

**Vorgehensweise mit GNSS-Rover und Robotik,
messen mit GPS und falls später nötig, wenn mit Tachymeter auf Grund von fehlenden GPS-
Empfang, nachfolgend mit Prisma gemessen werden muss.**

1.

GNSS-Rover einschalten und ein Projekt anlegen (vorzugsweise in UTM)

2.

mit GPS Landes-Koordinaten messen, solange die südliche Hemisphäre das Messen über Fixed zulässt.

Wenn keine GNSS-Messungen mehr möglich sind (durch möglicherweise Bau- oder Baumbestand), dann für die weiteren Messungen mit Robotik, bitte zwei Festpunkte im stumpfen Dreieck mit GPS aussuchen.

3.

Mindestens 2 Festpunkte mit GNSS-Rover anlegen (Markieren z.B. mit Farbe von vorhandenen z.B. Hydranten-Deckel oder Vermessungsnägel einschlagen).

Die Festpunkte sollten gut wieder zu finden sein und nicht in einer Linie zu den neuen Messpunkten liegen. Es können auch mehr Festpunkte sein aber zwei sind Bedingung!

4.

Sind die Festpunkte markiert und eingemessen (hier empfiehlt es sich mindestens Punkt-Nummer: 100 und 102 oder noch höher, damit diese später bei der Löschung in der Punktliste schnell wieder gefunden werden können), kann der GNSS-Rover nachfolgend abgebaut werden.

5.

Aufbau Robotik mit Stativ. Achtung, bitte Stativ dort aufbauen, wo es nicht z.B. Fußgänger stört, keine großen Fahrzeuge wie LKW permanent die Sicht stören und dennoch der Sichtkontakt zu meinen beiden Festpunkten sowie die neu zu messenden Punkte besteht!

6.

Robotik anschalten > Geräte > Tachymeter > Suchen und Verbinden. Bitte darauf achten, dass das Prisma ausgewählt ist und nicht Reflektorlos angezeigt wird. Achtung, bitte die Gerätehöhe eingeben, der Prisma-Stab (Zielhöhe) sollte immer die gleiche Höhe sein und braucht daher in der Regel nicht verstellt werden.

7.

Das Prisma kann man mit der Robotik über den Button unten rechts > „suchen“ ansteuern. Blinkt die Focus jetzt schnell ist auch die Sichtverbindung und Tracking aktuell gegeben. Übrigens: stehe ich zu weit links, leuchtet das Führungslicht rot, stehe ich rechts, dann grün und in der Mitte ist das Führungslicht weiß (Seefahrer-Prinzip)!

8.

Mit dem Prisma-Stab auf Festpunkt 1 (oder 100) gehen und messen, nachfolgend auf Festpunkt 2 (oder 101) und wieder messen. Es können jetzt mehrere Festpunkte eingemessen werden, jedoch 2 sind minimum. Danach den Button darunter „Berechnen“ anklicken, jetzt wird Messpunkt 3 (oder z.B. 102) als Standpunkt definiert. Diese 3 Hilfspunkte können später, falls diese nicht wieder benötigt werden in der Punktliste gelöscht werden.

9.

Jetzt ist die Robotik eingemessen und man kann jeden beliebigen Punkt (in Sicht) aber ohne Himmel unter Bäumen und im Tunnel eingemessen werden.

10.

Beim Einpacken der Robotik das Gerät zuvor ausschalten und die Antenne schützen. Die Datei im Feldrechner kann in mehrere Formaten exportiert werden.

Viel Erfolg!