дороги
start	Начало пикетажа
line	Длина линии
arc	Радиус окружности, длина кривой
spiral	Радиус, длина

Вертикальный сегмент:

Строка	Описание
gsp	Пикетаж, превышение, длина

17.4 DXF

Формат соответствует стандарту R12.

18 Техника безопасности

18.1 Встроенный лазерный дальномер (видимый лазер)

Внимание:

Тахеометр оборудован электронным лазерным дальномером с лазером группы 3R/IIIa. На изделии имеются следующие обозначения.

Над закрепительным винтом вертикального круга имеется ярлык «ЛАЗЕРНОЕ ИЗДЕЛИЕ III КЛАССА». Аналогичный ярлык имеется на обратной стороне.

Данный прибор классифицируется как лазерное изделие класса 3R, которое соответствует следующим стандартам.

IEC60825-1:2001 «БЕЗОПАСНОСТЬ ЛАЗЕРНЫХ ИЗДЕЛИЙ».

Класс лазерного изделия 3R/IIIa: это вредные для зрения непрерывные лазерные лучи. Пользователь должен избегать контакта подобного лазера с глазами.

Подобный лазер может достигать пятикратного предела излучения лазера класса 2/II при длине волны 400 – 700 нм.

Внимание:

Продолжительный контакт лазера с глазами опасен.

Меры:

Не смотрите на лазерный луч и не наводите луч на глаза других людей.

Отраженный лазерный луч также является опасным.

Внимание:

При отражении лазерного луча от призмы, зеркала, металлической поверхности, оконного стекла и т.д. отраженный луч по-прежнему опасен.

Меры:

Не смотрите на объекты, отражающие лазерные лучи. Когда лазер включен (в режиме электронного измерения расстояния), не смотрите на него, находясь на оптической траектории или вблизи призмы. Наблюдать призму можно только с помощью телескопа тахеометра.

Внимание:

При неправильном использовании лазерного прибора класса 3R может возникнуть опасная ситуация.

Меры:

Во избежание травм каждый пользователь должен соблюдать правила безопасности и контролировать опасную зону (размеры которой указаны в IEC60825-1:2001).

Далее приведены основные положения Стандарта.

Лазерный прибор класса 3R предназначен для использования вне помещений, например, на строительных площадках. К числу решаемых им задач относятся измерения, выверка по горизонтали.

- 1) К работе с этим прибором, а также к его установке и настройке допускаются только лица, прошедшие соответствующее обучение и имеющие удостоверение.
- 2) Во время работы соблюдайте указания предупреждающих символов.
- 3) Не позволяйте людям смотреть на оптическое измерительное оборудование и на лазерный луч.
- 4) Во избежание травм блокируйте лазерный луч после завершения работы. При выходе лазера за пределы рабочей зоны (опасного расстояния*) или при входе в рабочую зону людей немедленно блокируйте лазерный луч.
- 5) Оптическую траекторию лазера следует устанавливать выше или ниже линии взгляда.
- 6) Когда лазерный прибор не используется, держите его под контролем. Не допускайте его использования неквалифицированными лицами.
- 7) Не допускайте падения лазерного луча на плоское зеркало, металлическую поверхность, оконное стекло и т.д. Наиболее опасно падение лазерного луча на плоское или вогнутое зеркало.

* Под опасным расстоянием понимается расстояние между источником лазера и точкой, в которой лазер ослабляется настолько, что безвреден для человека.

Встроенное электронное измерительное оборудование снабжено лазером класса 3R/III, опасное расстояние которого составляет 1000 м (3300 футов). Дальше этого расстояния интенсивность лазера падает до класса I (лазер, безвредный для человеческих глаз).

18.2 Лазерный отвес

Лазерный отвес, встроенный в прибор, производит видимый красный лазерный луч, который выходит из нижней части прибора. Класс 2/II Лазерный прибор.

Класс 2 Лазерный прибор в соответствии с:

IEC 60825-1:1993 "Безопасность лазерного оборудования"

EN 60825-1:1994 + A11:1996: "Безопасность лазерного оборудования".

Класс 2 Лазерный прибор:

Не смотрите на луч и не направляйте его на других людей.

19 Комплектация

Тахеометр STEC AXIS 10 1 шт.

Транспортировочный кейс 1 шт.

Зарядное устройство 1 шт.

Антенна 1 шт.

Кабель для зарядного устройства 1 шт.

Аккумуляторная батарея 2 шт.

Набор юстировочных инструментов 1 шт.

Защитный чехол от дождя 1 шт.

Плечевые ремни 2шт.

Набор пленочных отражателей 1шт.

Защитная крышка для объектива 1шт.

Руководство пользователя 1 шт.

Гарантийный талон 1 шт.

Комплектация товара может отличаться от изображения/описания. Изменения в дизайне, функциях или аксессуарах могут быть внесены производителем. Обратитесь к менеджерам компании STEC для получения точной информации.

20 Техническая поддержка на территории России

Прежде чем обратиться в службу технической поддержки, попробуйте следующие типовые способы решения неисправностей аппаратуры:

1. Перезагрузите аппаратуру;
2. Восстановите настройки по умолчанию.

Если у вас возникли проблемы или вопросы по работе с аппаратурой, и вы не смогли их решить самостоятельно, обратитесь в службу технической поддержки дилера вашей аппаратуры.

Либо вы можете обратиться напрямую официальному поставщику STEC на территории РФ по телефону **8 (926) 372-19-72** или по почте **info@stecprecision.ru**

21 Условия гарантии

1. Гарантийный ремонт осуществляется при соблюдении следующих условий:

- предъявление неисправного устройства;
- соблюдение технических требований, описанных в руководстве пользователя.

Отказ в гарантийном ремонте производится в случаях:

- наличия механических повреждений;
- самостоятельного ремонта или изменения внутреннего устройства.

2. Транспортировка неисправного изделия осуществляется за счет клиента.

3. Гарантия предусматривает бесплатную замену запчастей и выполнение ремонтных работ в течение 12 месяцев со дня покупки. Средняя наработка на отказ 10000 часов.

4. Гарантия не распространяется на следующие неисправности:

- случайные повреждения, причиненные клиентом;
- дефекты, вызванные стихийными бедствиями;
- небрежная эксплуатация.