

FieldGeniuksen Androidin asentaminen ja määrittäminen Emlid Reach:iin

1. Lataa FGA:n uusin versio. Salli asennus selaimesta pyydettäessä.
2. Käynnistä FGA. Jos olet ostanut lisenssin, avaa ohjelmiston lukitus kokonaan valitsemalla Rekisteröidy. Valitse esittelytilaa varten OK. Sinut rajoitetaan 30 pisteeseen.
3. Luo uusi projekti käytettäväksi mallina. Nimeä projekti, valitse etäisyysyksikkö, koordinaattijärjestelmä ja pystypiste. Hae asennettavien järjestelmien luetteloa valitsemalla Coordinate Systemin avattava valikko. Jos käytät State Plane -järjestelmää, muista valita koordinaattijärjestelmä luettelosta, joka päättyy NAD83:een (HARN, HARN GNSS:lle ja GNSS:lle eivät toimi oikein).
4. Asenna uusin GEOID-malli valitsemalla Katalogi ja vieritä alas kohtaan g2018u0 pudotusvalikon alla Yhdysvallat, joka kattaa yhtenäisen Yhdysvaltojen.
5. Valitse tyhjä koodiluettelo tai esiasennettu tutkimuskoodiluettelo. Napauta sitten Luo. Olet nyt valmis ottamaan käyttöön Emlid Reach -vastaanottimen.

Emlid Reach -vastaanottimen määrittäminen roveriksi (mittaavaksi laitteeksi) FieldGenius for Androidissa

1. Käytä Emlid Flow'ta ja muuta korjaustuloksi Bluetooth. Avaa Asetukset ja varmista, että Bluetooth Discoverability on PÄÄLLÄ.
2. Käynnistä FieldGenius ja avaa projekti. Napauta Valitse instrumentti ja Lisää profiili. Syötä Emlid RS3 Merkki ja malli -pudotusvalikkoon. Anna profiilille yksilöllinen nimi ja napauta Luo.
3. Ota yhteys Bluetoothin kautta ja muodosta yhteys vastaanottimeen.
4. Aseta korjaukset ja napauta RTK Internetin kautta ja sitten Määritä Internet. Käytä tiedonkerääjää Internet-yhteydenä.
5. Määritä tietolähde. Napauta Lisää uusi lähde ja syötä NTRIP-kirjautumistietosi.
6. Aseta antennin korkeus korkeudeksi vastaanottimen pohjaan, koska läsiirtymä lisätään automaattisesti.
7. Määritä aktiivinen toleranssi työsi vaatimusten perusteella. Säädä esiasetuksia tarvittaessa.
8. Valitse, käyttääkö RS3 kallistuksen korjausta. Rover on nyt konfiguroitu.

Emlid Reach -vastaanottimien määrittäminen tukiasemaksi ja Roveriksi FieldGenius for Androidille

Tukiaseman(base) määrittäminen

Varmista Emlid Flow'lla, että tukiasemasi lähettää LoRa:n kautta, ja huomioi taajuus.

Toistettavuuden vuoksi aloita uusi projekti ja kerää piste vastaanottimesi kanssa jollakin kolmesta tavasta:

- 1) Keskimääräisen yksittäisen ratkaisupisteen käyttäminen: Älä käytä korjauksia, poista vain FIX-asetus käytöstä ja aloita yksittäisen ratkaisun keskiarvojen laskeminen haluamallasi ajalla 1 tuntiin asti, suosittelemme 2 minuuttia.
- 2) Keskiarvotetun kiinteän ratkaisun käyttäminen: Käytä NTRIP-korjauksia mitataksesi pisteen, jonka ajoitus on enintään 1 tunti, suosittelemme 2 minuuttia.
- 3) Syötä käsin tunnettu koordinaatti ja tallenna piste.

Kun tukipiste on tallennettu, siirry Kanta-asetuksiin ja napauta Määritä.

Valitse Koordinaattien syöttötapa Manuaalinen, varmista, että antennin korkeus on oikea ja valitse sitten Valitse projektista.

Valitse tallennettu piste projektistasi. Base on nyt määritetty.

Vastaanottimen konfigurointi

1. Käytä Emlid Flow'ta ja muuta korjaustuloksi LoRa-radio ja varmista, että taajuus vastaa tukiaseman lähtötaajuutta. Avaa Asetukset ja varmista, että Bluetooth Discoverability on PÄÄLLÄ. Yksi Position streaming -vaihtoehdoista tulee asettaa Bluetoothiksi.
2. Käynnistä FieldGenius ja avaa projekti. Napauta Valitse instrumentti ja Lisää profiili. Syötä Emlid RS3 Merkki ja malli -pudotusvalikkoon. Anna profiilille yksilöllinen nimi ja napauta Luo.
3. Ota yhteys Bluetoothin kautta, etsi roverisi ja muodosta yhteys.
4. Napsauta Määritä korjaukset ja napauta Ei RTK:ta.
5. Aseta antennin korkeus korkeudeksi vastaanottimen pohjaan, koska lisäpoikkeama lisätään automaattisesti.
6. Määritä aktiivinen toleranssi työsi vaatimusten perusteella. Säädä esiasetuksia tarvittaessa.
7. Valitse, käyttääkö RS3 kallistuksen korjausta. Rover on nyt konfiguroitu.

MicroSurvey FieldGenius for Android on suosituin ohjelmistomme käytettäväksi Emlid Reach GNSS -vastaanottimien kanssa. RS3:n kanssa yhteensopivia tiedonkeruulaitteita on laaja valikoima, mutta vain Emlid Flow ja FGA voivat hyödyntää kallistuksen kompensointia.