

# پیاده سازی

در توتال استیشن لایکا **Stake Out** چارت نصب بودن

	<b>Leica – TS02</b>	<b>Leica – TS06</b>	<b>Leica – TS09</b>
<b>ESTANDARD</b>	*	*	*

# ✖ Stake Out

برای ورود به برنامه **Stake Out** به منوی دوربین رفته و در بخش **Programs** با انتخاب گزینه **F2** یا همان **Stake Out** می توان وارد برنامه شد.



در این قسمت مانند تمامی مراحل شما نیاز به تنظیمات توجیه دستگاه در نقطه استقرار دارید.







اولین گزینه در این قسمت، گزینه **Set Job** است. برای ورود به این گزینه کلید **F1** را می فشاریم.

**Job**: به معنی نام کار است که دستگاه نقاط برداشت شده را در آن فایل ذخیره می کند.

**Operator**: دستگاه از ما نام شخصی که برداشت را انجام می دهد، می خواهد.

**Date** و **Time**: زمان و تاریخ انجام کار است که دستگاه بطور خودکار تنظیم میکند.

در صورتی که **Job** از قبل تنظیم شده باشد می توان آن را از قسمت **Job** انتخاب کرد، در غیر اینصورت باید برای برداشت جدید با گزینه **New** یک **Job** جدید ایجاد کرد.





**Job**: نام کار جدید را وارد کنید.

**Operator**: نام شخصی که کار برداشت را انجام می دهد.

**Remark 1**: اطلاعات اضافه ۱

**Remark 2**: اطلاعات اضافه ۲

**Date و Time** طبق معمول دستگاه تنظیم خواهد کرد.

حال پس از انجام این مراحل گزینه **F4** یا همان **Ok** را انتخاب نمایید



حال نوبت به تنظیمات مربوط به ایستگاه است.

پس از زدن کلید **Ok** به صفحه **Stake Out** باز میگردیم و با زدن کلید **F2** به قسمت تنظیمات ایستگاه هدایت می‌شویم.





در این قسمت دستگاه نام ایستگاه استقرار را از ما می خواهد.

**Find & List**: با این گزینه ها می توان نام ایستگاه استقرار را از میان نقاط پیدا کرد ولی زمانی

کاربرد دارد که مختصات نقطه مورد نظر را قبلا برداشت کرده باشیم.

تفاوت دو گزینه **List & Find** : با **Find** باید نام نقطه را جستجو کرد ولی با **List** می توان از داخل لیست

نقاط، نقطه را معرفی کرد.

**ENH**: این گزینه برای وارد کردن مختصات نقطه

بصورت دستی است

**در این قسمت فقط به توضیح وارد کردن نقاط**

**بصورت دستی می پردازیم**



پس از انتخاب گزینه سوم یعنی وارد کردن نقاط به صورت دستی به صفحه زیر می رسیم.



**East**: به معنی شرق و یا همان **X** است که باید بصورت دستی وارد شود.

**North**: به معنی شمال و یا همان **Y** است که باید بصورت دستی وارد شود.

**Height**: به معنی ارتفاع است که طبق معمول باید بصورت دستی وارد شود.

پس از انجام این تنظیمات به صفحه ی ارتفاع دستگاه هدایت می شویم

در این صفحه باید ارتفاع تارهای رتیکول دوربین را نسبت به سطح زمین به دستگاه معرفی نماییم.





گزینه سوم **Set Orientation** برای معرفی ایستگاه دوم به دوربین کاربرد دارد که بصورت زیر انجام می شود.

در این قسمت برای معرفی ایستگاه دوم دو راه داریم

I. معرفی ایستگاه با ازیموت ایستگاه دوم (F1)

II. معرفی ایستگاه با مختصات UTM نقطه دوم (F2)





1. معرفی ایستگاه با ازیموت ایستگاه دوم (F1) :  
**Bearing**: معرفی ژیزمان یا همان ازیموت نقطه که در اکثر پروژه ها برای شروع این ازیموت را به جهت شمال منطقه توجیه می نمایند.  
**Hr**: معرفی ارتفاع تارگت یا منشور را از ما می خواهد.  
**BS ID**: در این قسمت باید نام نقطه ای که داریم ایستگاه را نسبت به آن توجیه می کنیم را به دستگاه معرفی کنیم.

پس از انجام این مراحل باید به دوربین نشانه روی کرده و دستور اندازه گیری را با یکی از دو گزینه **All** و **Rec** به دستگاه بدهیم.

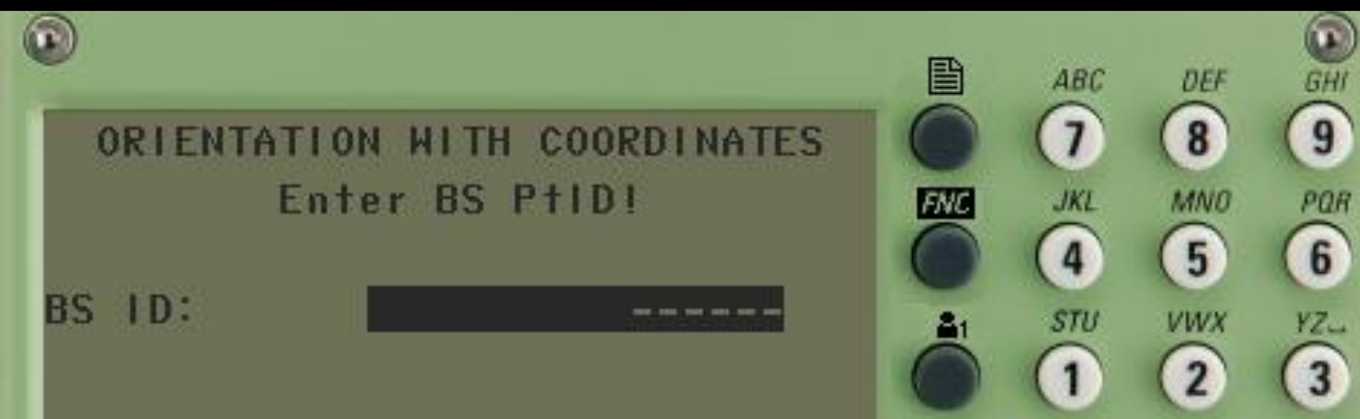
بعد از کار اندازه گیری به منوی **Stake Out** بازگردانده خواهیم شد.



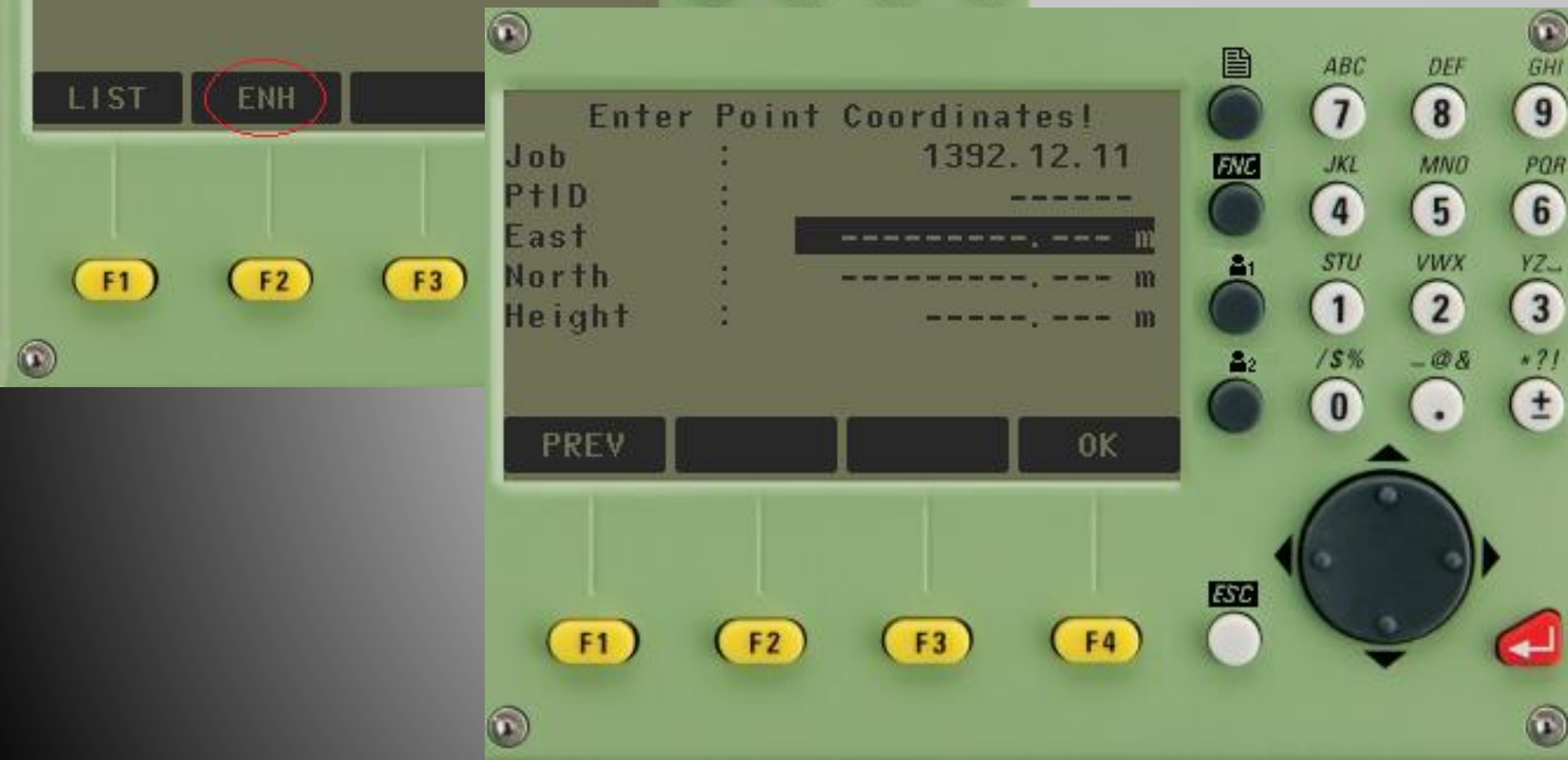
معرفی ایستگاه با مختصات **UTM** نقطه دوم **(F2)** :  
در این توجیه دستگاه ابتدا نام نقطه ای که می خواهیم نسبت به آن دستگاه توجیه شود را از ما می خواهد.  
برای این کار اگر مختصات نقطه را در دستگاه نداریم باید با گزینه **ENH** مختصات نقطه دوم را به دستگاه معرفی کنیم.

اگر مجبور به تغییر ایستگاه شویم می توان با گزینه **List** نقاطی را فراخوان کرد و دوربین را توجیه کنیم





معرفی ایستگاه با گزینه **ENH** :  
با زدن کلید **F2** وارد بخش **ENH** می شویم یعنی وارد  
کردن مختصات ایستگاه بصورت دستی.



در این قسمت همانطور که قبلا  
گفته شده نام نقطه و مختصات  
نقطه مورد نظر را به دستگاه  
معرفی می کنیم

با انتخاب گزینه **Ok** به صفحه  
ی تایید اطلاعات نقطه هدایت  
می شویم



در اینجا اطلاعات نقطه را به ما نشان می دهد به نقطه ی مورد نظر نشانه روی می کنیم و با زدن گزینه **Rec** ان را اندازه گیری و تایید می کنیم

پس از تایید به صفحه ی **Stake out** هدایت میشویم

# ✖ Stake Out



در اینجا می توان مشاهده کرد که تمامی گزینه ها دارای علامتی خاص به منظور انجام عملیاتی مخصوص است

حال با انتخاب گزینه **F4** وارد مرحله ی پیاده سازی می شویم.



در پیاده سازی با سه روش قطبی، ارتوگونال و کارتزین سرو کار داریم.  
روش قطبی:

$\Delta Hz$ : اختلاف زاویه نسبت به امتداد اصلی نقطه مورد پیاده سازی.

اختلاف فاصله افقی تا نقطه مورد نظر (هرگاه علامت به سمت بالا بود به معنی دور شدن از دستگاه است و بالعکس) پس از قرار گرفتن در امتداد زاویه نقطه مورد.

اختلاف ارتفاع نقطه ایستگاه و نقطه مورد نظر پس از قرار گرفتن در امتداد زاویه نقطه مورد نظر



پس از انتخاب گزینه  وارد صفحه پیاده سازی به روش ارتوگونال می شویم





روش ارتوگونال:

$\Delta Length$ : اختلاف فاصله نسبت به ایستگاه استقرار.

$\Delta Trav.$ : اختلاف فاصله عمود بر ایستگاه.

$+\Delta Trav.$  فاصله عمود بر امتداد ایستگاه در سمت

راست از دیدگاه نقشه بردار.

$-\Delta Trav.$  فاصله عمود بر امتداد ایستگاه در سمت چپ

از دیدگاه نقشه بردار.

$\Delta Height$ : اختلاف ارتفاع دو نقطه استقرار و نقطه

موردنظر



# × Stake Out

پس از انتخاب گزینه  وارد صفحه پیاده سازی به روش ارتوگونال می شویم.



# × Stake Out



روش کارت‌زین:

$\Delta$ East: اختلاف مقدار  $X$  + به سمت

راست و - به سمت چپ

$\Delta$ North: اختلاف مقدار  $Y$  (+ دور شدن از دوربین و

- نزدیک شدن به دوربین)

$\Delta$ Height: اختلاف ارتفاع دو نقطه استقرار و نقطه

موردنظر

هشت گزینه در قسمت پیاده سازی:

Selections switch	Usage
ALL	برداشت و ذخیره کردن
DIST	اندازه گیری فاصله
REC	اندازه گیری
EDM	تنظیمات EDM
ENH	وارد کردن مختصات به صورت دستی
VIEW	نمایش اطلاعات نقطه مورد نظر
B&D	وارد کردن نام ، ژیزمان و فاصله افقی تا نقطه مورد نظر بصورت فرضی
MANUAL	وارد کردن XYZ بصورت دستی