

Configurando as Opções de Levantamento no Programa FOIFPAD

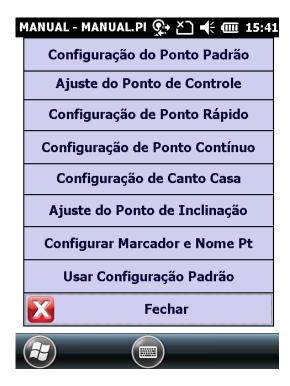


Suporte Técnico

1 – Antes de iniciarmos o Levantamento, teremos que realizar algumas configurações relacionadas à COLETA DE PONTOS. Para iniciar as configurações, toque sobre a opção "Config." e acesse a opção "Definições":



2 – Serão apresentadas as opções de configuração para cada tipo de Coleta de Pontos:



3 - CONFIGURAÇÃO DO PONTO PADRÃO: Este é o modo de coleta básico.

Condições de Armazenamento -

Lim. Estado: A solução aceitável para que o ponto seja salvo (Fixo, Float, DGPS ou Auto);

Limite HRMS: Precisão Horizontal máxima aceitável para a coleta do Ponto;

Limite VRMS: Precisão Vertical máxima aceitável para a coleta do Ponto;

Atraso: Taxa para reconexão.

Opção de Gravação -

Leituras: Números de vezes que as coordenadas serão armazenadas para a realização de MÉDIA.

MANUAL - MANUAL.PI ()→ 🎽 👊 15:41	MANUAL - MANUAL.PI (※・ べつ 🚅 🐠 15:42	
Configuração do Ponto Padrão	Condições de Armazenamento Lim. Estado:	
Ajuste do Ponto de Controle	Limite HRMS: 0.05	
Configuração de Ponto Rápido	Limite VRMS: 0.1	
Configuração de Ponto Contínuo	Atraso: 60	
Configuração de Canto Casa	┌Opção de Gravação	
Ajuste do Ponto de Inclinação	Leituras:	
Configurar Marcador e Nome Pt		
Usar Configuração Padrão		
Fechar	OK Cancelar	
	(CK)	

4 – AJUSTE DO PONTO DE CONTROLE: Este é o modo de coleta de Pontos por Média para a utilização de Ponto de Referência.

Condições de Armazenamento -

Lim. Estado: A solução aceitável para que o ponto seja salvo (Fixo, Float, DGPS ou Auto);

Limite HRMS: Precisão Horizontal máxima aceitável para a coleta do Ponto;

Limite VRMS: Precisão Vertical máxima aceitável para a coleta do Ponto;

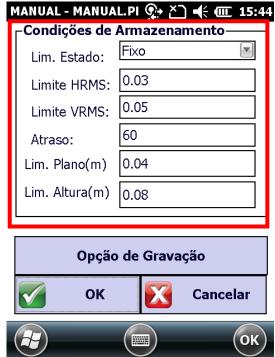
Atraso: Taxa para reconexão.

Leituras: Números de vezes que as coordenadas serão armazenadas para a realização de MÉDIA.

Lim. Plano (m): Limite de erro no plano (X,Y).

Lim. Altura (m): Limite de erro na altura (Z).

MANUAL - MANUAL.PI 🏩 🏲 🛶 🗰 15:43			
	Configuração do Ponto Padrão		
	Ajuste do Ponto de Controle		
	Configuração de Ponto Rápido		
	Configuração de Ponto Contínuo		
	Configuração de Canto Casa		
	Ajuste do Ponto de Inclinação		
	Configurar Marcador e Nome Pt		
	Usar Configuração Padrão		
	Fechar		



Mais abaixo, em "Opção de Gravação", configure as opções de coleta de Ponto Automático:

Contagem: Número de Leituras que serão realizadas.

Intervalo: Intervalo de gravação da posição.

Repetição: Número de repetições da média.

Atraso(s): Taxa para reconexão em segundos.



5 – CONFIGURAÇÃO DE PONTO RÁPIDO: Neste modo podemos configurar a precisão da coleta de pontos rápidos:

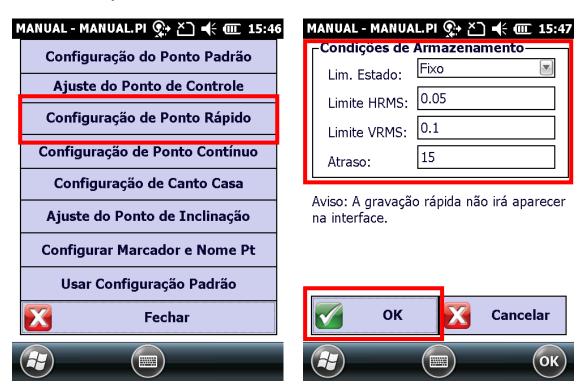
Condições de Armazenamento -

Lim. Estado: A solução aceitável para que o ponto seja salvo (Fixo, Float, DGPS ou Auto);

Limite HRMS: Precisão Horizontal máxima aceitável para a coleta do Ponto;

Limite VRMS: Precisão Vertical máxima aceitável para a coleta do Ponto;

Atraso: Taxa para reconexão.



6 – CONFIGURAÇÃO DO PONTO CONTÍNUO: Neste modo podemos configurar as condições de armazenamento para coleta contínua de pontos (automaticamente):

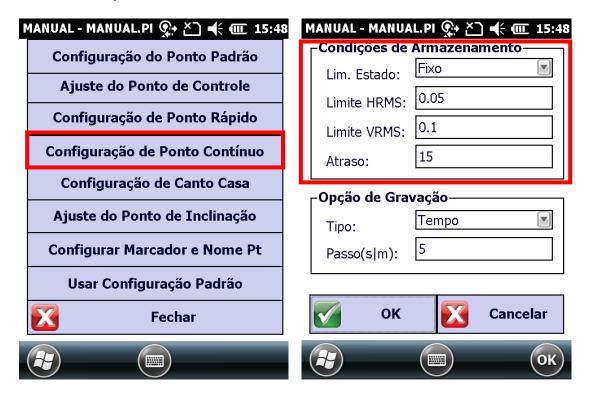
Condições de Armazenamento -

Lim. Estado: A solução aceitável para que o ponto seja salvo (Fixo, Float, DGPS ou Auto);

Limite HRMS: Precisão Horizontal máxima aceitável para a coleta do Ponto;

Limite VRMS: Precisão Vertical máxima aceitável para a coleta do Ponto;

Atraso: Taxa para reconexão.



Mais abaixo, em "Opção de Gravação", configure as opções de coleta de Ponto Automático:

Tipo: Configuração de coleta de pontos por "Tempo" ou por "Distância".

Passo (s/m): Se a opção "Tipo" estiver configurada como "Tempo", significa que o valor digitado indica SEGUNDOS. Se estiver configurada

como "Distância", significa que o valor digitado indica distância em METROS:



As imagens abaixo demonstram a configuração por "Tempo", com coleta de pontos a cada 5 segundos e por "Distância" com coleta de pontos a cada 5 metros. Para confirmar as configurações, clique em "OK":



7 – AJUSTE DO PONTO DE INCLINAÇÃO: Nesta opção configuramos as precisões de armazenamento e de gravação para utilização da função "Inclinação" (Coleta de pontos com o bastão inclinado).

Condições de Armazenamento -

Lim. Estado: A solução aceitável para que o ponto seja salvo (Fixo, Float, DGPS ou Auto);

Limite HRMS: Precisão Horizontal máxima aceitável para a coleta do Ponto;

Limite VRMS: Precisão Vertical máxima aceitável para a coleta do Ponto;

Atraso: Taxa para reconexão.

Opção de Gravação -

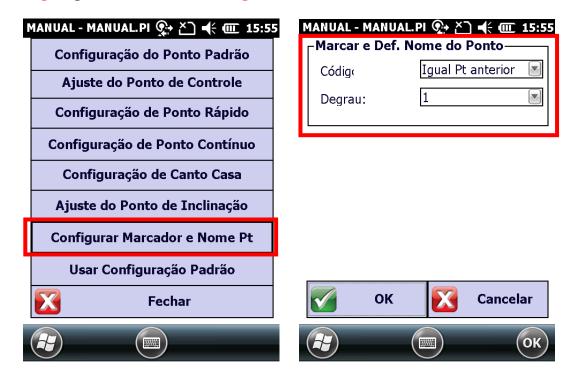
Leituras: Número de Leituras que serão realizadas.

Atraso(s): Taxa para reconexão em segundos.

MANUAL - MANUAL PI (♣) ★ 🚾 15:53	MANUAL - MANUAL.PI 🏵 📉 🛶 👊 15:54		
Configuração do Ponto Padrão	Condições de Armazenamento		
Ajuste do Ponto de Controle	Lim. Estado: FIXO Six Dimite HRMS: 0.05		
Configuração de Ponto Rápido	Limite VRMS: 0.1		
Configuração de Ponto Contínuo	Atraso: 5		
Configuração de Canto Casa	- Opção de Gravação		
Ajuste do Ponto de Inclinação	Leituras: 1		
Configurar Marcador e Nome Pt	Atraso(s): 5		
Usar Configuração Padrão			
Fechar	OK Cancelar		
	(ок)		

8 – CONFIGURAR MARCADOR E NOME PT: Configuração simples para coleta de pontos:

Código: Igual Pt anterior; Degrau: 1.

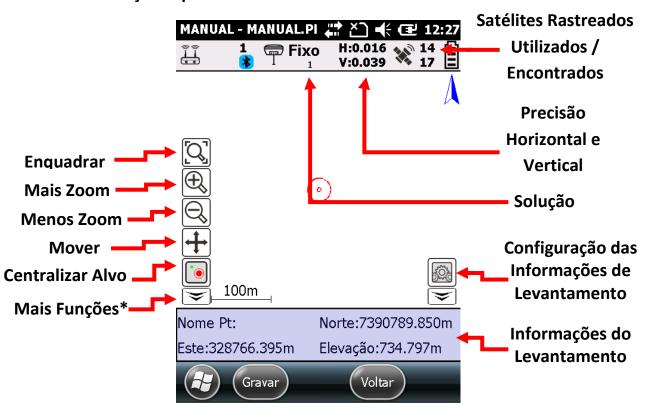


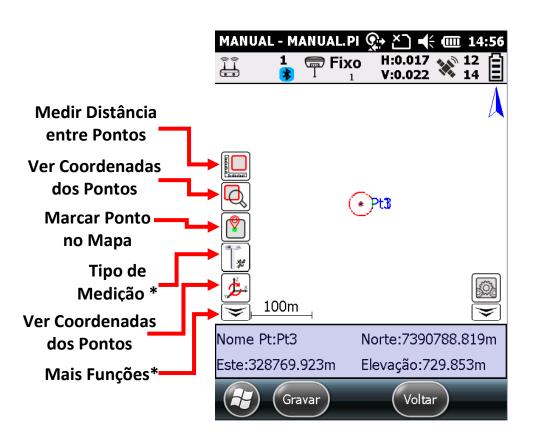
9 – Para iniciar o Levantamento de Pontos, toque na opção "Levant." e entre na opção "Pontos":



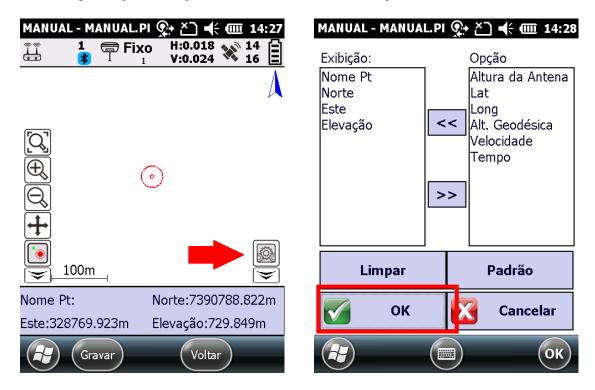


10 – Informações apresentadas na TELA DE LEVANTAMENTO:

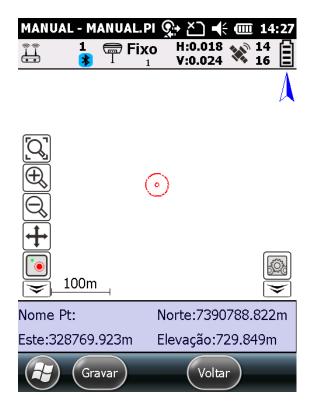




11 – Toque sobre o ícone de CONFIGURAÇÃO para escolher as informações que deseja visualizar na Tela Principal de Levantamento:



12 – Toque "algumas vezes" sobre o ícone , até que apareça, junto ao ícone, a imagem de um satélite "". Está imagem caracteriza o modo de LEVANTAMENTO TRADICIONAL:



13 – Para iniciar a Coleta de Pontos, toque sobre a opção "Gravar" / "Ponto Padrão". Verifique as Coordenadas e a Precisão HRMS/VRMS, Nome do Ponto, Código e Altura de Antena. Configure a Altura de Antena como Altura Direta e clique em "OK" para finalizar e gravar o ponto:



14 – Visualize o PONTO salvo na tela gráfica de levantamento e repita o procedimento do passo anterior para continuar:

