



EINRICHTEN EINES BASIS-ROVER-SYSTEMS

Um ein Basis-Rover-System einzurichten, gehen Sie bitte wie folgt vor:

1. Öffnen Sie in X-Pad den gewünschten Job und tippen Sie unten auf "Einstellungen".

11:05 👁 🖻 🖻 🖡 🔀	0-Job1				⊼ * ÷ }: }:	▼ X Ω ■ ③
JOB	VERMESSU	ABSTEC	CKU	COGO	AUTOME	S
🚞 Job neu/	öffnen	>		Punkte/Mess	./Codes	>
🛞 Koordina	tensystem	>	0	Externe Refer	renzen	>
🛃 Import		>	<	Export & Teil	en	>
📋 Bericht		>	×	Job Dienstpr	ogramme	>
CAD	GNSS		🔅 Eins	stellungen	Beenden	

3. Für das Einmessen des Standpunktes der Basisstation wählen Sie "Basis Standpunkt" als Instrumentenprofil aus. Indem Sie auf das Profil tippen, öffnet sich ein Dropdown-Menü. Tippen Sie hier auf "Aktuell" um das Profil anzuwenden.

11:06	◎ 🖻 🛱		5. * *♥№ 🕯
X	Instrumente		
Rover	Basis Standpunkt GeoMax - GNSS Zenith 35 BT: Z35210102096	PRO	>
Ŧ	Basisstation		Aktuell
Base	GeoMax - GNSS Zenith 35 BT: Z35210102096	PRO	🖋 Ändern
*	Rover		🔟 Löschen
Rover	GeoMax - GNSS Zenith 3 BT: Z35210302006	5PRO	🔅 Konfigurieren
			🔀 Zenith 35 WebServer
			R QR-Code teilen
			I
	\triangleleft	QR scannen	+ Hinzufügen

5. Nun ist der Haken bei "Basis Standpunkt" gesetzt und dieses Profil somit aktuell. Tippen Sie unten auf den Pfeil, um zurück zu gelangen.



2. Tippen Sie auf "GNSS und Totalstationen".

11:05 🛛 🖸 🖸 🛤			₷ १ ३♥№
Instrumenteneinstellungen		Jobeinstellungen	
GNSS & Totalstationen	>	Einheiten	>
Laser Disto	>	Dezimalzahlen	>
Echolot	>	Koordinaten	>
Kabelsuchgerät	>	GNSS	>
App-Einstellungen		TPS	>
Sonstiges	>	CAD	>
\triangleleft		Tools	

4. Nachdem Sie das nun aktuelle Profil angewendet haben, muss der Empfänger konfiguriert werden. Bestätigen Sie diese Meldung mit "Ja".

11:07	◎ @ @ ■					2 ×	: * ~ \% =	1
X 1								
Rover	Basis Standpunkt GeoMax - GNSS Zenit BT: Z35210102096	h 35PRO					>	
Ease	Basisstation GeoMax - GNSS Zenit BT: Z35210102096	Empfänger wird konfiguriert					>	
Rover	Rover GeoMax - GNSS Zen BT: Z35210302006	Empfänger konfigurierer	n? NEIN	JA			>	
	\triangleleft	a QR scannen		+ н	inzufügen			

6. Tippen Sie nochmals unten auf den Pfeil, um zurück zu gelangen.

11:10 ⊘ ፼ ፼ ■ <mark>∑ Einstellungen</mark>			≈ * *♥№ 0
Instrumenteneinstellungen	1	Jobeinstellungen	
GNSS & Totalstationen	>	Einheiten	>
Laser Disto	>	Dezimalzahlen	>
Echolot	>	Koordinaten	>
Kabelsuchgerät	>	GNSS	>
App-Einstellungen		TPS	>
Sonstiges	>	CAD	>
⊲		Tools	

7. Tippen Sie nun unten im Menü auf "GNSS", um sich per Bluetooth mit der Antenne zu verbinden.

11:15 💿 🔂 💭 🛤 2021-11-10-Job1 ¥ 💷 JOB VERMESSU.. ABSTECKU.. COGO AUTOMES. Punkte messen > a de la constante de la consta Punkte autom. messen > Statische Messung **Bathymetrie Messung** > > Fotografische Messung... > CAD GNSS Einstellungen Beenden

8. Sie werden auf dieses Menü weitergeleitet. Warten Sie, bis die Antenne "RTK Fixed" anzeigt. Dies stellt sicher, dass die Basisstation zentimetergenau eingemessen werden kann. Tippen Sie unten links auf den Pfeil, um zurück zu gelangen.

11:16 ♥ @ @ <mark>}</mark> GNSS-S	3 🛤 Status				
QUALITÄT	POSITION	SKYPLOT	SATELLI	BASIS	KARTE
Position				(+ RTK Fixed
Präzision 2D	-				0.015m
Präzision Hö	he				0.020m
RTK Extra-Sa	ife				0
5/5	GPS			GALILE	0 4/5
0/8	BEIDOU			VER\	N. 19
HDOP				0.8	0 Hervorragend
VDOP				1	40 0011001
<	1			Tools	

9. Gehen Sie im Menü unter dem Reiter "Vermessung" auf "Punkte messen".



11. Gehen Sie bei der Messung sicher, dass der Status der Antenne "RTK Fixed" ist. Tippen Sie unten links auf den Pfeil, um zurück zu gelangen, wenn Sie mit der Messung fertig sind.



10. Stellen Sie nun die Basisstation an einem geeigneten Standort auf. Deklarieren Sie den Punkt als "Basis". Messen Sie den Punkt ein mit Messen und speichern.



12. Tippen Sie nun nochmals auf "Einstellungen".

11:05	■ -10-Job1				⊼ ∦ X 565	; 🔹 🖹
JOB	VERMESSU	ABSTE	СКИ	COGO	AUTOME	S
🪈 Job nei	u/öffnen	>		Punkte/Mes	s./Codes	>
🛞 Koordir	natensystem	>	0	Externe Refe	erenzen	>
🛃 Import		>	<	Export & Tei	len	>
🖹 Bericht		>	×	Job Dienstp	rogramme	>
	GNSS		🛟 Eins	stellungen	Beenden	

13. Tippen Sie auf "GNSS und Totalstationen"

11:05 👁 🖻 🖷 📕			2 *	*•X 🖬
🔀 Einstellungen				
Instrumenteneinstellungen		Jobeinstellungen		
GNSS & Totalstationen	>	Einheiten		>
Laser Disto	>	Dezimalzahlen		>
Echolot	>	Koordinaten		>
Kabelsuchgerät	>	GNSS		>
App-Einstellungen		TPS		>
Sonstiges	>	CAD		>
		Tools		

15. Nachdem Sie das nun aktuelle Profil angewendet haben, muss der Empfänger nochmals konfiguriert werden. Bestätigen Sie diese Meldung mit "Ja".

11:07	◎ 🖻 🖻 🛤		2	*	* * X 0
X					
Rover	Basis Standpunkt GeoMax - GNSS Zenith BT: Z35210102096	1 35PRO			>
Base	Basisstation GeoMax - GNSS Zenit BT: Z35210102096	Empfänger wird konfiguriert			>
Rover	Rover GeoMax - GNSS Zen BT: Z35210302006	Empfänger konfigurieren?			>
	\triangleleft	QR scannen + Hinzufügen			

17. Sie werden nun auf das Basis-Rover-Menü geführt. Tippen sie unter dem Reiter "Basis starten" auf "Bekannte Position".

11:24 💿 🔂 🖨 📕			an * ÷⊅	N 0
🔀 2021-11-10-、	Job1		💦 🔚	٢
JC	B		BASIS STARTEN	
🙄 Bekannte Po	sition	>	Position	>
😤 Letzte Positi	ion	>	Automatik (RTK position)	>
CAD	GNSS		Einstellungen 🚺 Beenden	

14. Nun wählen Sie die Basisstation als aktuelles Profil aus.

11:21	o 🖸 🖨 🗖	<u>.</u>) 🖇 🕈 🛡 🔯 🗋
<u>X</u>	nstrumente		
Rover	Basis Standpunkt GeoMax - GNSS Zenith 35PRO BT: Z35210102096		>
🚍 Base	Basisstation GeoMax - GNSS Zenith 35PRO BT: Z35210102096		>
Rover	Rover GeoMax - GNSS Zenith 35PRO BT: Z35210302006	 Aktuell Ändern 	>
		 Löschen Konfigurieren An den Anfang der Liste 	
	QR scanne	n 🔀 Zenith 35 WebServer	

16. Tippen Sie unten auf den Pfeil, um zurück zu gelangen.

11:22	o 🖻 🖻 🗖	a * : 🗨 🕱 🕯
<u>X</u> I	Instrumente	
Rover	Basis Standpunkt GeoMax - GNSS Zenith 35PRO BT: Z35210102096	>
Base	Basisstation GeoMax - GNSS Zenith 35PRO BT: Z35210102096	>
Rover	Rover GeoMax - GNSS Zenith 35PRO BT: Z35210302006	>
	QR scann	en 🕂 Hinzufügen

18. Überprüfen Sie die Antennenhöhe und tippen Sie auf den Pfeil unten rechts.

11:24 ❷ ፼ ፼ ■ Masis starten		\$ \$ \$ \$ \$ \$
Basisname		
Basis ID (04095)	× .	0 🔨
Code		>
Antennenhöhe		2.000m
Post-Processing Daten		
Daten für Post-Processing protok	ollieren	0
Þ		⊳

19. Nun wird der Standpunkt für die Basis-Station ausgewählt. Tippen Sie hierfür auf den kleinen eingekreisten Pfeil.

1:25 💿 🖸 🖨 🖪 Masis starte	n	⊼ * * ▼ № (
Basisposition		
Ref.Punkt		
	⊥ <mark>∰LLH</mark>	
Breitengrad	S 0°00'00.0000" O	
Längengrad	W 0°00'00.0000" N	
Höhe	0.000m Z	
\triangleleft	Tools	\triangleright

20. Wählen Sie aus dem sich darauf öffnenden Dropdown-Menü "Topographische Punkte" aus.

11:25 💿 🖸 🛱 📕		╗ * +♥⊻ û
Basisposition Ref.Punkt Breitengrad Längengrad Höhe	Punkt wählen CAD Topographische Punkte Referenzpunkte Punkt hinzufügen ABBRECHEN	
\triangleleft	Tools	\triangleright

21. Wählen Sie den Punkt aus, den Sie vorhin mit dem Instrumenten-Profil "Basis Standpunkt" eingemessen haben.



22. Nun werden die Koordinaten des Punktes im Menü angezeigt. Tippen Sie nochmals auf den Pfeil unten rechts.

Basis starter	1		⊼ * ÷ ▼ № [
Basisposition			
Ref.Punkt	B/	ASIS	>
	î 🗘 🌐	LLH	
Breitengrad	N 48°12'36.4435" O		32732884.111m
Längengrad	E 12°08'05.5793" N		5344407.412m
Höhe	532.408m Z		532.408m
\bigtriangledown	Tools		⊳

23. Achten Sie darauf, dass bei "Lokales System auf Basis erstellen" der Schalter auf 0 gesetzt ist. Tippen Sie nun auf "Basis starten".



24. X-Pad weist darauf hin, dass die Basis erfolgreich gestartet worden ist. Bestätigen Sie diese Meldung mit "OK".

11:28 👁 🖻 🛱 🛤		≌ ≯ ≑⊽№ 🗋
🔀 Basis starten		
Lokales System		
Lokales System auf Ba	isis erstellen	0
	Basis starten Basis wurde erfolgreich gestartet. OK	
\bigtriangledown		Basis starten

25. Nun werden Sie auf das Start-Rover-Menü weitergeleitet. Bestätigen Sie dieses mit dem Haken unten rechts.

11:28 👁 🖻 🖼 📕	≈ * *♥№ 0
Start Rover	
GeoMax - GNSS Zenith 35PRO BT: Z35210302006	
4	 ✓

26. Zum Schluss muss die Rover-Antenne noch konfiguriert werden. X-Pad fragt automatisch danach, ob dies geschehen soll. Bestätigen Sie das Fenster mit "Ja".

11:25 � 🔁 🛱 🛤		╗ * ‡♥№ û
Basisposition Ref.Punkt	Punkt wählen	
Breitengrad Längengrad Höhe	 CAD Topographische Punkte Referenzpunkte Punkt hinzufügen ABBRECHEN 	
\triangleleft	Tools	\triangleright

JOSEF ATTENBERGER GMBH Wasserburger Str. 7, D-84427 Sankt Wolfgang, Tel.: +49 (0) 8085-930510
 Fax: +49 (0) 8085-930550, Internet www.attenberger.de, E-Mail info@attenberger.de
 www.facebook.com/attenberger.gmbh/ www.youtube.de/attenberger

🞯 www.instagram.com/attenberger_vermessung in https://de.linkedin.com/company/josef-attenberger-gmbh