Leica iCON robot 60/ iCON builder 60 Instrukcja obsługi



Wersja 1.0 **Polska**



- when it has to be **right**

Wprowadzenie

Zakup	Gratulujemy zakupu instrumentu Leica iCON robot 60/iCON builder 60.	
	Niniejsza instrukcja zawiera wskazówki istotne dla bezpiecznego użytkowania jak również opis konfiguracji i obsługi urządzenia. Dalsze informacje uzyskacie Państwo w rozdziale "1 Bezpieczeństwo obsługi".	
ldentyfikacja produktu	Informacje o typie jak również o numerze seryjnym instrumentu znajdują się na etykiecie. Zawsze podawaj te informacje podczas kontaktu ze sprzedawcą lub z autoryzowanym serwisem Leica Geosystems.	
Znaki handlowe	 Windows jest znakiem zastrzeżonym należącym do Microsoft Corporation Bluetooth[®] jest zastrzeżonym znakiem handlowym Bluetooth SIG, Inc. Logo SD jest zarejestrowanym znakiem handlowym SD-3C, LLC. Wszystkie inne znaki handlowe są własnością odpowiednich właścicieli. 	
Zastosowanie tego	Niniejsza instrukcja obsługi dotyczy instrumentów iCON robot 60/iCON builder 60. Różnice	

między poszczególnymi modelami zostały zaznaczone i opisane.

podręcznika

Dostępna dokumentacja

Nazwa	Opis/format		Adoba
Skrócona instrukcja obsługi iCON robot 60/iCON builder 60	Instrukcja umożliwia przegląd funkcjonalności instrumentu wraz z jego danymi technicznymi i wskazówkami bezpie- czeństwa. Przewidziany jako krótki przewodnik.	✓	✓
Instrukcja obsługi iCON robot 60/iCON builder 60	Wszystkie informacje wymagane do obsługi urządzenia na poziomie podstawowym zostały zawarte w niniejszej instrukcji obsługi. Instrukcja umożliwia przegląd funkcjonal- ności urządzenia wraz z jego danymi technicznymi i wska- zówkami bezpieczeństwa.	-	✓
Nazwa	Opis/format		Adapte
Instrukcja tech- niczna iCON build, Instrukcja	Ogólne kompendium wiedzy na temat urządzenia oraz jego programów. Obejmuje szczegółowy opis specjalnych usta- wień i funkcji oprogramowania/sprzętu, przewidziany dla	•	✓

Skorzystaj także z poniższych zasobów dokumentacji i oprogramowania dla iCON robot 60/iCON builder 60:

Karta USB Leica z dokumentacją

techniczna

iCON site

https://myworld.leica-geosystems.com

specjalistów techników.



Portal myWorld@Leica Geosystems (https://myworld.leica-geosystems.com) oferuje szeroki zakres usług, informacji i materiałów szkoleniowych.

Bezpośredni dostęp do portalu myWorld umożliwia korzystanie ze wszystkich usług w dogodnym dla Ciebie czasie, 24 godziny na dobę, przez 7 dni w tygodniu. Korzystanie z portalu zwiększy Twoją wydajność, będziesz posiadać aktualne informacje o swoich instrumentach przygotowywane przez Leica Geosystems.

Usługa	Opis
myProducts	Dodaj wszystkie produkty Leica Geosystems, które posiada Twoja firma. Przeglądaj szczegółowe informacje o produktach, kupuj dodatkowe opcje lub Pakiety Opieki Technicznej (CCP), aktualizuj oprogramowanie instrumentów i posiadaj bieżącą dokumentację techniczną.
myService	Przeglądaj historię serwisową Twoich produktów, które są serwisowane w Centrach Serwisowych Leica Geosystems oraz szczegółowe infor- macje dotyczące czynności przeprowadzanych na Twoich instrumen- tach. W przypadku produktów znajdujących się aktualnie w Centrach Serwisowych Leica Geosystems poznasz aktualny status serwisowy i planowaną datę zakończenia serwisu.
mySupport	Twórz nowe zgłoszenia dotyczące wsparcia technicznego, które zostaną obsłużone przez lokalny zespół Wsparcia Technicznego Leica Geosystems. Przejrzyj pełna historię kontaktów z działem Wsparcia Technicznego oraz szczegóły związane z każdym zapytaniem, gdy chcesz skorzystać z wcześniej uzyskanych informacji.
myTraining	Zwiększ swoją wiedzę o produktach korzystając z Kampusu Leica Geosystems - informacje, wiedza, szkolenia. Przestudiuj najnowsze materiały szkoleniowe lub pobierz materiały dotyczące Twojego sprzętu. Bądź na bieżąco z najnowszymi wiadomościami dotyczącymi Twoich produktów i zarejestruj się na seminaria lub kursy prowadzone w Twoim kraju.
myTrusted- Services	 Umożliwia zwiększenie wydajności pracy z instrumentem i maksymalne bezpieczeństwo. myExchange Dzięki usłudze myExchange możesz przesyłać dowolne pliki/obiekty znajdujące się na Twoim komputerze do innych Użytkowników z listy kontaktów. mySecurity Jeśli Twój instrument zostanie kiedykolwiek skradziony, dostępny mechanizm blokujący sprawi, że instrument zostanie zablokowany i nie będzie mógł być używany.

Spis treści

Zawartość instrukcji	Rozdział			Strona
	1	Bezpie	czeństwo obsługi	6
		1.1	Wprowadzenie	6
		1.2	Zakres użycia	7
		1.3	Ograniczenia w użyciu	7
		1.4	Zakres odpowiedzialności	8
		1.5	Sytuacje niebezpieczne	9
		1.6	Klasyfikacja lasera	12
			1.6.1 Ogólne	12
			1.6.2 Dalmierz, pomiary na reflektory	12
			1.6.3 Dalmierz, pomiary bez reflektorów	13
			1.6.4 Automatyczne celowanie ATR	15
			1.6.5 PowerSearch PS	16
			1.6.6 Diody tyczenia EGL	16
			1.6.7 Pionownik laserowy	17
			1.6.8 Dioda laserowa	19
		1.7	Zgodność elektromagnetyczna	21
		1.8	Wymagania FCC, obowiązujące w USA	22
	2	Opis sy	/stemu	24
		2.1	Elementy zestawu	24
		2.2	Koncepcja systemu	26
			2.2.1 Oprogramowanie	26
			2.2.2 Zasilanie	27
			2.2.3 Przechowywanie danych	27
		2.3	Zawartość pojemnika transportowego	28
		2.4	Komponenty instrumentu	30
	3	Interfej	s użytkownika	32
		3.1	Klawiatura	32
		3.2	Zasady działania	33
	4	Praca		34
		4.1	Ustawienie instrumentu w terenie	34
		4.2	Łączenie z komputerem osobistym (PC)	35
		4.3	Ustawienie zdalnego sterowania	38
		4.4	Włączanie i wyłączanie	39
		4.5	Baterie	40
			4.5.1 Zasady działania	40
			4.5.2 Bateria dla instrumentu iCON robot 60/iCON builder 60	40
		4.6	Obsługa diody laserowej	41
		4.7	Praca z nośnikiem pamięci	42
		4.8	Automatyczne wykrywanie	44
		4.9	Wskaźniki LED	44

4.10 Wskazówki dla uzyskania poprawnych wyników pomiarów

5	Spraw	dzenie i rektyfikacja	47	
	5.1	Streszczenie	47	
	5.2	Przygotowanie	49	
	5.3	Rektyfikacja łączna (I, t, i, c oraz ATR)	50	
	5.4	Rektyfikacja libelli pudełkowej spodarki i instrumentu	52	
	5.5	Rektyfikacja libelli pudełkowej na tyczce	52	
	5.6	Kontrola pionownika laserowego instrumentu	53	
	5.7	Serwisowanie statywu	54	
6	Specy	Specyficzne funkcje TPS w oprogramowaniu iCON site/iCON build		
	6.1	Machine Control Tools	55	
	6.2	Ustawienia	56	
	6.3	Atack	57	
7	Przechowywanie i transport			
	7.1	Transport	59	
	7.2	Przechowywanie	59	
	7.3	Czyszczenie i suszenie	60	
	7.4	Konserwacja	60	
8	Dane techniczne			
	8.1	Pomiar kątów	61	
	8.2	Pomiar odległości na reflektory	62	
	8.3	Pomiar odległości bez reflektorów	63	
	8.4	Automatyczne celowanie ATR	64	
	8.5	PowerSearch PS	66	
	8.6	Dane techniczne Diody Laserowej	67	
	8.7	Zgodność z przepisami lokalnymi	68	
		8.7.1 iCON robot 60/iCON builder 60	68	
		8.7.2 CommunicationHandle	69	
	8.8	Ogólne dane techniczne instrumentu	70	
	8.9	Poprawka skali	73	
	8.10	Wzory redukcyjne	76	
9	Umow	a licencyjna na oprogramowanie	78	

1	Bezpieczeństwo obsługi Wprowadzenie		
1.1			
Opis	Poniższe wskazówki pozwolą osobie odpowiedzialnej za instrument oraz użytkownikowi przewidzieć zagrożenia i uniknąć ich podczas eksploatacji.		
	Osoba odpowiedzialna za instrument powinna upewnić się, że wszyscy użytkownicy zrozu- mieli te wskazówki i będą się do nich stosować.		
Komunikaty ostrze- gawcze	Komunikaty ostrzegawcze są ważnym elementem koncepcji bezpieczeństwa pracy z instrumentem. Pojawiają się w sytuacji, gdy występują zagrożenia lub dochodzi do sytuacji niebezpiecznych.		
	 Komunikaty ostrzegawcze informują użytkownika o pośrednich i bezpośrednich zagrożeń związanych z wyko- rzystaniem produktu. zawierają ogólne zasady postępowania. 		

Ze względu bezpieczeństwa użytkowników, wszystkie instrukcje bezpieczeństwa i komunikaty ostrzegawcze muszą być ściśle przestrzegane! Dlatego instrukcja musi być zawsze dostępna dla wszystkich osób wykonujących opisane w niniejszej instrukcji zadania.

NIEBEZPIECZEŃSTWO, OSTRZEŻENIE, PRZESTROGA oraz NOTYFIKACJA to standaryzowane hasła ostrzegawcze określające poziom zagrożenia i ryzyka związane z obrażeniami ciała i uszkodzeniami mienia. Z uwagi na Państwa bezpieczeństwo ważne jest, aby przeczytać i całkowicie zrozumieć poniższą tabelę zawierającą różne hasła ostrzegawcze wraz z definicjami! Dodatkowe symbole bezpieczeństwa i tekst mogą być umieszczone w komunikacie ostrzegawczym.

Тур	Opis
	Wskazanie sytuacji bezpośredniego zagrożenia, która w przypadku zlekceważenia, może spowodować śmierć lub poważne obrażenia.
	Wskazanie sytuacji potencjalnie niebezpiecznej lub użycia niezgodnego z przeznaczeniem, która w przy- padku zlekceważenia, może spowodować śmierć lub poważne obrażenia.
	Wskazanie sytuacji potencjalnie niebezpiecznej lub użycia niezgodnego z przeznaczeniem, która w przy- padku zlekceważenia, może spowodować niewielkie lub umiarkowane obrażenia.
NOTYFIKACJA	Oznacza sytuację potencjalnie niebezpieczną lub użycie niezgodne z przeznaczeniem, która w przypadku zlekceważenia, może spowodować znaczne straty materialne, finansowe i środowiskowe.
۲ ۲	Ważne wskazówki, które należy zastosować w prak- tyce, aby zapewnić prawidłowe i wydajne technicznie użytkowanie urządzenia.

Zakres użycia

Zastosowania dopuszczalne	 Pomiar kątów poziomych i pionowych. Pomiar odległości. Zapis pomiarów. Automatyczne szukanie celu, rozpoznanie i śledzenie. Wizualizacja osi celowej i osi pionowej. Zdalne sterowanie produktem. Komunikacja z urządzeniami zewnętrznymi. Obliczenia z wykorzystaniem oprogramowania.
Rozsądnie przewi- dzieć nadużycia	 Używanie instrumentu bez instrukcji. Użytkowanie niezgodne z przeznaczeniem. Usuwanie zabezpieczeń systemowych. Usuwanie etykiet ostrzegawczych. Otwieranie instrumentu przy użyciu narzędzi np. śrubokręta, chyba że jest to wyraźnie dozwolone. Modyfikacje i przeróbki instrumentu. Użycie mimo przeciwwskazań. Użycie mimo wyraźnych uszkodzeń lub defektów. Zastosowanie z akcesoriami innego producenta bez uzyskania wcześniejszej aprobaty firmy Leica Geosystems. Nieodpowiednia ochrona stanowiska pomiarowego. Celowanie lunetą bezpośrednio na Słońce. Sterowanie maszynami, obiektami ruchomymi lub prowadzenie podobnego monitoringu bez dodatkowych instalacji kontrolnych i zabezpieczajacych.
OSTRZEŻENIE	Wprowadzanie nieautoryzowanych zmian w maszynach budowlanych przez montaż na nich urządzenia może zakłócić funkcjonowanie i bezpieczeństwo pracy tych maszyn. Środki ostrożności: Postępuj zgodnie z zaleceniami producenta maszyny. Jeśli brakuje odpowiedniej instrukcji, skontaktuj się z producentem maszyny w celu uzyskania odpowiednich wskazówek przed zamontowaniem urządzenia na maszynie.
1.5	
Środowisko	Instrument jest przystosowany do pracy w środowisku stałego przebywania ludzi: nie jest przystosowany do działania w warunkach agresywnych i wybuchowych.
NIEBEZPIE- CZEŃSTWO	Przed rozpoczęciem pracy na obszarach niebezpiecznych, w pobliżu instalacji energetycz- nych lub w warunkach ekstremalnych, osoba odpowiedzialna za instrument musi skontak- tować się z lokalnymi organami lub z ekspertami do spraw bezpieczeństwa.
Środowisko	Możliwe użytkowanie w suchym środowisku i pod dodatkowymi obostrzeniami.

1.4	Zakres odpowiedzialności
Producent instru- mentu	Leica Geosystems AG, CH-9435 Heerbrugg, zwana dalej Leica Geosystems, odpowie- dzialna jest za dostarczenie produktu wraz z instrukcją obsługi oraz oryginalnymi akceso- riami w warunkach całkowitego bezpieczeństwa.
Osoba odpowie-	Osoba odpowiedzialna za produkt ma następujące obowiązki:
dzialna za produkt	 Zrozumieć wskazówki bezpieczeństwa umieszczone na instrumencie i w instrukcji obsługi.
	 Upewnić się, że instrument jest używany zgodnie z instrukcją.
	 Zapoznać się z lokalnymi zasadami zapobiegania wypadkom.
	 Natychmiast poinformować firmę Leica Geosystems jeżeli produkt i jego działanie zacznie zagrażać bezpieczeństwu.
	Upewnić się, że przestrzegane są przepisy krajowe, regulacje prawne i warunki pozwa- lają na wykorzystanie urządzeń laserowych i nadajników radiowych.
	Ten produkt może być instalowany na budynkach i maszynach tylko przez specjalistycznie wyszkolony personel.

Sytuacje niebezpieczne



Zwróć uwagę na błędy pomiarów jeśli instrument był niewłaściwie używany, upadł na PRZESTROGA ziemię, podlegał modyfikacjom, był przechowywany lub transportowany przez długi czas. Środki ostrożności:

> Okresowe wykonywanie pomiarów testowych i sprawdzanie parametrów wskazanych w instrukcji, zwłaszcza po użytkowaniu instrumentu w skrajnych warunkach oraz przed i po ważnych kampaniach pomiarowych.

NIEBEZPIE-CZEŃSTWO

Ze względu na możliwość porażenia prądem, bardzo niebezpieczne jest używanie tyczek oraz przedłużeń w pobliżu instalacji takich jak linie energetyczne i przewody trakcji kolejowej.

Środki ostrożności:

Zachowaj bezpieczną odległość od instalacji elektrycznych. Jeżeli konieczna jest praca w takim otoczeniu, najpierw skontaktuj się z osobą zarządzającą obiektem i postępuj zgodnie z jej wskazówkami.



NOTYFIKACJA

FIKACJA	Podczas pracy w trybie zdalnego sterowania możliwe jest, że zostaną pomierzone niechciane punkty/elementy. Środki ostrożności: Pracując w trybie zdalnym zawsze sprawdzaj wyniki swoich pomiarów dla pełnej wiarygod- ności.
OSTRZEŻENIE	Jeśli instrument jest używany wraz z akcesoriami (maszty, tyczki, łaty) zwiększa się ryzyko porażenia piorunem.
	Środki ostrożności:
	Nie wykonuj pomiarów podczas burzy.
PRZESTROGA	Podczas pracy z produktem istnieje ryzyko zakleszczenia kończyn, lub wkręcenia włosów

i/lub ubrań przez części ruchome. Środki ostrożności:

Zachowaj bezpieczną odległość od części ruchomych.

Przy pomiarach wymagających poruszania się jak np. tyczenie obiektów, istnieje niebez-OSTRZEŻENIE pieczeństwo wypadku jeżeli użytkownik nie zwraca dostatecznej uwagi na warunki zewnętrzne, na przykład przeszkody, wykopy lub na ruch uliczny. Środki ostrożności:

Osoba odpowiedzialna za produkt musi poinformować wszystkich użytkowników o istniejących zagrożeniach.

Niewłaściwe zabezpieczenie miejsca wykonywania pomiarów może prowadzić do niebez-OSTRZEŻENIE piecznych sytuacji np. w ruchu ulicznym, na terenie budowy lub zakładów przemysłowych. Środki ostrożności:

Zawsze upewnij się, że miejsce pracy jest należycie zabezpieczone. Należy ściśle przestrzegać krajowych przepisów drogowych oraz BHP.

Zachowaj ostrożność przy celowaniu lunetą w kierunku Słońca, ponieważ luneta funkcjo-PRZESTROGA nuje jako układ powiększający i może uszkodzić oczy i/lub wewnętrzne układy instrumentu. Srodki ostrożności: Nie celuj lunetą bezpośrednio w Słońce.

iCON robot 60/iCON builder 60, Bezpieczeństwo obsługi

PRZESTROGA	Jeżeli akcesoria używane z instrumentem nie są właściwie zabezpieczone i instrument jest narażony na uszkodzenia mechaniczne spowodowane przez np. upadek czy uderzenie, może ulec on zniszczeniu, a ludzie mogą doznać obrażeń ciała. Środki ostrożności: W czasie przygotowywanie do pomiarów upewnij się, że wszystkie akcesoria są poprawnie zamocowane i zabezpieczone. Unikaj narażania sprzętu na uderzenia mechaniczne.
PRZESTROGA	Jeżeli podczas transportu lub przesyłania naładowanych baterii występują niedozwolone oddziaływania mechaniczne, istnieje ryzyko powstania pożaru. Środki ostrożności: Przed transportem lub złomowaniem, rozładuj baterie poprzez ciągłe działanie instru- mentu. Przy transporcie lub wysyłaniu baterii, osoba odpowiedzialna za produkt musi upewnić się, że przestrzegane są obowiązujące w tym zakresie krajowe i międzynarodowe przepisy prawne. Przed transportem lub wysyłką, skontaktuj się z biurem firmy transportowej.
OSTRZEŻENIE	Duży nacisk mechaniczny, wysoka temperatura zewnętrzna lub zanurzenie w cieczach może spowodować wyciek, pożar lub eksplozję baterii. Środki ostrożności: Należy chronić baterie przed oddziaływaniami mechanicznymi i wysoką temperaturą. Nie należy nimi rzucać i zanurzać ich w cieczach.
OSTRZEŻENIE	Zwarcie styków baterii może spowodować jej przegrzanie i w rezultacie poparzenia, na przykład podczas przechowywania lub przenoszenia baterii w kieszeni gdzie nastąpi zwarcie poprzez kontakt z biżuterią, kluczami, metalizowanym papierem lub z innymi meta- lowymi przedmiotami. Środki ostrożności: Upewnij się, że styki baterii nie są narażone na zwarcie z metalowymi przedmiotami.
PRZESTROGA	Umieszczenie urządzenia w pobliżu ruchomych elementów maszyn może spowodować jego uszkodzenie. Środki ostrożności: Określ zakres ruchu elementów mechanicznych i zdefiniuj strefę bezpieczeństwa pracy urządzenia.
PRZESTROGA	Wystrzegaj się niewłaściwego sterowania maszyną jeśli jest ona uszkodzona, np. została uszkodzona w wypadku lub w inny sposób, została niewłaściwie zmodyfikowana. Środki ostrożności: Okresowo przeprowadzaj pomiary kontrolne i kalibracje w terenie urządzenia umieszczo- nego na maszynie zgodnie z zaleceniami w niniejszej instrukcji obsługi. Podczas pracy, elementy konstrukcji oraz spadek powinny zostać sprawdzone za pomocą odpowiednich środków, na przykład poziomicy, tachimetru, przed i po przeprowadzeniu ważnych pomiarów.
OSTRZEŻENIE	Podczas prowadzenia i sterowania maszyną mogą wydarzyć się wypadki z następujących powodów: a) operator nie zwraca dostatecznej uwagi na otoczenie (ludzie, rowy, ruch drogowy, itp.), lub b) awarie (elementów systemu, zakłócenia itp.). Środki ostrożności: Użytkownik musi upewnić się, że maszyna jest obsługiwana, kierowana i monitorowana przez wykwalifikowanego użytkownika (np. operatora). Użytkownik musi mieć możliwość podjęcia środków nadzwyczajnych, np. awaryjnego zatrzymania.
-	Poniższa rada dotyczy tylko zasilaczy na prąd zmienny.



1.6	Klasyfikacja lasera		
1.6.1	Ogólne		
Ogólne Kolejne rozdziały zawierają instrukcje i informacje szkoleniowe i laserowego zgodnie ze standardem międzynarodowym IEC 608 raportem technicznym IEC TR 60825-14 (2004-02). Informacje te dzialnej za produkt i osobie używającej produktu przewidzieć i un powstać w czasie pracy		cje szkoleniowe na temat bezpieczeństwa odowym IEC 60825-1 (2007-03) oraz 02). Informacje te pozwolą osobie odpowie- przewidzieć i uniknąć zagrożeń mogących	
	Zgodnie ze standardem IEC TR 60825-1 klasy laserowej 1, klasy 2 oraz klasy 3R • nadzoru osoby odpowiedzialnej za	4 (2004-02), produkty zakwalifikowane do nie wymagają: a BHP,	
	 ubrań ochronnych i okularów och 	ronnych,	
	 znaków ostrzegawczych na obsza iośli sa używane zgodnie z zaleceniami 	arze pracy lasera zawartymi w pipipiszaj ipstrukcji obsługi	
	gdyż istnieje niskie zagrożenie dla oczu.		
	Narodowe i lokalne przepisy mogą zaos jące z normy IEC 60825-1 (2007-03) ora	trzyć instrukcje bezpieczeństwa wynika- az IEC TR 60825-14 (2004-02).	
1.6.2	Dalmierz, pomiary na reflektory		
Ogólne	Wbudowany w tachimetr dalmierz generuje wido przez obiektyw lunety.	czną wiązkę laserową, która jest wysyłana	
	 z dyrektywami: IEC 60825-1 (2007-03): "Bezpieczeństwo pro EN 60825-1 (2007-03): "Bezpieczeństwo pro Te produkty są bezpieczne w działaniu w możliw szkodliwe dla oczu pod warunkiem, że są używa 	oduktów laserowych". oduktów laserowych". wych do przewidzenia warunkach i nie są ane zgodnie z niniejszą instrukcją obsługi.	
	Opis	Wartość	
	Maksymalna moc promieniowania	0,33 mW	
	Czas trwania impulsu	800 ps	
	Częstotliwość powtarzania impulsu (PRF)	100 MHz - 150 MHz	
	Długość fali	650 nm - 690 nm	
	Rozbieżność wiązki	1,5 mrad x 3 mrad	
Oznakowanie	Urządzenie laserowe klasy 1 zgodnie z IEC 60825-1 (2007 - 03)	<image/> <text><text><text><text><text></text></text></text></text></text>	
	006272 001		

a) Wiązka laserowa

1.6.3	Dalmierz, pomiary bez reflektorów		
Ogólne	Wbudowany w tachimetr dalmierz generuje widoczną wiązkę laserową, która jest wysyłana przez obiektyw lunety.		
	 Urządzenie laserowe opisane w tym rozdziale zostało zaklasyfikowane do klasy 3R zgodnie ze standardem: IEC 60825-1 (2007-03): "Bezpieczeństwo produktów laserowych". EN 60825-1 (2007-03): "Bezpieczeństwo produktów laserowych". 		
	 Patrzenie w wiązkę może być niebezpieczne (niski poziom zagrożenia), w szczególności przy zamierzonym wystawianiu oczu na działanie wiązki lasera. Wiązka może powodować oślepienie, powidoki, zwłaszcza przy słabym oświetleniu zewnętrznym. Ryzyko pracy z produktami laserowymi klasy 3R jest ograniczone, ponieważ: a) rzadko występuje w możliwe najgorszym przypadku, czyli przebiegu wiązki prostopadle do źrenicy oka, najgorszy przypadek akomodacji, b) ustanowionego marginesu bezpieczeństwa dotyczącego maksymalnego dopuszczalnego promieniowania lasera (MPE), c) naturalnych zachowań ludzkich związanych z wystawieniem na jaskrawe światło widzialnego promieniowania. 		
	Opis	Wartość (R400/R1000)	
	Maksymalna moc promieniowania	5,00 mW	
	Czas trwania impulsu	800 ps	
	Częstotliwość powtarzania impulsu (PRF)	100 MHz - 150 MHz	
	Długość fali	650 nm - 690 nm	
	Rozbieżność wiązki	0,2 mrad x 0,3 mrad	
	NOHD (nominalna odległość niebezpieczna) @ 0,25s 80 m / 262 ft		
	Z perspektywy bezpieczeństwa, produkty laserowe klasy 3R powinny być traktowane jako potencjalnie niebezpieczne. Środki ostrożności: 1) Unikaj bezpośredniego kontaktu oczu z wiązką. 2) Nie kieruj wiązki na inne osoby.		
PRZESTROGA	 Potencjalne ryzyko nie dotyczy tylko samej wiązki, ale także jej odbić od przedmiotów takich jak: pryzmaty, lustra, okna, powierzchnie metaliczne itp. Środki ostrożności: Nie celuj na powierzchnie wyraźnie odbijające, takie jak lustra lub takie, które mogą emitować niepożądane odbicia. Nie patrz poprzez lub w pobliżu osi optycznej pryzmatów albo obiektów odbijających dy laser jest właczony, w trybie plamka lasera lub pomiaru odległości. Celowanie na 		
-	pryzmaty jest dozwolone tylko poprzez patrzenie w lunet	ę.	



00627

1.6.4	Automatyczne celowanie ATR		
Ogólne	Wbudowany w niniejszy produkt moduł ATR (automatyczne celowanie) generuje niewi- dzialną wiązkę lasera emitowaną z obiektywu lunety.		
	Produkt opisany w niniejszym rozdziale został zaklasyfikowany jako laser klasy 1 zgodnie z dvrektywami:		
	 IEC 60825-1 (2007-03): "Bezpieczeństwo produktów laserowych". EN 60825-1 (2007-03): "Bezpieczeństwo produktów laserowych". 		
	Te produkty są bezpieczne w działaniu w możliwych do szkodliwe dla oczu pod warunkiem, że są używane zgo	o przewidzenia warunkach i nie są odnie z niniejszą instrukcją obsługi.	
	Opis	Wartość	
	Maksymalna moc impulsu	10 mW	
	Czas trwania impulsu	11 ms	
	Częstotliwość powtarzania impulsu (PRF)	37 Hz	
	Długość fali	785 nm	
Oznakowanie	Urządzenie laserowe klasy 1 zgodnie z IEC 60825-1 (2007 - 03)	Type: iCR6X Art.No.: 7900XX Equip.No.: 1234567 S.No.: S.No.: Equip.No.: 1234567 1234566 Leica Geosyntema AG GrH9435 Headrugg Manufacturet: 20XX Tamax Market in Onion CF	

а

006272_001

a) Wiązka laserowa

1.6.5	PowerSearch PS	PowerSearch PS		
Ogólne	PowerSearch wysyła niewidzialną wiązkę lasera	PowerSearch wysyła niewidzialną wiązkę lasera z przedniej części lunety.		
	Produkt opisany w niniejszym rozdziale został za z dyrektywami:	Produkt opisany w niniejszym rozdziale został zaklasyfikowany jako laser klasy 1 zgodnie z dyrektywami:		
	 IEC 60825-1 (2007-03): "Bezpieczeństwo pro 	oduktów laserowych".		
	 EN 60825-1 (2007-03): "Bezpieczeństwo pro 	oduktów laserowych".		
	Opis	Wartość		
	Długość fali	850 nm		
	Maksymalna moc promieniowania	11 mW		
	Czas trwania impulsu	20 ns, 40 ns		
	Częstotliwość powtarzania impulsu (PRF)	24,4 kHz		
	Rozbieżność wiązki	0,4 mrad x 700 mrad		
Oznakowania				
Oznakowanie	Urządzenie laserowe klasy 1 zgodnie z IEC 60825-1 (2007 - 03)	Type: iCR6X Art.No.: 7900XX 5.No.: 5.No.: 1234567		

а

 a) Wiązka laserowa
 1.6.6 Diody tyczenia EGL
 Ogólne EGL wysyła widzialną wiązkę świadła LED z przedniej części lunety.
 Urządzenie opisane w tym rozdziale jest wyłączone z zakresu klasyfikacji IEC 60825-1 (2007-03): "Bezpieczeństwo produktów laserowych". Urządzenie opisane w tym rozdziale, nie zostało zaklasyfikowane jako urządzenie laserowe zgodnie ze standardem 62471 (2006-07) i nie powoduje żadnego niebezpieczeństwa związanego z jego użyciem pod warunkiem, że jest używane i konser-

wowane zgodnie z tą instrukcją obsługi.



- a) Wyjście diody czerwonej
- b) Wyjście diody żółtej

1.6.7	Pionownik laserowy	Pionownik laserowy	
Ogólne	Pionownik laserowy wbudowany w instrument ge laserowego, która wychodzi z dolnej części instr	eneruje widzialną czerwoną wiązkę światła rumentu.	
	 Urządzenie laserowe opisane w tym rozdziale zostało zaklasyfikowane do klasy 2 zgodnie ze standardem: IEC 60825-1 (2007-03): "Bezpieczeństwo produktów laserowych". EN 60825-1 (2007-03): "Bezpieczeństwo produktów laserowych". Krótkie wystawienie na działanie tego typu urządzeń laserowych nie jest szkodliwe, jednakże celowe patrzenie we wiązkę lasera może być niebezpieczne. Wiązka, przy słabym oświetleniu zewnętrznym, może powodować zawroty głowy, chwilową utratę 		
	WZFOKU, POWIOOKI Oraz inne zaburzenia wzroku.	Wartość	
	Długość fali	650 pm - 690 pm	
	Maksymalna średnia moc promieniowania	0,95 mW	
	Czas trwania impulsu	impuls ciągły	
	Częstotliwość powtarzania impulsu (PRF)	impuls ciągły	

A PRZESTROGA

Z perspektywy bezpieczeństwa, produkty laserowe klasy 2 nie są bezpieczna dla wzroku. Środki ostrożności:

<1,5 mrad

1) Unikaj patrzenia w wiązkę.

Rozbieżność wiązki

2) Unikaj celowania w ludzi.



a) Jeżeli to konieczne, będzie zastąpiona etykietą ostrzegawczą dla Klasy 3R



Dioda laserowa		
Dioda laserowa wbudowana w instrument iCON robot 60/iCON builder 60 G generuje widoczną czerwoną wiązkę laserową, która jest wysyłana z przedniej części lunety.		
Urządzenie laserowe opisane w tym rozdziale zostało zaklasyfikowane do klasy 3R		
 IEC 60825-1 (2007-03): "Bezpieczeństwo produktów la 	aserowych".	
EN 60825-1 (2007-03): "Bezpieczeństwo produktów la	aserowych".	
 Patrzenie w wiązkę może być niebezpieczne (niski poziom zagrożenia), w szczególności przy zamierzonym wystawianiu oczu na działanie wiązki lasera. Wiązka może powodować oślepienie, powidoki, zwłaszcza przy słabym oświetleniu zewnętrznym. Ryzyko pracy z produktami laserowymi klasy 3R jest ograniczone, ponieważ: a) rzadko występuje w możliwe najgorszym przypadku, czyli przebiegu wiązki prostopadle do źrenicy oka, najgorszy przypadek akomodacji, b) ustanowionego marginesu bezpieczeństwa dotyczącego maksymalnego dopuszczalnego promieniowania lasera (MPE), c) naturalnych zachowań ludzkich związanych z wystawieniem na jaskrawe światło widzialnego promieniowania. 		
Opis	Wartość (R400/R1000)	
Maksymalna moc	4.75 mW	
Czas trwania impulsu c.w.		
Częstotliwość powtarzania impulsu c.w.		
Długość fali	650 nm - 690 nm	
Rozbieżność wiązki	0.1 mrad	
NOHD (nominalna odległość niebezpieczna) @ 0.25s 112 m / 367 ft		
Z perspektywy bezpieczeństwa, produkty laserowe klasy 3R powinny być traktowane jak potencjalnie niebezpieczne. Środki ostrożności: 1) Unikaj bezpośredniego kontaktu oczu z wiązką. 2) Nie kieruj wiązki na inne osoby.		
 Potencjalne ryzyko nie dotyczy tylko samej wiązki, ale tak takich jak: pryzmaty, lustra, okna, powierzchnie metaliczn Środki ostrożności: 1) Nie celuj na powierzchnie wyraźnie odbijające, takie ja emitować niepożądane odbicia. 2) Nie patrz poprzez lub w pobliżu osi optycznej pryzmate gdy laser jest włączony, w trybie plamka lasera lub po pryzmaty jest dozwolone tylko poprzez patrzenie w lur 	cze jej odbić od przedmiotów ne itp. ak lustra lub takie, które mogą ów albo obiektów odbijających miaru odległości. Celowanie na netę.	
	 Dioda laserowa Dioda laserowa wbudowana w instrument iCON robot 60, widoczną czerwoną wiązkę laserową, która jest wysyłana Urządzenie laserowe opisane w tym rozdziale zostało zał zgodnie ze standardem: IEC 60825-1 (2007-03): "Bezpieczeństwo produktów la Patrzenie w wiązkę może być niebezpieczne (niski pozior przy zamierzonym wystawianiu oczu na działanie wiązki la oślepienie, powidoki, zwłaszcza przy słabym oświetleniu produktami laserowymi klasy 3R jest ograniczone, poniew a) rzadko występuje w możliwe najgorszym przypadk padle do źrenicy oka, najgorszy przypadek akomoc b) ustanowionego marginesu bezpieczeństwa dotycza czalnego promieniowania lasera (MPE), c) naturalnych zachowań ludzkich związanych z wyst widzialnego promieniowania. Opis Maksymalna moc Czas trwania impulsu Długość fali Rozbieżność wiązki NOHD (nominalna odległość niebezpieczna) @ 0.25s Z perspektywy bezpieczeństwa, produkty laserowe klasy potencjalnie niebezpieczne. Środki ostrożności: 1) Unikaj bezpośredniego kontaktu oczu z wiązką. 2) Nie kieruj wiązki na inne osoby. Potencjalne ryzyko nie dotyczy tylko samej wiązki, ale tał takich jak: przymaty, lustra, okna, powierzchnie metaliczn środki ostrożności: 1) Nie celuj na powierzchnie wyraźnie odbijające, takie ja emitować niepożądane odbica. 2) Nie patrz poprzez lub w pobliżu osi optycznej pryzmat gdy laser jest włączony, w trybie plamka lasera lub po pryzmaty jest dozwolone tylko poprzez patrzenie w lub po pryzmaty jest dozwolone tylko poprzez patrzenie w lub po	



1.7		Zgodność elektromagnetyczna
Opis		Termin "Kompatybilność elektromagnetyczna" oznacza, iż instrument funkcjonuje prawid- łowo w środowisku, w którym występuje promieniowanie elektromagnetyczne i wyłado- wania elektrostatyczne, jak również, że nie powoduje on zakłóceń w pracy innych urzą- dzeń.
<u>^</u> •	STRZEŻENIE	Promieniowanie elektromagnetyczne może powodować zakłócenia w pracy innych urzą- dzeń.
		Mimo, że instrumenty spełniają surowe wymagania i standardy obowiązujące w tej dzie- dzinie, Leica Geosystems nie może całkowicie wykluczyć możliwości wystąpienia zakłóceń w pracy innych urządzeń.
<u> </u>	RZESTROGA	Istnieje niebezpieczeństwo, iż mogą wystąpić zaburzenia w pracy innych urządzeń jeśli produkt jest używany z akcesoriami pochodzącymi od innych producentów, wspomniane akcesoria to przykładowo komputery polowe i osobiste lub inny sprzęt elektroniczny, niestandardowe kable lub baterie zewnętrzne. Środki ostrożności:
		Korzystaj ze sprzętu i akcesoriów rekomendowanych przez Leica Geosystems. Przed użyciem należy upewnić się czy spełniają one wymogi określone normami i standardami. Przed rozpoczęciem pracy z komputerem lub innym sprzętem elektronicznym, zapoznaj się z informacjami dotyczącymi zgodności elektromagnetycznej, które są dostarczane przez producenta urządzenia.
<u> </u>	RZESTROGA	Zakłócenia spowodowane wpływem promieniowania elektromagnetycznego mogą być powodem błędnych pomiarów. Pomimo, że instrument spełnia obowiązujące surowe standardy i regulacje, Leica Geosy- stems nie może całkowicie wykluczyć możliwości wpływu silnego promieniowania elektro- magnetycznego (spowodowanego przez np. bliski nadajnik radiowy, radiotelefon lub gene- ratory prądu) na pracę samego instrumentu. Środki ostrożności: Należy sprawdzić wiarygodność pomiarów wykonywanych w powyższych warunkach.
<u> </u>	RZESTROGA	Jeśli produkt używany jest z kablami podłączonymi z jednej ich strony (przykładowo kable zasilające czy przejściowe), dozwolony poziom promieniowania elektromagnetycznego może zostać przekroczony, a poprawne funkcjonowanie urządzenia zagrożone. Środki ostrożności: Podczas pracy z urządzeniem należy podłączyć kable z obu stron.



Oznakowanie Radio- RH1200 Handle



Opis systemu

2.1

Elementy zestawu

Elementy systemu



Główne elementy

Element	Opis	
Instrument iCON robot 60/iCON builder 60	 To tachimetr przeznaczony do prowadzenia pomiarów, obliczeń i gromadzenia danych. występuje w kilku wariantach o różnych klasach dokładności. współpracuje z wielozadaniowym kontrolerem terenowym CC55/CC60/CC65/CC61/CC66 umożliwiającym zdalne sterowanie tachimetrem. 	
Dioda laserowa	 Instrument iCON robot 60 wyposażony w moduł automatycznego celowania. Instrumenty wyposażone w Diodę Laserową nie mogą zostać wyposażone w PowerSearch (PS) lub Diody tyczenia (EGL). znajduje się w specjalnej komorze umieszczonej nad lunetą. emituje widzialną wiązkę lasera, która jest wykorzystywana do wizualizacji osi celowej. wykorzystywana do celowania na niedostępne obiekty lub powierzchnie, które nie mogą zostać naruszone; umożliwia wyznaczanie położenia obiektów i kontrolę punktów na powierzchniach. 	
Kontroler terenowy CC50/CC55/CC60/ CC65	Wielozadaniowy kontroler umożliwiający zdalne sterowanie tachimetrem iCON robot 60/iCON builder 60 przez Bluetooth krótkiego zasięgu.	
CC61/CC66 lub CC50/CC51 z CCD3	Wielozadaniowy kontroler umożliwiający zdalne sterowanie tachimetrem iCON robot 60 przez Bluetooth długiego zasięgu.	

Terminy i skróty

W niniejszej instrukcji obsługi znajdują się następujące terminy i skróty:

Termin	Opis	
RCS	Pomiary realizowane zdalnie - Remote Control Surveying	
EDM	Elektroniczny pomiar odległości EDM dotyczy laserowego dalmierza wbudowanego w instrument, który umożliwia pomiar odległości.	
	 Dostępne są dwa tryby pomiarowe: Tryb pomiaru na pryzmat. W trybie tym można mierzyć odległości z użyciem pryzmatów. Tryb Bezlustrowy. W trybie tym można mierzyć odległości bez użycia pryzmatów. 	

Termin	Opis	
PinPoint	PinPoint to określenie technologii bezreflektorowego pomiaru odle- głości, która umożliwia zwiększenie zasięgu pomiarów przy mniej- szych rozmiarach plamki lasera. Dostępne są trzy opcje: R30, R400 oraz R1000.	
EGL	Elektroniczne diody tyczenia	
	Elektroniczne diody tyczenia pomagają w celowaniu na reflektor. EGL składa się z dwóch diod o różnych kolorach umieszczonych w obudowie lunety. Osoba trzymająca reflektor może ustawić się w linii celowania.	
Zmotoryzowanie	Instrumenty zawierające wewnętrzny napęd umożliwiający automa- tyczny obrót w poziomie i w pionie są nazwane Z motoryzowanymi.	
ATR	Automatyczne celowanie ATR to cecha instrumentów umożliwiających automatyczne celowanie na pryzmat.	
Automatyzm	To cecha instrumentów umożliwiających automatyczne celowanie na pryzmat.	
	 Dostępne są trzy tryby automatycznej pracy: Pojedynczy ręczny: Brak automatycznego celowania i sprzęgnięcia z pryzmatem. Pojedvnczy auto.: Automatyczne celowanie na pryzmat. 	
	 Ciągły z LOCK: Automatyczne śledzenie już namierzonego pryzmatu. 	
PowerSearch	P ower S earch to czujnik instrumentu, który umożliwia automatyczne i szybkie odnalezienie reflektora.	
Communication- Handle	Elementem RCS jest CommunicationHandle RH1200/RH15/CCD2. Jest uchwytem do przenoszenia instrumentu, z którym zintegrowano modem radiowy wraz z przymocowaną anteną.	
Boczna pokrywa komunikacyjna	Boczna pokrywa komunikacyjna ze zintegrowanym Bluetooth, portem SD i USB jest standardowym wyposażeniem instrumentu iCON robot 60/iCON builder 60. Współpracując z CommunicationHandle RH1200/RH15/CCD2 jest również elementem systemu RCS.	
Sterowanie maszynami	Umożliwia optymalną komunikację między iCON robot 60 oraz syste- mami 3D sterowania maszyn. Umożliwia przeprowadzenie kalibracji maszyny i jej ustawienie w terenie podczas pracy z systemami 3D Leica do układania nawierzchni.	
Ustawienie stano- wiska	 Metoda automatycznego określenia współrzędnych stanowiska instru- mentu iCON robot 60 przez wykonanie pomiaru do kilku istniejących punktów nawiązania. 	
Wyszukiwanie sześcianem	Metoda umożliwiająca optymalizację wyszukiwania pryzmatu. Tworzy okno wyszukiwania w kształcie sześcianu wokół pozycji gdzie pryzmat został zgubiony. Wielkość okna wyszukiwania jest dostosowywana do odległości między pryzmatem a instrumentem iCON robot 60.	
Sprzęgnięty pryzmat	Metoda wyszukiwana pryzmatu. Sprzęgnięcie instrumentu z wybranym pryzmatem, wszystkie inne znane pryzmaty zostaną zigno- rowane.	

2.2	Koncepcja systemu		
2.2.1	Oprogramowanie		
Opis	Wszystkie instrumenty bazują na identycznym oprogramowaniu.		
Oprogramowanie	Typ oprogramowania	Opis	
	Oprogramowanie systemu	Oprogramowanie obejmuje główne funkcje instrumentu. Jest to również oprogramowanie sprzętowe.	
	Programy użytkowe	Zalecane jest sterowanie instrumentem za pomocą oprogramo- wania terenowego Leica Geosystems. Skorzystaj z instrukcji obsługi do odpowiedniego oprogramowania, aby uzyskać więcej informacji.	
Aktualizacja oprogra	- 🖙 Aktualizacja opro	ogramowania może zająć dużo czasu. Upewnij się, że bateria jest	

mowania

Aktualizacja oprogramowania może zająć dużo czasu. Upewnij się, że bateria jest naładowana przynajmniej w 75% przed rozpoczęciem aktualizacji, nie wyjmuj baterii podczas całego procesu.

Oprogramowanie do	Opis	
iCON robot 60/iCON builder 60	Oprogramowanie iCON jest zapisane w pamięci RAM instru- mentu iCON robot 60/iCON builder 60.	
	 Instrukcje dotyczące aktualizacji oprogramowania Pobierz z https://myworld.leica-geosystems.com najnowszą wersję firmware dla iCON robot 60/iCON builder 60. Włóż kartę SD do komputera. Skopiuj firmware iCON robot 60/iCON builder 60 do folderu \SYSTEM, który znajduje się na karcie SD. Jeśli folder \SYSTEM nie istnieje, należy najpierw utworzyć ten folder. Wyjmij kartę SF z komputera i włóż tą kartę do instrumentu. Uruchom iCON robot 60/iCON builder 60 oraz oprogramo- wanie iCON. Kliknij na Systems. Kliknij na FW Update. Wybierz plik zawierający firmware. Po zakończeniu aktualizacji pojawi się komunikat. 	

2.2.2	Zasilanie	
Ogólne	Używaj tylko rekomendowanych przez Leica Geosystems baterii, ładowarek i akcesoriów, aby zapewnić poprawne funkcjonowanie urządzenia.	
Opcje zasilania	Model	Zasilacz
	iCON robot 60/iCON builder 60	Wewnętrzne przez baterię GEB221/GEB222 LUB
		Zewnętrzne przez kabel GEV52 oraz baterię GEB171.
		Jeśli podłączono moduł zasilania zewnętrznego oraz umieszczono także baterię wewnętrzną, używane będzie zasilanie zewnętrzne.
2.2.3	Przechowywanie danych	
Opis	Dane zapisywane są na wskazanym nośniku pamięci. Nośnikiem może być karta SD, lub pamięć wewnętrzna. Do transferu danych można wykorzystywać także nośnik USB.	
Nośnik pamięci	Karta SD:	Wszystkie instrumenty są standardowo wyposażone w gniazdo kart SD. Karta SD może zostać włożona i wyjęta. Dostepna pojemność: 8 GB
	Pamięć USB:	Wszystkie instrumenty są standardowo wyposażone w port USB.
	Pamięć wewnętrzna	Wszystkie instrumenty są standardowo wyposażone w pamięć wewnętrzną. Dostępna pojemność: 1 GB.
	Mimo iż mogą wanie tylko kar w zapisie wyni	być używane różne karty pamięci, Leica Geosystems zaleca stoso- t SD Leica i nie ponosi odpowiedzialności za utratę danych czy błędy kłe ze stosowania kart innych niż Leica.
(F	Odłączanie kabli lub wyjmowanie kary SD albo nośnika USB podczas pomiaru może spowodować utratę lub uszkodzenie danych. Wyjmuj karty pamięci i nośnik USB tylko w czasie gdy instrument iCON robot 60/iCON builder 60 jest odłączony od źródła zasilania i wyłączony.	
Transfer danych	Dane mogą być transferowane na wiele sposobów. Zobacz "4.2 Łączenie z komputerem osobistym (PC)".	
Ē	Zawartość kart SD może zostać bezpośrednio odczytana w czytniku firmy OMNI, który jest dostarczany przez Leica Geosystems. Czytniki innych producentów mogą potrzebować adaptera.	



iCON robot 60/iCON builder 60, Opis systemu

006282 001

m) Ładowarka baterii GKL211

o) Bateria GEB221/GEB222

s) Miarka wysokości GHM007

p) Kabel USB do transmisji danych GEV267q) Dołączana libella GLI115 do mini tyczki GLS115

t) Kabel USB do transmisji danych GEV223u) Pryzmat Builder CPR111, stała zero

r) Uchwyt do miarki wysokości GHT196

n) Kabel do podłączenia ładowarki do zapalniczki samochodowej

28

Zawartość pojemnika transportowego dla iCON robot 60, część 1 z 2



- a) Kabel USB do transmisji danych GEV223
- b) Okular łamany GFZ3
- c) Przeciwwaga do okularu łamanego
- d) Pokrowiec ochronny na instrument, daszek na obiektyw i szmatka do czyszczenia
- e) Urządzenie
- f) Klucz imbusowy i narzędzia do rektyfikacji
- g) Mini pryzmat GMP101
- h) Uchwyt do miarki wysokości GHT196
- i) Instrukcje obsługi i karta USB zawierająca dokumentacje
- j) Bateria GEB221/GEB222

Zawartość pojemnika transportowego dla iCON robot 60, część 2 z 2



- m) Scyzoryk
- n) Karty SD i opakowania
- o) Ładowarka baterii GKL211
- p) MS1 Pamięć USB Leica





Elementy instrumentu, cześć 2 z 2



- a) Uchwyt
- b) Celownik optyczny
- c) Luneta, wyposażona w EDM, ATR*, EGL, PS*
- d) Migające diody EGL żółta i czerwona
- e) PowerSearch, nadajnik
- f) PowerSearch, odbiornik
- g) Kamera szerokokątna
- h) Współosiowa optyka do pomiaru kątów i odległości, port wyjściowy widzialnej wiązki lasera przeznaczony do pomiaru odległości
- i) Boczna pokrywa komunikacyjna
- j) Śruba leniwa ruchu poziomego* Opcja

a) Pokrętło ustawiania ostrości

- b) Wymienny okular
- c) Libella pudełkowa
- d) Śruba leniwa ruchu pionowego
- e) Komora baterii
- f) Śruba spodarki
- g) Spodarka
- h) Ekran dotykowy
- i) Klawiatura
- j) Rysik do ekranu dotykowego

Boczna pokrywa komunikacyjna



- a) Pokrywa komory
- b) Miejsce na zatyczkę pamięci USB
- c) Port USB (mini AB OTG)
- d) Port USB do montażu pamięci USB
- e) Port karty SD

Elementy RCS

Dostępne w przypadku iCON robot 60.



a) CommunicationHandle

b) Boczna pokrywa komunikacyjna

Interfejs użytkownika

3 3.1







- a) Przyciski funkcyjne
- b) Czujnik światła (ALS)
- c) Przycisk alfanumeryczne
- d) Przycisk WŁ./WYŁ.
- e) **OK**
- f) Przyciski strzałki
- g) Menu główne

Przyciski

	Funkcja
STU 7	Służą do wprowadzania liter i cyfr.
	Odpowiadają klawiszom operatorom, które pojawiają się na dole ekranu gdy jest on włączony.
٢	Jeśli instrument jest wyłączony: Włącza instrument jeśli zostanie przytrzymany przez 2 s.
	Jeśli instrument jest włączony: Wejście do menu opcji zasi- lania jeśli zostanie przytrzymany przez 2 s.
^	Wejście do Menu Główne iCON.
	Zmiana zaznaczenia na ekranie.
OK	Wybiera zaznaczony wiersz i przechodzi do kolejnego menu / okna.
	Uruchamia tryb edycji w polach do edycji.
	Otwiera listę wyboru.
Oicon	Czujnik natężenia światła (A mbi Light S ensor) mierzy natę- żenie otaczającego światła i dostosowuje jasność ekranu i podświetlenia klawiatury.
	STU T C C C C C C C C C C C C C

Zasady działania

Klawiatura i ekran dotykowy

3.2

Interfejs użytkownika jest obsługiwany za pomocą ekranu dotykowego. Niektóre programy umożliwiają wykorzystanie klawiatury zamiast ekranu dotykowego. Dalszych informacji szukaj w Instrukcji technicznej iCON build oraz Instrukcji technicznej iCON site.



4	Praca			
4.1	Ustawienie instrumentu w terenie			
Opis	Rozdział ten opisuje ustawienie instrumentu przy pomocy pionownika laserowego nad zaznaczonym punktem ziemnym. Zawsze możliwe jest ustawienie instrumentu bez zazna- czonego punktu.			
	 Ważne informacje: Zawsze zalecana jest ochrona instrumentu przed bezpośrednim nasłonecznieniem i unikanie występowania zmian temperatur w otoczeniu instrumentu. Pionownik laserowy opisany w tym rozdziale jest wbudowany w oś pionową instrumentu. Rzuca on czerwoną plamkę lasera na ziemię co ułatwia scentrowanie instrumentu. Pionownik laserowy nie może być stosowany razem ze spodarką wyposażoną w pion optyczny. 			

Konfiguracja instrumentu, krok po kroku



Krok	Opis
(d)	Chroń instrument przed bezpośrednim nasłonecznieniem oraz unikaj występo- wania zmian temperatur w otoczeniu instrumentu.
1.	Wyciągnij nogi statywu na długość umożliwiającą wygodną pracę z instru- mentem. Umieść statyw nad oznaczonym punktem pomiarowym i scentruj go możliwie dokładnie.
2.	Umocuj spodarkę i instrument na statywie.
3.	Włącz instrument i pionownik laserowy
4.	Przesuń nogi statywu (1) i użyj śrub ustawczych spodarki (6) by scentrować pionownik (4) nad punktem pomiarowym.
5.	Wyreguluj nogi statywu tak by spoziomować libellę pudełkową (7).
6.	Korzystając z libelli elektronicznej, obracaj śruby nastawcze spodarki (6) celem dokładnego spoziomowania instrumentu.
7.	Ustaw instrument dokładnie centrycznie nad punktem pomiarowym (4) przesuwając spodarkę po płycie statywu (2).
8.	Powtórz kroki 6. i 7. aż uzyskasz wymaganą dokładność poziomowania instrumentu.

Łączenie z komputerem osobistym (PC)

(P

4.2

Centrum Urządzeń Mobilnych Windows (dla komputerów z zainstalowanym systemem operacyjnym Windows Vista lub Windows 7/Windows 8) to oprogramowanie synchronizacyjne dla komputerów pracujących pod kontrolą systemu Windows. Centrum Urządzeń Mobilnych Windows umożliwia komunikację między komputerami PC i urządzeniami przenośnymi pracującymi pod kontrolą systemu Windows.

Instalacja sterow- ników USB Leica	Krok	Opis
	1.	Włącz komputer.
	2.	Włóż kartę USB Leica iCON.
	3.	 Uruchom plik SetupViva&GR_USB_XX.exe aby zainstalować sterowniki niezbędne do pracy urządzeń Leica. Zależnie od wersji systemu operacyjnego (32 lub 64 bit) zainstalowanego na komputerze PC, musisz wybrać jeden z plików: Setup_iCON_iCR60_iCB60-USB_32bit.exe Setup_iCON_iCR60_iCB60-USB_64bit.exe Setup_iCON_iCR60_iCB60-USB_64bit.exe Instalacja musi zostać przeprowadzona tylko raz dla wszystkich urządzeń Leica iCON.
	4.	 Pojawi się ekran Witamy w kreatorze instalacji sterowników Leica Viva & GR USB. Zanim przejdziesz dalej upewnij się, że wszystkie urządzenia Leica iCON zostały odłączone od komputera.
	5.	Dalej>.
	6.	Pojawi się ekran Gotowy do zainstalowania programu.
	7.	 Instaluj. Sterowniki zostaną zainstalowane na twoim komputerze. Dotyczy komputerów z zainstalowanym systemem operacyjnym Windows Vista lub Windows 7/Windows 8: Dodatkowo zostanie zainsta- lowane oprogramowanie Centrum Urządzeń Mobilnych Windows, jeśli nie zostało już zainstalowane.
	8.	Pojawi się ekran Kreator zakończył instalację .
	9.	Zaznacz Przeczytałem instrukcje i kliknij na przycisk Zakończ.

Pierwsze podłączenie kabla USB do komputera krok po kroku



Krok	Opis
1.	Włącz komputer.
2.	Podłącz kabel GEV223 do instrumentu TPS.
3.	Włącz instrument TPS.
4.	Podłącz kabel GEV223 do portu USB komputera Kreator dodawania nowego sprzętu uruchomi się automatycznie.
5.	Zaznacz Tak, tylko tym razem. Dalej>.
6.	Zaznacz opcję Zainstaluj oprogramowanie automatycznie (zalecane) . Dalej> . Oprogramowanie Remote NDIS based LGS TS Device zostanie zain- stalowane na Twoim komputerze.
7.	Zakończ.
8.	Kreator dodawania nowego sprzętu uruchomi się automatycznie po raz drugi.
9.	Zaznacz Tak, tylko tym razem. Dalej>.
10.	Zaznacz opcję Zainstaluj oprogramowanie automatycznie (zalecane) . Dalej> . Oprogramowanie LGS TS USB Device zostanie zainstalowane na Twoim komputerze.
11.	Zakończ.
12.	W przypadku komputerów z zainstalowanym systemem operacyjnym Windows Vista lub Windows 7/Windows 8:
	Oprogramowanie Centrum Urządzeń Mobilnych Windows uruchomi się automa- tycznie. Jeśli nie uruchomi się automatycznie, uruchom oprogramowanie Centrum Urządzeń Mobilnych Windows.
Podłączanie do komputera przez kabel USB krok po kroku



Krok	Opis
1.	Włącz komputer.
2.	Podłącz kabel GEV223 do instrumentu iCON robot 60/iCON builder 60.
3.	Włącz instrument iCON robot 60/iCON builder 60.
4.	Podłącz kabel GEV223 do portu USB komputera
(J)	W przypadku komputerów z zainstalowanym systemem operacyjnym Windows Vista lub Windows 7/Windows 8: Oprogramowanie Centrum Urządzeń Mobilnych Windows uruchomi się automa- tycznie. Jeśli nie uruchomi się automatycznie, uruchom oprogramowanie Centrum Urządzeń Mobilnych Windows. Zainstaluj oprogramowanie Centrum Urządzeń Mobilnych Windows jeśli nie zostało jeszczo zajnotalowane
5.	Naciśnij przycisk Podłącz bez konfiguracji Twojego urządzenia .
(B)	Foldery znajdujące się na instrumencie iCON robot 60/iCON builder 60 będą wyświetlone w zakładce Zarządzanie plikami . Naciśnij Przeglądaj zawartość urządzenia Foldery umieszczone na nośniku pamięci znajdują się w jednym z poniższych folderów:
	 Leica Geosystems\iCON\res\data
	Karta SD
	Pamięć USB

Konfiguracja krok po kroku Dostępne w przypadku iCON robot 60.



Krok	Opis
	Przejdź do rozdziału"4.1 Ustawienie instrumentu w terenie" aby dowiedzieć się więcej o ustawieniu instrumentu na statywie. Aby zdjąć uchwyt do przenoszenia instrumentu: Naciśnij i przytrzymaj cztery przyciski i wyciągnij uchwyt.
1.	Aby zainstalować CommunicationHandle, najpierw upewnij się, że złącza inter- fejsu na spodzie uchwytu znajdują się po tej samej stronie jak na bocznej pokrywie komunikacyjnej. Następnie wciśnij i przytrzymaj cztery przyciski i załóż uchwyt.
	Upewnij się, że uchwyt jest sztywno zamontowany po zwolnieniu przycisków. Jeśli połączenie nie może zostać nawiązane, sprawdź ponownie czy uchwyt jest dobrze zamocowany.
2.	Ustaw antenę CommunicationHandle w pozycji pionowej.
()	Dalszych informacji szukaj w instrukcji oprogramowania terenowego.

4.4	Włączanie i wyłączanie		
Włączanie instru- mentu	Naciśnij i przytrzymaj przycisk zasilania (🅑) przez 2 s.		
Wyłączanie instru- mentu	Naciśnij i przytrzymaj przycisk zasilania (🅑) przez 5 s.		
Menu opcji zasilania	Naciśnij i przytrzymaj przycisk zasilania (🕑) przez 2 s aby otworzyć menu Opcji zasi- lania. () Instrumentu musi być włączony.		
	Орсја	Opis	
	Wyłączanie	Wyłącza instrument iCON robot 60/iCON builder 60.	
	Tryb gotowości Blokada klawiatury	 Wprowadza instrument iCON robot 60/iCON builder 60 w tryb gotowości. W trybie gotowości, instrument iCON robot 60/iCON builder 60 wyłącza się i redukuje zużycie energii. Uruchomienie instrumentu będącego w trybie gotowości jest szybsze niż włączenie po całkowitym wyłączeniu. 	
	Dionada Mamatary	wanie klawiatury.	
	Wyłączenie ekranu dotyko- wego	Wyłącza ekran dotykowy. Opcje zmienia się na Włączenie ekranu dotykowego .	
	Reset	 Wykonuje jedną z następujących opcji: Restart (ponownie uruchamia Windows CE) Reset Windows CE (resetuje ustawienia Windows CE oraz ustawienia komunikacyjna na wartości domyślne) Reset zainstalowanego oprogramowania (rese- tuje ustawienia wszystkich zainstalowanych programów) Reset Windows CE i zainstalowanych programów (resetuje ustawienia Windows CE i wszystkich zainstalowanych programów) 	

4.5	Baterie Zasady działania		
4.5.1			
Pierwsze użycie / ładowanie baterii	 Przed pierwszym użyciem bateria musi zostać naładowana. Dopuszczalny zakres temperatury ładowania baterii wynosi od 0 ° C do +40 ° C. Celem optymalizacji ładowania zalecamy ładowanie baterii w niskiej temperaturze otoczenia - od +10 ° C do +20 ° C. Normalnym zjawiskiem podczas ładowania jest ogrzewanie się baterii. Ładowarki rekomendowane przez Leica Geosystems uniemożliwiają ładowanie baterii jeśli jej temperatura jest zbyt wysoka. W przypadku baterii Li-lon wystarczy przeprowadzić jeden cykl odświeżenia baterii. Zalecamy przeprowadzenie cyklu odświeżającego jeśli pojemność baterii wskazana na ładowarce lub na instrumencie Leica Geosystems znacząco odbiega od rzeczywistej pojemności baterii. 		
Zwykłe użycie / rozła- dowywanie	 Baterie mogą być używane w temperaturze od -20°C do +55°C. Niskie temperatury obniżają pojemność baterii; bardzo wysokie temperatury ograni- czają żywotność baterii. 		
4.5.2	Bateria dla instrumentu iCON robot 60/iCON builder 60		

Wymiana baterii krok po kroku



Krok	Opis
1.	Ustaw instrument tak, aby śruba leniwa ruchu pionowego znajdowała się po lewej stronie. Komora baterii znajduje się poniżej śruby leniwej ruchu piono- wego. Obróć pokrętło do pozycji pionowej w celu otworzenia pokrywy komory baterii.
2.	Wyjmij obudowę baterii.
3.	Wyjmij baterię z obudowy baterii.
4.	Piktogram baterii znajduje się na jej obudowie. Pomoże on w poprawnym włożeniu nowej baterii.
5.	Umieść baterię w obudowie, upewnij się że złącza są skierowane do zewnątrz. Zatrzaśnij baterię w pozycji.
6.	Umieść obudowę baterii w komorze baterii. Umieść obudowę w komorze baterii tak aby była dokładnie dopasowana.
7.	Przekręć pokrętło aby zablokować komorę baterii. Upewnij się, że pokrętło znaj- duje się w początkowej, poziomej pozycji.

4.6	Obsługa diody laserowej
Opis	Dioda laserowa może być obsługiwana i konfigurowana ręcznie lub przez interfejs szere- gowy RS232 instrumentu iCON robot 60/iCON builder 60 G.
(B)	Dioda laserowa będzie okresowo automatycznie wyłączana podczas pomiaru odległości.
	Dioda laserowa jest automatycznie wyłączana, gdy włączony zostanie wskaźnik laserowy umożliwiający pomiar bezreflektorowy.
(B)	Skorzystaj z instrukcji GeoCOM Reference Manual, aby uzyskać więcej informacji na temat GeoCOM.

Praca z nośnikiem pamięci

4.7	Praca z nośnikiem pamięci			
	 Utrzymuj kartę w stanie suchym. Używaj jej tylko w wyznaczonym zakresie temperatur. Nie zginaj karty. Chroń kartę przed bezpośrednimi uderzeniami. 			
	Niezastosowanie się do tych wskazówek może spowodować utratę danych i/lub trwałe uszkodzenie karty.			
Wkładanie i wyjmo- wanie karty SD krok	Krok	Opis		
po kroku	(B)	Karta SD jest wkładana do gniazda znajdującego się bocznej pokrywy komunikacyjnej instrumentu.		
	1.	Obróć pokrętło znajdujące się na bocznej pokrywie komunikacyjnej do pozycji pionowej w celu otwarcia komory komunikacyjnej.		
	2.	Otwórz pokrywę komory komunikacyjnej aby uzyskać dostęp do portów komunikacyjnych.		
	3.	 Wsuń kartę SD do gniazda tak, aby usłyszeć kliknięcie. Styki karty muszą znajdować się na górze, skierowane do instrumentu. Nie wkładaj karty na siłę. 		
	4.	Zamknij pokrywę i obróć pokrętło do pozycji poziomej aby zablokować dos komory komunikacyjnej.		
	5.	Aby wyjąć kartę SD, otwórz pokrywę komory komunikacyjnej i delikatnie naciśnij		

na kartę w celu jej wypięcia z gniazda.

Wkładanie i wyjmowanie pamięci USB krok po kroku

Krok	Opis		
	Pamięć USB wkładana jest do gniazda znajdującego się wewnątrz bocznej pokrywy komunikacyjnej instru- mentu.		
1.	Obróć pokrętło znajdujące się na bocznej pokrywie komunikacyjnej do pozycji pionowej w celu otwarcia komory komunikacyjnej.	55	
2.	Otwórz pokrywę komory komunikacyjnej aby uzyskać dostęp do portów komunikacyjnych.		
3.	Wsuń pamięć USB z logo Leica skierowanym w Twoją stronę do portu USB, kliknięcie będzie oznaczać prawidłowe zamontowanie pamięci.	5a 4	
	Nie wkładaj pamięci USB do portu na siłę.	3	
4.	Jeśli chcesz, umieść zatyczkę pamięci USB na spodzie pokrywy komory.	006317.001	
5.	Zamknij pokrywę i obróć pokrętło do pozycji poziomej aby zablokować dostęp do komory.		
6.	W celu wyjęcia pamięci USB, otwórz pokrywę komory portu.	i wsuń pamięć USB z	

4.8	Automatyczne wykrywanie
Opis	 Instrument automatycznie wykrywa następujące urządzenia: CommunicationHandle radiomodemy Kiedy urządzenie zostanie dołączone, instrument wydaje dwa krótkie sygnały. Kiedy urządzenie zostanie odłączone, instrument wydaje jeden długi sygnał.
Communication- Handle	 CommunicationHandle jest wykrywany przez instrument automatycznie po podłączeniu. Uchwyty Bluetooth dużego zasięgu są wyświetlane z identyfikatorem "C2" podczas wyszukiwania do sparowania. Przekładowy odczyt: "iCR62 1623207 C2" CCD2 = Bluetooth wyświetlany jako "C2

4.9 Wskaźniki LED

Diody LED znajdujące się na CommunicationHandle

Opis Uchwyt CommunicationHandle został wyposażony w diody LED (Light Emitting Diode). Wskazują podstawowy status CommunicationHandle.

Schemat diod





- a) Dioda zasilania
- b) Dioda połączenia
- c) Dioda transferu danych
- d) Dioda trybu

Opis diod

JEŚLI	jest	то
Dioda zasilania	wyłączona	brak zasilania.
	zielona	zasilanie jest włączone.
Dioda połączenia	wyłączona	brak połączenia radiowego z kontrolerem tere- nowym.
	czerwona	połączenie radiowe z kontrolerem terenowym.
Dioda transferu danych	wyłączona	brak transferu danych do/z kontrolera tereno- wego.
	zielona lub migająca zielona	transfer danych do/z kontrolera terenowego.
Dioda trybu	wyłączona	tryb danych.
	czerwona	tryb konfiguracji.

Pomiar odległości	
	pomiarów mogą wpływać obiekty przemieszczające się między dalmierzem EDM, a powierzchnią celu. Dzieje się tak, ponieważ pomiary bezreflektorowe dokonywane są do pierwszej powierzchni oddającej wystarczającą ilość energii do wykonania pomiaru. Na przykład, jeżeli powierzchnią celu ma być powierzchnia budynku, ale między dalmierzem EDM a powierzchnią celu po naciśnięciu przycisku rozpoczynającego pomiar prze- mieszcza się pojazd, pomiar może zostać wykonany do powierzchni bocznej pojazdu. Wynik będzie odległością do pojazdu, a nie do powierzchni budynku. Jeśli pomiar jest prowadzony w trybie dużego zasięgu (> 1000 m) na pryzmaty, a w odle-
_	głości 30 m od dalmierza EDM po rozpoczęciu pomiaru przemieści się obiekt, pomiar odle- głości może w podobny sposób zostać zaburzony z powodu siły odbitego sygnału laserowego.
(F	Bardzo krótkie odległości mogą być mierzone bezreflektorowo w trybie Bezlustrowy , pomiar należy przeprowadzać celów do dobrze odbijających promienie lasera. Odległości są poprawiane ze względu na stałą dodawania określoną dla wybranego reflektora.
	Ze względu na przepisy bezpieczeństwa stosowania lasera i dokładność pomiarów, używanie bezreflektorowego EDM o dużym zasięgu jest dopuszczalne na reflektory w odle- głości większej niż 1000 m.
	Dokładne pomiary na pryzmaty powinny być wykonywane w trybie Pryzmat.
() J	Po uruchomieniu pomiaru, dalmierz wykonuje pomiar do obiektu, który w tym momencie znajduje się na drodze biegu wiązki lasera. Jeśli między instrumentem a celem znajdzie się przejściowa przeszkoda, np. przemieszczający się pojazd, ulewny deszcz, mgła lub śnieg, to EDM może wykonać pomiar do tej przeszkody.
Ē	Nie wykonuj jednoczesnego pomiaru dwoma instrumentami do tego samego celu ze względu na możliwość pomieszania się sygnałów powrotnych.
ATR/lock	Instrumenty wyposażone w sensor ATR umożliwiają automatyczny pomiar kątów i odle- głości na reflektory. Celowanie odbywa się za pomocą optycznego celownika. Po włączeniu pomiaru odległości, instrument automatycznie celuje w środek reflektora. Kąty poziome i pionowe oraz odległości są mierzone do środka reflektora. Tryb lock umożliwia śledzenie przemieszczającego się reflektora.
Ē	Jak w przypadku wszystkich błędów instrumentu, błąd kolimacji automatycznego rozpo- znawania celu musi być okresowo sprawdzany. Przejdź do "5 Sprawdzenie i rektyfikacja", aby dowiedzieć się więcej na temat sprawdzania i rektyfikacji instrumentów.

Jeżeli pomiar został aktywowany gdy reflektora jest jeszcze w ruchu, to pomiar odległości i kątów może zostać wykonany dla różnych pozycji i współrzędne mogą zostać błędnie obliczone.

(B)

Jeżeli pozycja reflektora zmieniana jest zbyt szybko to, cel może zostać utracony. Upewnij się, że szybkość nie przekracza wartości podanych w danych technicznych.

5	Sprawdzenie i rektyfikacja Streszczenie		
5.1			
Opis	Instrumenty firmy Leica Geosystems są produkowane i rektyfikowane w sposób zapewnia- jący najwyższą jakość i dokładność pomiaru. Nagłe zmiany temperatury, wstrząs lub upadek mogą spowodować zmiany dokładności instrumentu. Zalecane jest sprawdzanie i rektyfikacja instrumentu od czasu do czasu. Może to być wykonane w terenie za pomocą specjalnych procedur pomiarowych. Procedury są opisane i powinny być wykonywane uważnie i dokładnie w sposób omówiony w poniższych rozdziałach. Niektóre błędy instru- mentu i części mechanicznych mogą być rektyfikowane w sposób mechaniczny.		
Elektroniczna kali- bracja (rektyfikacja)	Następujące błędy instrumentu mogą być sprawdzone i kalibrowane (rektyfikowane) elek- tronicznie:		
	 I, t Błąd podłużny i poprzeczny indeksu kompensatora i Błąd indeksu koła pionowego c Błąd kolimacji Hz, zwany również błędem osi celowej lunety a Błąd inklinacji ATR Błąd punktu zerowego ATR dla Hz i V - opcionalnie 		
	Pomiar każdego kąta jest automatycznie poprawiany jeżeli w konfiguracji instrumentu został aktywowany kompensator i poprawki Hz.		
Rektyfikacja mecha- niczna	Następujące części instrumentu mogą być rektyfikowane mechanicznie: Libella pudełkowa na instrumencie i spodarce Pionownik optyczny - opcjonalnie na spodarce Śruby statywu 		
Pomiary precyzyjne	 W celu uzyskania pomiarów precyzyjnych ważne jest: Sprawdzanie i rektyfikacja instrumentu od czasu do czasu. Uzyskanie wysokiej precyzji pomiaru podczas procedur sprawdzenia i rektyfikacji. Wykonanie pomiaru w dwóch położeniach lunety. Niektóre błędy instrumentu są eliminowane przez uśrednienie kątów z pomiaru w dwóch położeniach lunety. 		
-	 nowane przez uśrednienie kątów z pomiaru w dwóch położeniach lunety. Podczas procesu produkcji błędy instrumentu są określane i wyzerowane. Jak już zostało powiedziane błędy te mogą ulec zmianie i zalecane jest ponowne ich określenie w nastę-pujących sytuacjach: Przed wykonaniem pierwszego pomiaru Przed wykonywaniem każdego pomiaru precyzyjnego Po długotrwałym i trudnym transporcie Po długim okresie pracy Po długim okresie magazynowania Jeżeli różnica pomiędzy temperaturą obecną a temperaturą podczas ostatniej kalibracji wynosi ponad 20°C. 		

Zestawienie błędów rektyfikowanych elektronicznie

Błąd instrumentu	Hz	V	Eliminacja przez pomiar w dwóch położe- niach lunety pomiar	Automatyczna korekta przez odpowiednią rektyfikację
c - Błąd kolimacji	✓	-	\checkmark	\checkmark
a - Błąd inklinacji	✓	-	\checkmark	\checkmark
I - Podłużny błąd indeksu kompensatora	-	~	✓	\checkmark
t - Poprzeczny błąd indeksu kompensatora	~	-	✓	✓
i - Błąd indeksu kręgu piono- wego	-	~	\checkmark	✓
Błąd kolimacji ATR	✓	✓	-	✓

(B)

(P



Przed określeniem błędów, instrument musi zostać spoziomowany za pomocą libelli elektronicznej.

Spodarka, statyw i podłoże powinny być bardzo stabilne, wolne od wibracji i innych zakłóceń.



Instrument powinien być chroniony przed bezpośrednim nasłonecznieniem w celu uniknięcia przegrzania.

Zaleca się również unikania dużych wibracji powietrza spowodowanych wysoką temperaturą. Najlepsze warunki do prowadzenia pomiarów występują zazwyczaj wcześnie rano lub przy zachmurzonym niebie.

(P

(P

Przed rozpoczęciem pracy instrument powinien zostać przystosowany do panującej temperatury otoczenia. Należy przewidzieć około 2 minuty na każdy °C różnicy temperatury przechowywania i środowiska pomiaru, lecz nie mniej niż 15 minut.

Nawet po przeprowadzeniu rektyfikacji ATR, po wykonaniu pomiaru przez ATR krzyż kresek może nie znajdować się dokładnie na środku pryzmatu. Jest to normalny efekt. Aby przyśpieszyć pomiar ATR, luneta zwykle nie jest ustawiana dokładnie na środku pryzmatu. Niewielkie pozostałe odchyłki ATR są korygowane indywidualnie dla każdego pomiaru i poprawiane elektronicznie. Oznacza to, że kąty Hz i V są poprawiane dwukrotnie: najpierw przez określone podłużne i poprzeczne błędy ATR, a następnie przez indywidualne małe odchyłki bieżącego pomiaru.

5.3	Rektyfikacja łączna (I, t, i, c oraz ATR)			
Opis	Łączna I, t i C ATR Hz ATR V	rektyfikacja określa następujące błędy instrumentu podczas jednego procesu: Błędy podłużny i poprzeczny indeksu kompensatora Błąd indeksu kręgu pionowego, w odniesieniu do osi pionowej instru- mentu Błąd kolimacji Hz, zwany również błędem osi celowej lunety z Błąd punktu zerowego ATR dla kąta Hz - opcjonalnie Błąd punktu zerowego ATR dla kąta V - opcjonalnie		
Procedura łącznej	Poniższ	zy opis wyjaśnia typowe ustawienia:		
kalibracji (rektyfi- kacij)	Krok	Opis		
kacji) krok po kroku	1.	Połącz kontroler z instrumentem. Naciśnij Urządzenie		
	(J)	Zaleca się stosowanie czystego okrągłego pryzmatu Leica. Nie używaj pryzmatu 360°.		
	2.	Wybierz zawiera Kalibracje ATR jeśli chcesz kalibrować ATR. Kliknij na obaczyć jakie błędy instrumentu są określane. Postępuj zgodnie z instrukcją, która krok po kroku prowadzi podczas procesu kalibracji.		
	3.	Wyceluj dokładnie na odległość około 100 m. Cel musi być ustawiony w grani- cach ±9°/±10 gradów od płaszczyzny horyzontu. Rozpocznij pomiar w pierwszym położeniu lunety. Naciśnij przycisk pomiaru i przejdź do następnego kroku. Zmotoryzowane instrumenty automatycznie zmieniają położenie lunety do poło- żenia I.		

Krok	Opis			
	Angle Back Help Note: In the instrument every time before In the telescope accurately at a target at about 100m/330ft distant. The target must be positioned within ±9°/±10 gon of the horizontal plane. Ist Measurement in Face I Intervention face II Intervention face II Interve			
	Dokładne celowanie musi być wykonane ręcznie w obu położeniach lunety.			
4.	 Kliknij na w kreatorze aby przejść do kolejnej strony. Wyceluj lunetę dokładnie na cel znajdujący się w odległości 100 m lub mniejszej, jeśli nie ma takiej możliwości. Cel musi być ustawiony przynajmniej 27°/30 gradów powyżej lub poniżej płaszczyzny poziomej. Naciśnij przycisk pomiaru i przejdź do następnego kroku. Zmotoryzowane instrumenty automatycznie zmieniają położenie lunety do odwrotnej. 			
	Sight Back Help Aim the telescope accurately at a target at about 100m/330ft distant or less if not possible. The target must be positioned at least 27°/30 gon above or beneath the horizontal plane. Note: Fine aim the instrument every time before measuring Ist Measurement in Face II 2nd Measurement in Face II			
	Dokładne celowanie musi być wykonane ręcznie w obu położeniach lunety.			
5.	Dokładność kalibracji (rektyfikacji) Po ostatnim naciśnięciu przycisku , w kreatorze zostaną wyświetlone wyniki i następnie zapisane w instrumencie.			
	Comp. longitudinal index error Old: 0.0000 New: -0.0324 Comp. transversal index error Old: 0.0000 New: 0.0048 Old: 0.0000 New: 0.0048 Vertical index error Old: 0.0000 New: 0.0327 Tilt axis error Old: -0.0007 New: 0.0038 Line of sight error Old: -0.007 New: -0.011 Complexity			
6.	Kliknij na 🗾 🖉 aby wrócić na stronę Urządzenia .			

Rektyfikacja libelli pudełkowej spodarki i instrumentu

Rektyfikacja libelli pudełkowej krok po kroku



Krok	Opis
1.	Umieść i zamocu
-	

4

1.	Umieść i zamocuj instrument na spodarce i statywie.
2.	Korzystając ze śrub nastawczych spodarki spoziomuj instrument za pomocą libelli elektronicznej.
3.	Sprawdź położenie libelli pudełkowej w instrumencie i na spodarce.
4.	a) Jeżeli obie libelle są ustawione centrycznie nie wymagana jest rektyfikacja.
	 b) Jeżeli jedna lub obie libelle pudełkowe nie są ustawione centrycznie, wykonaj poniższe czynności:
	Instrument : Jeśli libella wychodzi poza obręb okręgu użyj klucza imbuso- wego (w zestawie z instrumentem) do scentrowania libelli śrubami rektyfika- cyjnymi. Obróć instrument o 200 gradów (180°). Powtórz procedurę rektyfi- kacji jeżeli libella pudełkowa nie utrzymuje centralnej pozycji.
	Spodarka : Jeśli libella wychodzi poza obręb okręgu użyj klucza imbusowego (w zestawie z instrumentem) do scentrowania libelli śrubami rektyfikacyjnymi.
() B	Po rektyfikacji, wszystkie śruby rektyfikacyjne powinny być dokręcone z taką samą siłą i żadna z śrub nie powinna być luźna.

Rektyfikacja libelli pudełkowej na tyczce

Rektyfikacja libelli pudełkowej krok po kroku

5.5

Krok	Opis	
1.	Zawieś pion sznurkowy.	4b
2.	Używając stojaka, ustaw tyczkę równolegle z pionem sznurkowym.	
3.	Sprawdź pozycję libelli pudełkowej na tyczce.	2
4.	 a) Jeżeli libella jest ustawiona centrycznie nie wyma- gana jest rektyfikacja. 	4a
	 b) Jeżeli libella pudełkowa nie jest ustawiona centrycznie (wychodzi poza obręb okręgu), użyj klucza imbuso- wego do scentrowania libelli śrubami rektyfikacyjnymi. 	T5_080
() J	Po rektyfikacji, wszystkie śruby rektyfikacyjne powinny by samą siłą i żadna z śrub nie powinna być luźna.	rć dokręcone z taką

Kontrola pionownika laserowego instrumentu

Pionownik laserowy znajduje się w osi pionowej instrumentu. W normalnych warunkach użytkowania pionownik laserowy nie wymaga rektyfikacji. Jeśli z przyczyn obiektywnych należy przeprowadzić rektyfikację, instrument należy odesłać do autoryzowanego serwisu firmy Leica Geosystems.

Kontrola pionownika laserowego krok po kroku



Poniższa tabela wyjaśnia typowe ustawienia.

Krok	Opis
1.	Umieść i zamocuj instrument na spodarce i statywie.
2.	Korzystając ze śrub nastawczych spodarki spoziomuj instrument za pomocą libelli elektronicznej.
3.	Pionownik laserowy zostanie włączony po wyjściu do ekranu Libella i kompen- sator . Sprawdzanie pionu laserowego powinno być przeprowadzone na jasnej, gładkiej i poziomej powierzchni, takiej jak kartka papieru.
4.	Zaznacz środek czerwonego punktu na ziemi.
5.	Wolno obracaj instrument o 360°, uważnie obserwując ruch czerwonej plamki lasera.
	Maksymalna średnica ruchu kolistego określonego przez środek plamki lasera nie może przekraczać 3 mm przy wysokości 1,5 m.
6.	Jeśli środek punktu lasera zakreśla dostrzegalny krąg, lub odsuwa się na odle- głość większą niż 3 mm od zaznaczonego na początku miejsca, oznacza to potrzebę rektyfikacji. Skontaktuj się z najbliższym warsztatem serwisowym Leica Geosystems. Średnica punktu lasera może być różna w zależności od jasności i rodzaju powierzchni. Z wysokości 1,5 m powinna wynosić około 2,5 mm.

5.6

(P

Serwisowanie statywu krok po kroku



Poniższa tabela wyjaśnia typowe ustawienia.

Krok	Opis
()	Łączenia pomiędzy metalem i elementami drewnianymi muszą zawsze być pewne i ścisłe.
1.	Dokręć górne śruby nóg statywu umiarkowanie, za pomocą klucza imbusowego (w wyposażeniu statywu).
2.	Dokręcić połączenia przegubowe na głowicy statywu, tak aby utrzymać nogi statywu otwarte podczas ustawiania go na ziemi.
3.	Dokręcić śruby imbusowe na dole nóg statywu.

Specyficzne funkcje TPS w oprogramowaniu iCON site/iCON build

6.1 Machine Control Tools



Elementy Machine Control Tools

Element	Opis
	Ustawianie limitów i tolerancji na potrzeby sterowania maszyn.
	Kreator pomiaru wymiarów maszyny.
	Kreator do ustawiania rozściełacza.
	Zerwanie połączenia między TPS i maszyną, TPS będzie mógł wykonywać inne prace.

6

Ustawienia komunikacyjne



z Menu Głównego.

Ustaw kanał komunikacji. Wybierz między **Kabel**, **Bluetooth wewnętrzny**, lub w przypadku iCON robot 60 **Nieokreślony**.

Dotyczy iCON robot 60: Wybierz typ pryzmatu używanego na maszynie.



Ustawienia sensorów

Ustawienia sensorów mogą być zmieniane w menu Urządzenie, jest dostępne

Menu Głównego.

Konfiguracja ustawień dla Poziom/kompensator, Kalibracja Instrumentu, Poprawki atmosferyczne oraz Wyzeruj czujnik.

z



6.3	Atack			
Opis	Atack to aplikacja do ustawienia czterech gąsienic rozściełacza betonu względem korpusu maszyny. Kreator prowadzi przez cały proces wymagając niewielkiego działania ze strony użytkownika.			
Ustawianie gąsienic	Krok	Onic		
krok po kroku	RIOK	Opis		
	1.	Wybierz iscontrol Lools Wachine Control Lools isconnect Config Machine Atad Dimension Atad Disconnect Image: Config PRI/SEC Parallel Perpendicular		

2.	Wybierz opcję.				
	PRI/SEC	Wyceluj na główny (PRI) pryzmat i wykonaj pomiar. Następnie wyceluj na drugi SEC pryzmat i wykonaj pomiar.			
	Równoległy	Wyceluj i pomierz pierwszy punkt znaj- dujący się na boku maszyny. Następnie wyceluj i pomierz drugi punkt znajdujący się na boku maszyny.			
	Prostopadły	Wyceluj i pomierz pierwszy punkt znaj- dujący się z tyłu maszyny. Następnie wyceluj i pomierz drugi punkt znajdujący się z tyłu maszyny.			
3.	Postępuj zgodnie z instrukcjami pojawiającymi się na ekranie.				
	Następnie kliknij na ikonę 🗾 aby	przejść do kolejnego kroku w Kreatorze.			
4.	Kliknij na wszystkie gąsienice, które Aby zaznaczyć wszystkie gąsienice znajdujący się pośrodku. Kolory symbolów gąsienic wskazują • Niebieski = gąsienica wybran • Szary = gąsienica nie wybran	chcesz pomierzyć. niejednoczenie, kliknij na szary prostokąt : a a			
	Następnie kliknij na ikonę boly aby przejść do kolejnego kroku w Kreatorze.				
	Select tracks				

×



Krok	Opis		
5.	Każdą gąsienicę pomierz dwa razy.		
6.	 Sprawdź wybrany pryzmat i jego wysokość. Kliknij na Mierz aby rozpocząć pomiar wybranych gąsienic. Kolory symbolów gąsienic wskazują: Niebieski = gąsienica wybrana Szary = gąsienica nie wybrana Pomarańczowy = gąsienica aktualnie mierzona 		
	Aim to point A3 and measure. Aim to point A3 and measure.		
7.	 Wyceluj na pryzmaty i wykonaj pomiary zgodnie ze wskazaniami kreatora. LF = Lewa przód LR = Lewa tył RF = Prawa przód RR = Prawa tył 		
8.	 Nie dotykaj tachimetru! Idź do maszyny i sprawdź ustawienie gąsienic. Aplikacja porównuje pomierzoną pozycję gąsienic z kierunkiem jazdy maszyny. iteracyjnie powtarza pomiary aż gąsienice znajdą się we właściwym poło- żeniu. Kolory symbolów gąsienic wskazują: Niebieski = gąsienica czeka na ustawienie Pomarańczowy = gąsienica w trakcie ustawiania Zielony = gąsienica ustawiona 		
	C C C Iterative measure Go to machine for "Track Alignment Supervision" DO NOT TOUCH Total Station! Iterative Measurement successful. Image: C C C C		
9.	Po zakończeniu procesu wróć do instrumentu. Kliknij na 🗾 🔗 aby zaakceptować.		

7	Przechowywanie i transport							
7.1	Transport							
Transport w terenie	 Podczas przenoszenia instrumentu w terenie upewnij się czy jest on przenoszony w oryginalnym pojemniku, lub czy jest umocowany na statywie oraz niesiony w pozycji pionowej; nogi statywu muszą być rozstawione, a całość oparta na ramieniu. 							
Transport samocho- dowy	Nigdy nie należy przewozić instrumentu luzem, ponieważ może ulec zniszczeniu wskutek wstrząsów i drgań. Zawsze przewoź instrument w pojemniku transportowym, oryginalnym opakowaniu lub innym opakowaniu spełniającym takie same funkcje.							
Wysyłka	Podczas transportu kolejowego, morskiego lub powietrznego zawsze używaj oryginal opakowania Leica Geosystems - pojemnika transportowego i pudła kartonowego lub odpowiednika - w celu zabezpieczenia instrumentu przed wstrząsami i drganiami.							
Wysyłka, transport baterii	Przy transporcie lub wysyłaniu baterii, osoba odpowiedzialna za produkt musi upewnić się, że przestrzegane są obowiązujące w tym zakresie krajowe i międzynarodowe przepisy prawne. Przed transportem lub przesłaniem, skontaktuj się z biurem firmy transportowej.							
Rektyfikacja w terenie	Raz na jakiś czas należy dokonywać sprawdzenia instrumentu zgodnie z opisem w instrukcji obsługi. Sprawdzenia należy dokonywać po każdorazowym transporcie, długir przechowywaniu lub upadku.							
7.2	Przechowywanie							
Produkt	Przestrzegaj granicznej temperatury przechowywania instrumentu, zwłaszcza w lecie, podczas przetrzymywania instrumentu wewnątrz pojazdu. W rozdziale "Dane techniczne" szukaj informacji na temat dopuszczalnych temperatur.							
Rektyfikacja w terenie	Po długim okresie przechowywania należy przed użyciem, dokonać polowego sprawdzenia i rektyfikacji instrumentu celem wyznaczenia błędów.							
Baterie Li-Ion	 Przejdź do rozdziału "Dane techniczne" aby dowiedzieć się więcej na temat zakresu temperatur przechowywania. Przed przechowywaniem, wyjmij baterie z instrumentu i ładowarki. Po okresie przechowywania, przed użyciem - naładuj baterie. Chroń baterie przed zawilgoceniem. Mokre lub wilgotne baterie muszą zostać wysuszone przed użyciem lub przechowywaniem. Celem zminimalizowania efektu samoczynnego rozładowania baterii zaleca się przechowywanie baterii w suchym otoczeniu w temperaturze od 0°C do +30°C W podanym zakresie temperatur, baterie naładowane od 40% do 50% mogą być przechowywane do jednego roku. Po tym okresie baterie muszą zostać ponownie naładowane. 							

7.3	Czyszczenie i suszenie
Produkt i akcesoria	 Zdmuchnij kurz z soczewek i pryzmatów Nigdy nie dotykaj optyki gołymi palcami.
	 Do czyszczenia używaj tylko czystej, delikatnej nie pylącej szmatki. Jeżeli to konieczne, zwilż szmatkę w wodzie lub czystym alkoholu. Nie używaj żadnych innych płynów; mogą one działać szkodliwie na elementy polimerowe.
Zamglenie pryzmatów	Pryzmaty, które są zimniejsze niż temperatura otoczenia mają skłonność do pokrywania się mgłą. Nie wystarczy ich jedynie przetrzeć. Należy je ogrzać do temperatury otoczenia przez kilkuminutowe przetrzymanie w kieszeni lub w nagrzanym wnętrzu pojazdu.
Zawilgocenie	Osusz instrument, pojemnik, wkładki piankowe i akcesoria w temperaturze nie większej niż 40°C i wyczyść je. Zdejmij pokrywę komory baterii i wysusz komorę. Zapakuj instrument do pojemnika tylko wtedy, gdy jest całkowicie suchy. Podczas pracy w terenie zawsze zamykaj pojemnik transportowy.
Kable i wtyczki	Dbaj aby wtyczki i kable były suche. Usuwaj wszelkie zabrudzenia z wtyczek kabli połącze- niowych.
7.4	Konserwacja
Serwomotory	Przegląd serwomotorów w instrumentach zmotoryzowanych musi zostać przeprowadzony w autoryzowanym warsztacie serwisowym Leica Geosystems. Nastepujace warunki:
	 Po około 4000 godzin pracy.
	 Dwa razy w ciągu roku w przypadku ciągłego użytkowania instrumentu, na przykład w pracach monitoringowych.

8

Dane techniczne

8.1 Pomiar kątów

Dokładność

Тур	Dostępne dokładności kątowe	Odch. std.	Dokład	Dokładność wyświetlacza	
	["]	[mgon]	["]	[°]	[mgon]
iCON robot 60	1	0,3	1	0,0001	0,1
	2	0,6	1	0,0001	0,1
	5	1,5	1	0,0001	0,1
iCON builder 60	2	0,6	1	0,0001	0,1
	5	1,5	1	0,0001	0,1
	9	2,8	1	0,0001	0,1

Charakterystyka

Absolutne, ciągłe, diametryczne.

Pomiar odległości na reflektory

8.2

Zakres	Reflektor		Zasiąg A		Zasiąg B		Zasiąg C	
			[m]	[ft]	[m]	[ft]	[m]	[ft]
	Pryzmat płaski (folia o skowa), CPR105	odbla-	150	490	170	560	170	560
	Pryzmat płaski, CPR1	05	250	820	250	820	250	820
	Pryzmat Builder CPR ⁻ zero	111, stała	450	1500	800	2600	1000	3500
	Pryzmat standardowy	(GPR1)	1800	6000	3000	10000	3500	12000
	Trzy standardowe pryzmaty (GPR1)		2300	7500	4500	14700	5400	17700
	Pryzmat 360° (GRZ4,	GRZ122)	800	2600	1500	5000	2000	7000
	Mini pryzmat 360° (Gl	RZ101)	450	1500	800	2600	1000	3300
	Mini pryzmat (GMP10)1)	800	2600	1200	4000	2000	7000
	Folia odblaskowa (GZ 60 mm x 60 mm	(M31)	150	500	250	800	250	800
	Pryzmat do sterowani (MPR122) C Tylko do celu wania maszyr	a maszyn stero- 1!	800	2600	1500	5000	2000	7000
	Najkrótsza mierzona c	dległość:	1,5 m					
Warunki atmosfe- ryczne	 Zasięg A: Duże zamglenie, widoczność 5 km; lub silne nasłonecznienie, mocne drga powietrza spowodowane wysoką temperaturą Zasięg B: Niewielkie zamglenie, widoczność ok. 20 km; lub umiarkowane nasłonec nienie i lekkie drgania powietrza spowodowane temperaturą Zasięg C: Zachmurzenie, bez zamglenia, widoczność ok. 40 km, drgania powietrza występują 						e drgania łonecz- ietrza nie	
	Pomiary mogą być wy zewnętrznej optyki.	konywane	na taśmy	refleksyjr	ne w całyr	n zakresi	ie, bez pon	nocniczej
 Dokładność	Dokładność dotyczy p	omiarów w	vykonywar	nych do s	tandardov	vych pryz	zmatów.	
	Tryb pomiar EDM		. ISO 1712 at standar-	23- odch. ISO 1 folia	std. 7123-4,	Czas pomiaru typowo [s]		ıru,
	Pojedynczy ręczny	1 mm + 1	,5 ppm	3 mm	+ 2 ppm	2,	,4	
	Ciągły z LOCK	3 mm + 1	,5 ppm	3 mm	+ 2 ppm	<	0,15	
	Przerywanie wiązki, sil wiązkę mogą powodow Dokładność wyświetla	ne drgania wać odchy nia wynos	a gorącego lenia od o i 0,1 mm.	powietrz kreślonej	a i obiekty dokładno	/ przemie ści.	eszczające	się przez
Charakterystyka	Zasada: Typ: Fala nośna: System pomiarowy:	Pon Wsp 658 Sys	niar fazy półosiowy, nm tem analiz	widzialny zujący 100	y laser cze) MHz - 1	erwony 50 MHz		

Pomiar odległości bez reflektorów

8.3

Zakres	Reflektor	Zasied	D	Zasied	βE	Zasied	1 F				
		[m]	[ft]	[m]	/ [ft]	[m]	, [ft]				
	Pryzmat płaski (folia odb skowa), CPR105	la- 150	490	170	560	170	560				
	Pryzmat płaski CPR105	250	820	250	820	250	820				
Warunki atmosfe- ryczne	 D: Obiekt w silnym nasłonecznieniu, duże drgania powietrza E: Obiekt w cieniu, niebo zachmurzone F: Pod ziemią, noc i zmierzch 										
Dokładność	Pomiar standardowy	Odchylenie dardowe ISO 17123-4	Odchylenie stan- dardowe ISO 17123-4		Czas pomiaru, typowy [s]		Czas pomiaru, maksymalny [s]				
	0 m - 500 m	2 mm + 2 pp	om	3 - 6		12					
	>500 m	4 mm + 2 pp	m	3 - 6		12					
Charakterystyka	Obiekt w cieniu, niebo zachmurzone. Przerywanie wiązki, silne drgania gorącego powietrza i obiekty przemieszczające się w obrębie wiązki mogą powodować odchylenia od określonej dokładności. Rozdzielczość wyświetlacza wynosi 0.1 mm. Typ: Współosiowy, widzialny laser czerwony Fala nośna: 658 nm Obiekty przemieszczające się w obrębie wiązki mogą powodować odchylenia od określonej dokładności. Rozdzielczość wyświetlacza wynosi 0.1 mm.										
Dosmior plomki			lizujący			-					
asera	Odległość [m]	Rozmiar	plamki	lasera, w	przybliże	eniu [mm]					
	na 30	7 x 10									
	na 50	8 x 20									
	na 100	16 x 25			na 100 16 x 25						

Automatyczne celowanie ATR

Zasięg ATR/LOCK	Reflektor	Zasięg w t	trybie ATR	Zasięg w trybie Lock				
		[m]	[ft]	[m]	[ft]			
	Pryzmat Builder CPR111, stała zero	500	1600	400	1300			
	Pryzmat standardowy (GPR1)	1000	3300	800	2600			
	Pryzmat 360° (GRZ4, GRZ122)	800	2600	600	2000			
	Mini pryzmat 360° (GRZ101)	350	1150	200	660			
	Mini pryzmat (GMP101)	500	1600	400	1300			
	Folia odblaskowa 60 mm x 60 mm	45	150	Nie kwalifikuje się				
	Pryzmat do sterowania maszyn (MPR122) Tylko do celu sterowania	600	2000	500	1600			
	Zasięg maksymalny może zostać ograniczony przez warunki pogodowe, np. deszcz.							
	Najkrótsza mierzona odległość: Pryzmat 360°, ATR: 1,5 m Najkrótsza mierzona odległość: Pryzmat 360°, LOCK: 5 m							
- -	Tryb Lock jest niedostępny w przypa	adku instrum	nentów iCON r	obot 60/iCC	ON builder 60 Lite.			
Dokładność pomiaru ATR z pryzmatem GPR1	Dokładność pomiaru kąta Hz, V w trybie ATR (odchylenie standardowe ISO 17123-3): 1 " (3 cc) Dokładność określenia pozycji pryzmatu (odchylenie standar-							
_	dowe):			±1mm				

Dokładność pomiaru z ATR

- Dokładność pozycji pryzmatu określona z użyciem Automatycznego Rozpoznawania Celu (ATR) zależy od wielu czynników takich jak wewnętrzna dokładność ATR, dokładność pomiaru kątów, rodzaj pryzmatu, wybrany tryb pomiaru odległości i zewnętrzne warunki pomiaru. ATR charakteryzuje się podstawowym odchyleniem standardowym na poziomie ± 1 mm. Powyżej pewnej odległości, dokładność kątowa instrumentu ma dominujące znaczenie i zastępuje odchylenie standardowe ATR.
- Poniższy wykres pokazuje odchylenie standardowe ATR dla trzech różnych typów pryzmatów w zależności od odległości i dokładności instrumentu.



PowerSearch PS

8.5

Zasięg	Reflektor	Zasięg P	S					
			[m]	[ft]				
	Pryzmat standardowy (GPR1)		300	1000				
	Pryzmat 360° (GRZ4, GRZ122) Mini pryzmat (GMP101)			1000*				
				330				
	Pryzmat dla systemów sterowania maszynami (MPR122)							
	Pomiary graniczne półkola pionowego lub w czasie niekorzystnych warunków atmosferycz nych mogą spowodować zmniejszenie maksymalnego zasięgu. (*prostopadle do instru- mentu)							
	Najkrótszy pomiar odległości:	1.5 m						
Sledzenie	Typowy czas śledzenia:	<10 s						
	Domyślne pole śledzenia:	Hz: 400 gradów, V: 40 grad	wòb					
	Definiowane okna śledzenia:	Tak						
harakterystyka	Zasada:	Przetwarzanie obrazu cyfro	owego					

8.6	Dane techniczne Diody Laserowej						
Koncepcja	 Luneta przeznaczona do Rektyfikacja wiązki lase 	 Luneta przeznaczona do pomiaru w dwóch położeniach Rektyfikacja wiązki laserowej przez użytkownika 					
Laser	Typ: Fala nośna:	Widzia 657 nm	Iny czerwony laser kl າ	asy 3R			
Optyka	Przesuw osi celowej: 52.20 mr Odległość ogniskowania: 22.76 mr Kąt wiązki: 0.09 mra		nm nm rad				
Zasilanie	Zasilanie: Z instru Zużycie energii: około 0		umentu).2 W				
Środowisko pracy	Temperatura						
	Temperatura pracy [°C]		Temperatura przec	chowywania [°C]			
	-20 do +50		-40 do +70				
Zasięg	Przy świetle dziennym: W ciemności:	250 m 500 m					
Średnica wiązki	Na średnicę wiązki lasera n powierzchni na którą pada w Normalna średnica wiązki żeniu od 50% do 100%	na wpływ wiązka i n i laserowa	jej natężenie, odległo atężenie oświadczen ej padającej na biała	 pść pomiaru, charakterystykę nie naturalnego. a, płaską powierzchnię o natę- a) Teoretyczna 1/e² b) Światło dzienne, natę- żenie 50% c) Światło dzienne, natę- żenie 100% d) Ciemność, natężenie 50% e) Ciemność, natężenie 100% 			

8.7	Zgodność z przepisami lokalnymi						
8.7.1	iCON robot 60/iCON builder 60						
Zgodność z przepi- sami lokalnymi	 Wymagania części Niniejszym, Leica G builder 60 spełnia w sowanie Dyrektywa http://www.leica-ged G G Urząd mogą kich k W przypadku państ 1999/5/EC lub Wym mocy przepisów lok Zgodność z japońsł Niniejsze urządz radiowego i telel Urządzenie nie p czenie zostanie 	15 FCC (obowiązują w USA) Geosystems AG zaświadcza iż instrument iCON robot 60/iCON /ymogi opisane w Dyrektywie 1999/5/EC i innych mających tu zasto- ich Europejskich. Deklarację zgodności można pobrać ze strony osystems.com/ce. Izenia Klasy 1, zgodnie z Dyrektywą Europejską 1999/5/EC (R&TTE) być bez zastrzeżeń przedmiotem handlu i serwisowania we wszyst- rajach Unii Europejskiej. w posiadających przepisy niezgodne z Dyrektywą Europejską naganiami FCC, instrument musi zostać dopuszczony do użytku na kalnych. kim prawem radiowym i telekomunikacyjnym. zenie zostało uznane za zgodne z wymogami japońskiego prawa komunikacyjnego. powinno być modyfikowane (w przeciwnym razie przyznane ozna- anulowane).					
Zakres częstotli- wosci	2402 - 2480 MHz						
Moc wyjściowa	Bluetooth:	5 mW					
Antena	Typ: Wzmocnienie:	Wewnętrzna antena mikropaskowa 1.5 dBi					

. . . .

CommunicationHandle

8.7.2

Zgodność z przepi- sami lokalnymi	 Wymagania części 15 FCC (obowiązujące w USA) Niniejszym, Leica Geosystems AG zaświadcza iż instrument CommunicationHandle spełnia wymogi opisane w Dyrektywie 1999/5/EC i innych mających tu zastosowanie Dyrektywach Europejskich. Deklarację zgodności można pobrać ze strony http://www.leica-geosystems.com/ce. Urządzenia Klasy 1, zgodnie z Dyrektywą Europejską 1999/5/EC (R&TTE mogą być bez zastrzeżeń przedmiotem handlu i serwisowania we wszyst kich krajach Unii Europejskiej. Na terenie państw, w których obowiązują inne regulacje prawne nie obejmujące posta nowień FCC część 15, lub Dyrektywy Europejskiej 1999/5/EC, przed użyciem i rozpoczęciem pracy należy uzyskać stosowne pozwolenie. Zgodność z japońskim prawem radiowym i telekomunikacyjnym. Niniejsze urządzenie zostało uznane za zgodne z wymogami japońskiego prawa radiowego i telekomunikacyjnego. Urządzenie nie może być modyfikowane (w przeciwnym razie przyznane oznaczenia zostanie anulowane). 				
Pasmo częstotli-	RH1200	Ograniczony do 2409 - 2435 MHz			
wości	RH15	Ograniczony do 2402 - 2452 MHz			
	CCD2	Ograniczony do 2409 - 2435 MHz			
Moc wyjściowa	< 100 mW (e. i. r. p.)				
Antena	Тур:	Antena $\lambda/2$			
	Wzmocnienie:	2 dBi			
	Złącze:	Zmodyfikowane SMB			

8.8	Ogólne dane techniczne instrumentuPowiększenie:30xŚrednica obiektywu:40 mmOgniskowanie:1.7 m/5.6 ft do nieskończonościPole widzenia:1°30'/1.66 grada.2.7 m na 100 m						
Luneta							
Kompensator	Dokład	ność	Dokładno	adność ustawienia Zakres ustawienia			
	kątowa mentu	instru- ["]	["]	[mgon]	[']	[gon]	
	1		0.5	0.2	4	0.07	
	2		0.5	0.2	4	0.07	
	3		1.0	0.3	4	0.07	
	5		1.5	0.5	4	0.07	
instrument	Ekran: Klawiatu Wyświe Położen Ekran d	ura: tlanie kąta: tlanie odleg ie lunety: otykowy:	łości:	VGA (640 x 4 lenie LED, eł 22 przyciski zawiera 3 kla merycznych, 360°'", dziesi nachylenie m, Int St, US Jedno położe Utwardzona	480 pikseli), ko kran dotykowy podświetlenie ętne 360°, 400 St, Int St/Cal, enie powłoka na ek	olorowy TET, podświet- ne i 12 klawiszy alfanu-) gradów, V %, H:V, V:H, US St/Cal ranie	
Porty instrumentu	Port	Nazwa	Opis				
	Port 1	Port 1	• 5 pin • Znaj	owy LEMO-0 do za duje się na spodzie	silania, komur instrumentu.	ikacji, transmisji.	
	Port 2	Uchwyt	 Dost Złącz Port 	ępne w przypadku i ze stykowe dla Com umieszczony jest n	CON robot 60 nmunicationHa a górze boczn	ndle. ej pokrywy.	
	Port 3	ВТ	ModPort	uł Bluetooth. umieszczony jest w	vewnątrz boczr	nej pokrywy.	

Port do podłączenia pamięci USB do transferu danych.

Umożliwia kablowe podłączenie urządzeń USB do komunikacji

USB

Port host

Port urzą-

dzeń USB

USB

•

•

i transferu danych.

Wymiary instrumentu

Wymiary instrumentu		72 mm	_
		102 mm 73 mm 175 mm	-
Waga	Instrument Spodarka: Bateria wewnętrzna:	4.8 - 5.5 kg 0.8 kg 0.2 kg	
Zapis	Dane mogą zostać zapisane	na karcie SD lub w pamięc	i wewnętrznej.
	Тур	Pojemność [MB]	Liczba pomiarów na MB
	Karta SD	10248192	1750
	Pamięć wewnętrzna	• 1000	1750
Pionownik laserowy	Typ: Położenie: Dokładność: Średnica punktu lasera:	Widzialny laser czerw W osi pionowej instrur Odchylenie od linii pio 1.5 mm (2 sigma) dla 2.5 mm dla 1.5 m wys	ony klasy 2 nentu nu: wysokości instrumentu 1.5 m okości instrumentu
Śruby ruchu leni- wego	Тур:	horyzontalne i vertykalne l	eniwki bezzaciskowe
Zmotoryzowanie	Maksymalna prędkość obrotu	i: 50 gradów/	S
Zasilanie	Zewnętrzne źródło napięcia:	Nominalne Zakres 11.5	napięcie 12.8 V prądu stałego, 5 V-13.5 V
Bateria wewnętrzna	Typ: Napięcie: Pojemność:	Litowo-jonowa 7.4 V GEB221: 4.4 Ah GEB222: 6.0 Ah	
Bateria zewnętrzna	Typ: Napięcie: Pojemność:	NiMH 12 V GEB171: 9.0 Ah	

Parametry środowiska pracy

Тур	Temperatura działania [°C]	Temperatura przechowy- wania [°C]
Wszystkie instrumenty	-20 do +50	-40 do +70
Karty SD Leica	-40 do +80	-40 do +80
Bateria wewnętrzna	-20 do +55	-40 do +70
Bluetooth	-30 do +60	-40 do +80

Zabezpieczenie przed wodą, pyłem i piaskiem

Тур	Zabezpieczenie
Wszystkie instrumenty	IP55 (IEC 60529)

Wilgoć

Тур	Zabezpieczenie
Wszystkie instrumenty	Max 95 % bez kondensacji Efekty kondensacji mogą być zmniejszone przez okresowe osuszanie anteny.

Reflektory

Тур	Stała dodawania [mm]	ATR*	PS*
Pryzmat Builder CPR111, stała zero	0,0	Tak	Tak
Pryzmat standardowy, GPR1	0,0	Tak	tak
Mini pryzmat, GMP101	+17,5	tak	tak
Pryzmat 360°, GRZ4 / GRZ122	+23,1	Tak	Tak
Mini pryzmat 360°, GRZ101	+30,0	Tak	nie zalecane
Folia odblaskowa S, M, L	+34,4	Tak	Nie
Bez reflektora	+34,4	Nie	Nie
Pryzmat do sterowania maszyn, MPR122 Prylko do celu stero- wania maszyn!	+28,1	Tak	Tak

Dostępne w iCON robot 60.

Diody tyczenia EGL	Zasięg pracy: Dokładność określenia pozycji:	Od 5 m do 150 m 5 cm na 100 m
Poprawki automa- tyczne	 Następujące poprawki uwzględniane s Błąd kolimacji Błąd inklinacji Krzywizna ziemi Ekscentryczność koła Błąd indeksu kompensatora 	są automatycznie: • Błąd indeksu kręgu pionowego • Nachylenie osi pionowej • Refrakcja • Błąd punktu zerowego ATR

*
Poprawka skali

Używanie poprawki skali	Przez wprowadzenie poprawki skali, mogą być brane pod uwagę redukcje proporcjonalne do odległości.		
	Poprawka atmosferyczna.		
	 Redukcja do średniego poziomu morza. 		
	Zniekształcenia odwzorowania		
Poprawka atmosfe- ryczna ∆D1	Wyświetlana odległość przestrzenna jest prawidłowa jeśli wprowadzona poprawka skali w ppm, mm/km odpowiada warunkom atmosferycznym panującym w czasie pomiaru. Poprawka atmosferyczna obejmuje:		
	Dostrojenie do cisnienia atmosferycznego Tasta status a subjetus s		
	Iemperaturę powietrza Wilgotność względno		
	 Wilgothose wzgiędną Dla objągniacja pojwytazaj dakładności pomiaru odlagłości polaty wyzposzyć poprowka. 		
	atmosferyczna z dokładnościa do 1 ppm. Nastepujace parametry musza zostać ponownie		
	wyznaczone:		
	Temperatura powietrza do 1°C		
	Ciśnienie powietrza do 3 mbar		
	Wilgotność względna do 20 %		
Wilgotność powietrza	Wilgotność powietrza wpływa na pomiar odległości w bardzo gorącym i wilgotnym klimacie. W przypadku precyzyjnych pomiarów, należy zmierzyć i wprowadzić wilgotność względną wraz z ciśnieniem powietrza i temperaturą.		
Poprawka wilgot- ności powietrza	ppm +5 + 100%		
	+4		
	+3		
	+2		
	40% ppm. Poprawka wilgotności powietrza		
	+1 20% [mm/km]		
	+0 Wilgotność względna [%]		
	-20 -10 0 10 20 30 40 50 °C C° Temperatura powietrza [°C]		

Index n

8.9

Тур	Index n	Fala nośna [nm]
dalmierz zespolony	1.0002863	658

Index n oblicza się według wzoru Barrel'a i Sears'a, jest istotny przy:

Ciśnieniu powietrza p:	1013.25 mbar
Temperaturze powietrza t:	12 °C
Wilgotności względnej powietrza h:	60 %

Wzory

Wzór dla widzialnego lasera czerwonego

	$\Delta D_{1} = 286.34 - \left[\frac{0.29525 \cdot p}{(1 + \alpha \cdot t)} - \frac{4.126 \cdot 10^{-4} \cdot h}{(1 + \alpha \cdot t)} \cdot 10^{x} \right]$
	$\begin{array}{llllllllllllllllllllllllllllllllllll$
	 x (7.5 * t/(237.3 + t)) + 0.7857 Jeśli utrzymana zostanie przez EDM podstawowa wartość wilgotności względnej w wyso- kości 60% to największy możliwy błąd w obliczeniach poprawki atmosferycznej wynosi 2 ppm, 2 mm/km.
Redukcja do śred-	Wartości dla ΔD_2 są zawsze ujemne i otrzymywane z następującego wzoru:
niego poziomu morza ΔD_2	$\Delta D_2 = -\frac{H}{R} \cdot 10^6$ $\Delta D_2 \text{ Redukcja do średniego poziomu morza [ppm]}$ $h \text{Wysokość EDM nad poziomem morza [m]}$ $R 6.378 * 10^6 \text{ m}$
 Zniekształcenie odwzorowania ∆D ₃	Rozmiar zniekształcenia odwzorowania zależy od układu odwzorowania stosowanego w danym kraju, dla którego zwykle dostępne są oficjalne tabele. Do odwzorowań walcowych takich jak odwzorowanie Gaussa-Krugera stosuje się następujący wzór:
	$\Delta D_{3} = \frac{\chi^{2}}{2R^{2}} \cdot 10^{6}$ ΔD_{3} Zniekształcenie odwzorowania [ppm] x Y (wsch.), odległość od zerowego południka osiowego ze współczynnikiem skali 1 [km] R 6.378 * 10 ⁶ m
	W krajach w których współczynnik skali nie jest jednoznaczy wzór nie może być bezpo- średnio stosowany.
Poprawka atmosfe- ryczna °C	Poprawka atmosferyczna w ppm z temperaturą [°C], ciśnieniem powietrza [mb] i wyso- kością [m] przy 60 % wilgotności względnej.
	550 mb 600 650 700 750 800 850 900 950 1000 1050 mb 50°C 40°C
	30°C
	10°C
	-10°C
	-20°C +
	5000 m 4500 4000 3500 3000 2500 2000 1500 1000 500 0 m



Poprawki atmosferyczne w ppm z temperaturą [°F], ciśnieniem powietrza [cal Hg] i wysokością [ft] przy 60 % wilgotności względnej.





Krzywizna Ziemi (1/R) oraz średni współczynnik refrakcji (k) są automatycznie uwzględniane podczas obliczania odległości poziomej i przewyższenia. Obliczana odległość zredukowana odnosi się zawsze do wysokości stanowiska, nigdy do wysokości reflektora. Program uśredniający pomiar odległości W programie uśredniającym pomiar odległości wyświetlane są następujące wielkości:

- D Odległość przestrzenna jako średnia arytmetyczna wszystkich pomiarów
- s Odchylenie standardowe pojedynczego pomiaru
- n llość pomiarów

Wielkości te są obliczane w następujący sposób:

$$\overline{D} = \frac{1}{n} \cdot \sum_{i=1}^{n} D_{i}$$

$$s = \sqrt{\frac{\sum_{i=1}^{n} (D_i \cdot \overline{D})^2}{n-1}} = \sqrt{\frac{\sum_{i=1}^{n} D_i^2 - \frac{1}{n} (\sum_{i=1}^{n} D_i)^2}{n-1}}$$

- D Odległość przestrzenna jako średnia arytmetyczna wszystkich pomiarów
- Σ Suma
- D_i Pojedynczy pomiar odległości skośnej
- n llość pomiarów
- s Odchylenie standardowe pojedynczego pomiaru odległości skośnej
- Σ Suma
- D Odległość przestrzenna jako średnia arytmetyczna wszystkich pomiarów
- D_i Pojedynczy pomiar odległości skośnej
- n Ilość pomiarów odległości

Odchylenie standardowe $S_{\overline{D}}$ średniej arytmetycznej odległości może być obliczone w następujący sposób:

- ${\rm S}_{\overline{\rm D}}$ Odchylenie standardowe średniej arytmetycznej odległości
- s Odchylenie standardowe pojedynczego pomiaru
- n llość pomiarów

 $S_{\overline{D}} = \frac{s}{\sqrt{n}}$

Umowa licencyjna na oprogramowanie

Umowa licencyjna dla oprogramowania	Produkt ten zawiera zainstalowane oprogramowanie, lub jest ono dostarczone na nośniku danych, lub może być pobrane z Internetu po uprzedniej autoryzacji Leica Geosystems. Oprogramowanie takie jest chronione prawem autorskim i innymi prawami, a zakres jego użycia jest określony w umowie licencyjnej na oprogramowanie Leica Geosystems. Wspo- mniana umowa obejmuje aspekty takie jak: przedmiot licencji, gwarancja, prawa własności intelektualnej, ograniczenia odpowiedzialności, wykluczenie innych zabezpieczeń, obowią- zujące prawo i właściwość terytorialna sądu. Upewnij się, że w pełni akceptujesz wszystkie warunki umowy licencyjnej na oprogramowanie Leica Geosystems.
	Umowa taka dostarczana jest ze wszystkimi produktami, można ją pobrać ze strony inter- netowej Leica Geosystems pod adresem http://www.leica-geosystems.com/swlicense lub otrzymać od lokalnego przedstawiciela firmy Leica Geosystems.
	Oprogramowanie można zainstalować po przeczytaniu i zaakceptowaniu warunków umowy licencyjnej na oprogramowanie Leica Geosystems. Instalacja i użytkowanie opro- gramowania lub jego części jest traktowana jako akceptacja wszystkich warunków umowy licencyjnej. Jeżeli nie akceptują Państwo umowy lub jej części, nie wolno Państwu pobierać, instalować lub używać oprogramowania, a dodatkowo w terminie 10 dni należy odesłać je (bez śladów użycia) do sprzedawcy produktu wraz z dołączoną dokumentacją i dowodem zakupu, za pokwitowaniem odbioru. Otrzymają Państwo wówczas pełny zwrot kosztów zakupu.
Informacje o licencji otwartej	Oprogramowanie produktu może wykorzystywać chronione prawem autorskim programy, które są wykorzystywane na mocy różnych licencji otwartych. Kopie odpowiednich licencji
	 są dostarczane wraz z produktem (np. po kliknięciu na funkcję "O programie") mogą zostać pobrane ze strony http://opensource.leica-geosystems.com/icon Jeżeli zostało to przewidziane w odpowiedniej licencji otwartej (open source), można uzyskać kod źródłowy oraz inne powiązane z nimi dane na stronie internetowej http://opensource.leica-geosystems.com.
_	Jesli potrzebujesz dodatkowych informacji skontaktuj się z nami wysyłając maila na adres: opensource@leica-geosystems.com.

793663-1.0.1pl

Tłumaczenie z oryginału (793640-1.0.1en) Wydrukowano w Szwajcarii © 2014 Leica Geosystems AG, Heerbrugg, Szwajcaria

Leica Geosystems AG Heinrich-Wild-Strasse CH-9435 Heerbrugg Szwajcaria Telefon +41 71 727 31 31 www.leica-geosystems.pl

