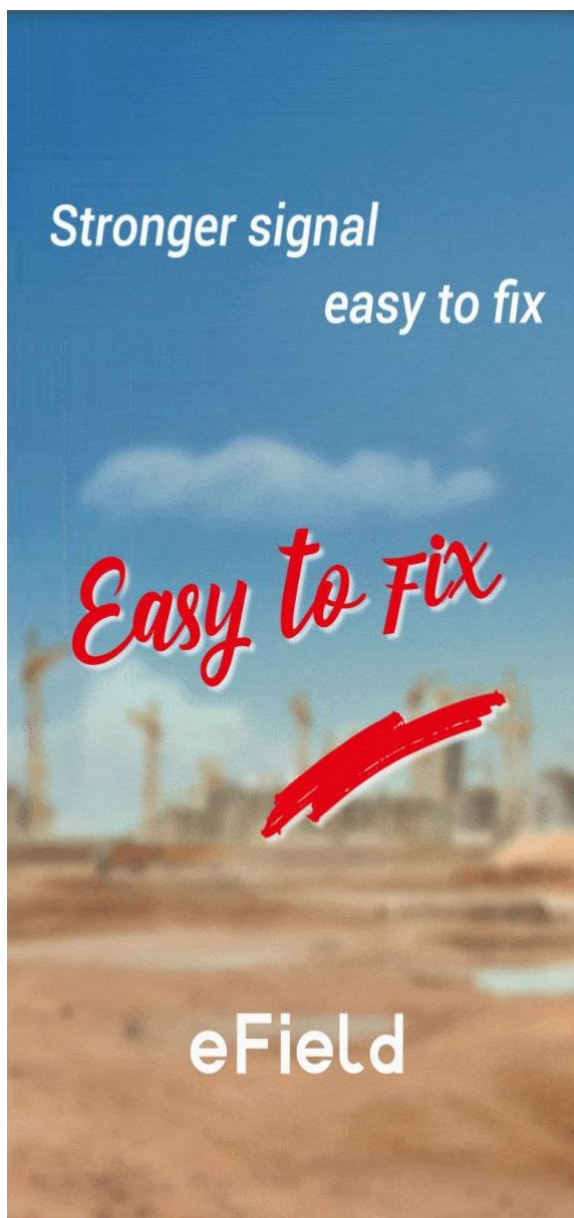


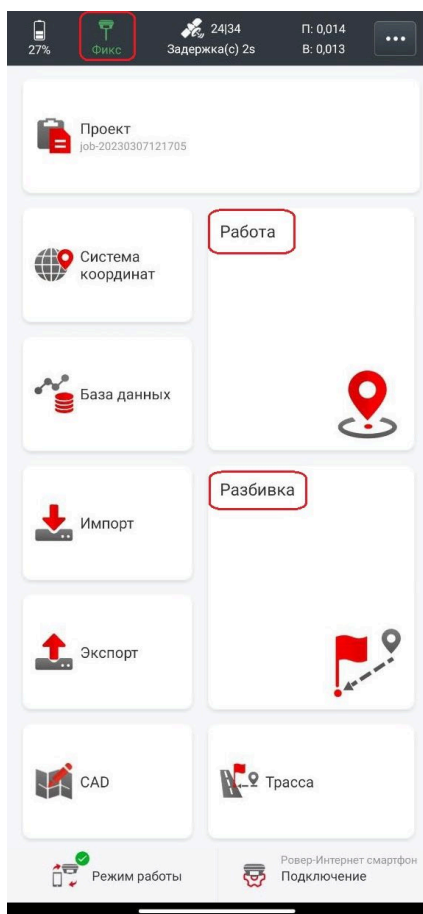


Пошаговое руководство по настройке приемников

Запуск IMU на приемниках Efix



Для того, чтобы начать работать с использованием инерциальной системы (IMU) необходимо подключиться к приемнику, задать стиль и дождаться фиксированного решения, далее перейти во вкладку «Работа» или «Разбивка».

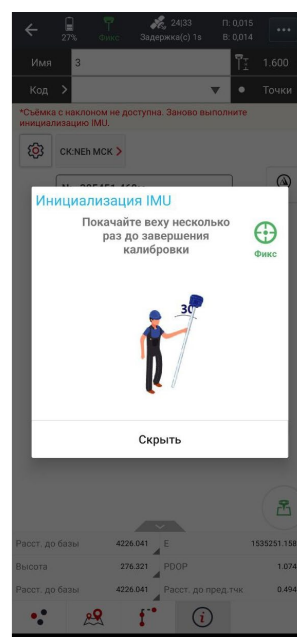
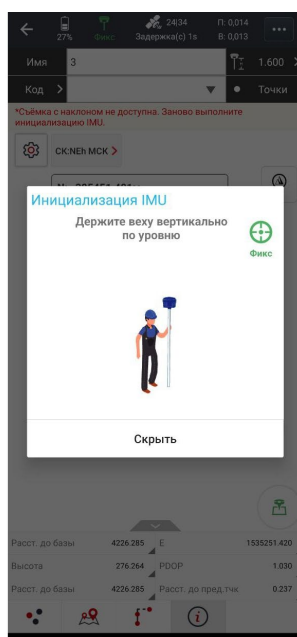
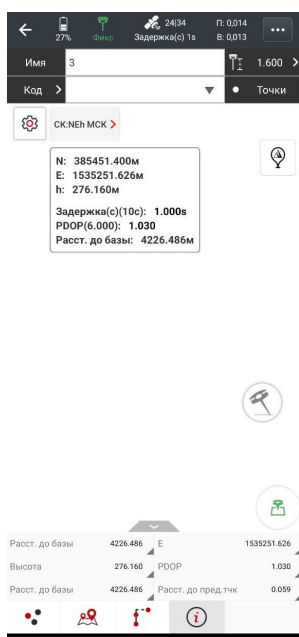


В появившемся



окне задать высоту антенны, далее нажать на значок инерциальной системы (IMU)

Далее по всплывающим подсказкам произвести действия, которые будут показаны на дисплее.



После инициализации значок инерциальной системы станет зеленым



27% **Фикс** Задержка(с) 1s П: 0.015 В: 0.014

Имя 3 1.600 >

Код > Точки

СК:НЕН МСК >

N: 385451.516м
E: 1535251.077м
h: 276.318м

Задержка(с)(10с): 1.000s
PDOP(6,000): 1.074
Расст. до базы: 4225.974м
Наклон 003:43:32.457
Направл. наклона 192:55:28.233



Расст. до базы 4225.974 E 1535251.077

Высота 276.318 PDOP 1.074

Расст. до базы 4225.974 Расст. до пред.тчка 0.578

Для стабильной работы инерциальной системы (IMU) придерживайтесь следующих рекомендаций:

1. Инициализацию IMU следует выполнять на открытой местности после получения стабильного и надежного фиксированного решения;
2. Используйте исправную вежу (искривлённая вежа может стать причиной некорректной работы инерциальной системы);
3. Введите корректную высоту вежи перед началом инициализации IMU, а так же контролируйте корректность введенной высоты в процессе съёмки с компенсацией наклона (неправильно измеренная высота вежи влияет не только на высотную отметку, но так же и на плановые координаты измеряемой точки).

Пример: если ввести высоту вежи с ошибкой 10 см, то при высоте вежи 2 м и угле наклона 15° ошибка в плановых координатах составит около 2,5 см, а при угле наклона 30° - более 5 см;

4. В процессе инициализации IMU первоначально или повторно (согласно системе окна уведомления ПО (eField)) требуется установить вежу вертикально;
5. Обратите внимание, что пузырёк уровня на веже должен находиться в нуль пункте, далее покачайте вежу (с наклоном около 30°), чтобы завершить инициализацию IMU согласно системе окна уведомления ПО (eField), придерживайтесь скорости покачивания вежи, отображаемой на анимированной заставке в интерфейсе eField (не качайте приёмник слишком медленно или слишком быстро);
6. В процессе работы рекомендуется использовать IMU при компенсации наклона вежи не более 45° градусов;
7. После перезагрузки приёмника необходимо повторно выполнить инициализацию IMU;
8. После отключения режима измерения с компенсацией наклона необходимо повторно выполнить инициализацию IMU;

9. После падения приёмника необходимо повторно выполнить инициализацию IMU;



10. Не наклоняйте вежу более чем на 130 градусов, в противном случае потребуются повторная инициализация IMU;

11. Инициализацию IMU необходимо выполнить повторно при быстром вращении вежи (2 оборота в секунду и быстрее).

ВАЖНЫЙ МОМЕНТ:

Для исключения возникающих ситуаций, а именно, почему отснятые пикеты с активированным IMU на приёмнике в комбинированном методе съёмки RTK+Static&Kinematic и методе съёмки Static&Kinematic, после постобработки не совпадают с результатами со своим реальным местоположением?

ПОЯСНЕНИЕ:

Технология IMU, как и у всех производителей, не связана с методами съёмки (Static, Kinematic, Static&Kinematic), и технология IMU не имеет прямого отношения к файлам сырых наблюдений записи приёмника (все результаты достигаются только прямыми и классическими/рациональными алгоритмами, а именно штатное использование поверенного уровня на веже/трегере).