

GeoMax ZOOM 80 Total Station 한글 설명서



소 개

구 매

GeoMax ZOOM80 을 구입해 주셔서 감사합니다.



사용자 매뉴얼은 장비의 사용법 뿐만 아니라 안전한 사용법에 관한 지침이 포함되어 있습니다



제품을 설정하고, 그것을 운영에 대해 참조하십시오

이 제품에 사용하기 전에 사용 설명서를 주의 깊게 읽어보십시오

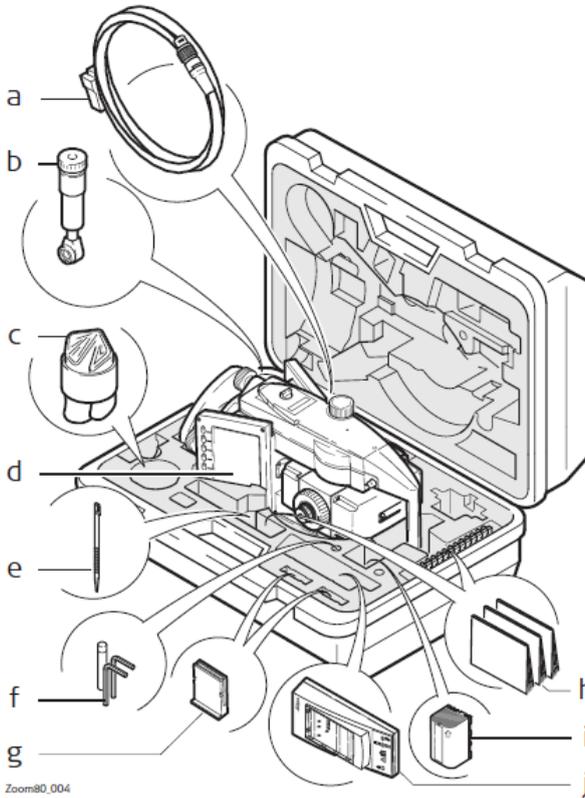
제품 식별

모델과 제품의 일련 번호는 배터리 탈착 내부 입력 판에 있습니다.
모델 및 시리얼 번호를 설명서에 입력하시고 , **GeoMax** 공인 서비스 센터에 서비스 문의 시 참조하시기 바랍니다.

모델 : _____

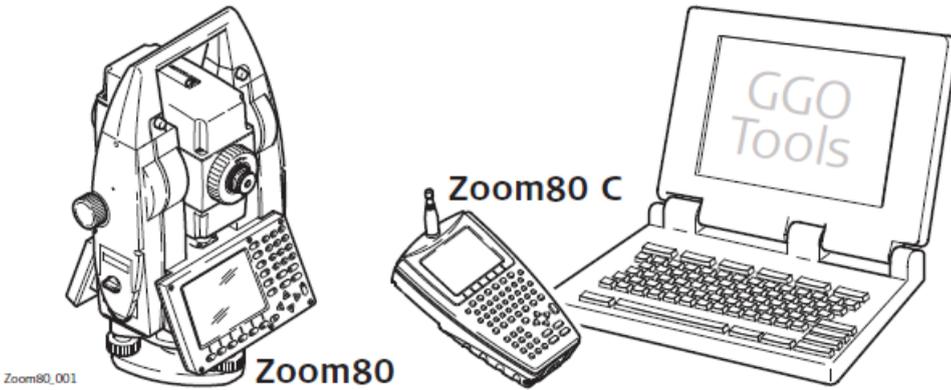
시리얼 번호 : _____

컨테이너 구성품



- a) 데이터케이블 - 옵션
- b) ZDE100 디아고날 아이피스
- c) 레인커버
- d) 본체
- e) 스타일러스 펜
- f) 공구
- g) 콤팩트메모리 카드 및 커버
- h) ZCH201 배터리충전기
- i) ZBA400 배터리
- j) 사용자 설명서

시스템 구성 요소



구 성	설 명
ZOOM 80	<ul style="list-style-type: none"> • 데이터 측정, 계산, 획득이 가장 정확한 장비 • 정확도 모델로 구성된 장비 • ZOOM80C와 함께 사용시 원격 측량이 가능한 장비 • GGO와 연결시 데이터 보기, 변환, 관리 할 수 있는 표준 오피스 프로그램

시스템 구성 요소 및 용어

구 성	설 명
ZOOM80 C	원격 제어할수 있는 다목적 컨트롤러
ZRT 80	라디오 모뎀 핸들
GGO	데이터 보기, 변환, 관리 할 수 있는 표준 & 확장 프로그램으로 구성된 오피스 프로그램

다음 용어 및 약자가 매뉴얼에 나타납니다

용 어	설 명
TPS	Total Station Positioning System
RCS	Remote Control Surveying (원격 컨트롤 측량)
GGO	GeoMax Geo Office (사무실용 후 처리 프로그램)
EDM	Electronic Distance Measurement(전자 거리 측정) 거리 측정이 가능한 장비에 장착된 레이저 거리측정 EDM. 3 가지 거리 측정 모드 사용 가능 : • IR 모드 . 프리즘을 사용하여 거리 측정하는 모드 . • RL 모드 . 프리즘 없이 거리 측정하는 모드 . • LO 모드 . 장거리 프리즘을 가시 레드 레이저로 측정하는 모드 .
accXess10	작은 레이저 스팟 크기를 사용하여 측정 거리를 증대시킨 무타겟 EDM 테크놀러지를 사용 . accXess10 같이 분류됨
NavLight	프리즘 시준을 보조 할수 있도록 장비에 장착된 기능 . 장비 망원부 하우징에 위치한 두 가지 색깔로 구성되어있음 . 폴 맨이 장비 시준선 으로 쉽게 이동 할수 있도록 도와주는 기능
Aim360	프리즘을 정밀하게 자동 시준 할수 있는 장비 센서
Automation	3가지 자동 모드 사용 가능 : • 미사용 : 미사용-Aim360 , 미사용-Track360. • Aim360:프리즘을 정밀하게 자동 시준 . • Track360: 시준된 프리즘을 자동 트래킹.
Scout360	프리즘을 자동으로 신속하게 검색 할 수 있는 장비 센서
ZRT80	RadioHandle 은 RCS 의 구성 요소 . 이것은 안테나에 부착된 라디오모뎀 & 장비 운반 핸들로 구성됨

장비 모델

모 델	설 명
ZOOM 80 S	무타켓 EDM, Aim360, Track360.
ZOOM 80 R	무타켓 EDM, Aim360, Track360, Scout360

컨트롤러 특성

모델	터치 스크린	컬러 화면	내부 무선 모뎀	내부 배터리	컴팩트 카드	블루투스	윈도우 CE	함께 사용 ...
Zoom80 C	●	●	●	●	●	●	●	Zoom80 장비
터치 스크린에 제공된 스타일러스 펜을 사용하십시오.								

Zoom80C 라디오 모뎀 이용

원격 제어를 위한 라디오 (RCS)은 다음과 같은 장치를 사용할 수 있습니다 .

라디오 모뎀	설 명
ZRT80	장비는 통합 무선 모뎀과 연결된 라디오 안테나와 핸들을 같이 사용.
Zoom80 C	통합 라디오 모뎀과 연결된 라디오 안테나와 컨트롤러. 이 컨트롤러는 컬러 디스플레이를 가지고 있습니다.

장비 모델

모델	설명
ZOOM80 S	무타겟 EDM Electronic tachymeter, 자동, 모터라이징 2" & 5" 정확도.
ZOOM80 R	무타겟 EDM Electronic tachymeter, 자동, 모터라이징, Aim 360 2" & 5" 정확도

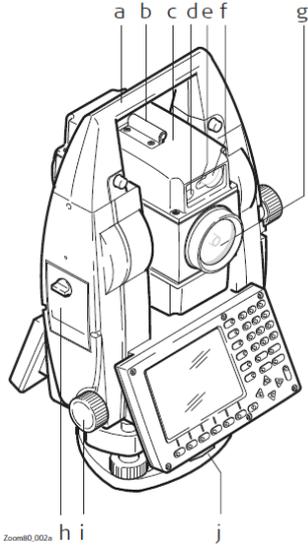
GeoMax Geo Office

- GGO는 Windows® OS 에서 사용하는 그래픽 인터페이스 기반입니다.
- GGO는 다음 기능을 제공합니다:

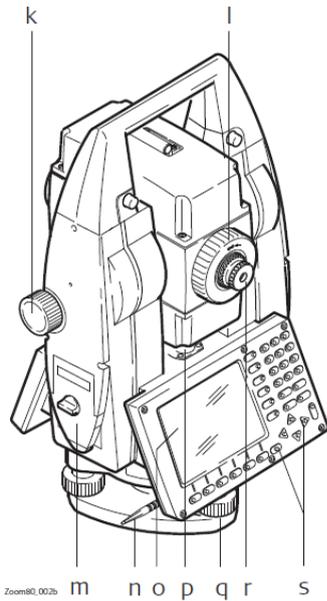
기능	설명
표준 기능	컴퓨터와 장비간 데이터 전송, 데이터 관리 (보기, 편집, 보고서, 코드 생성 & 관리, 데이터 변환 형식 파일, 펌웨어 및 프로그램 업로드 & 삭제 기능).
확장 기능	좌표 변환, GPS & GLONASS 후처리, 레벨 데이터 프로세싱, 네트워크 조정, GIS & CAD 출력.

- 지원 OS: Windows® XP, Windows® 2000.

장비 구성 요소

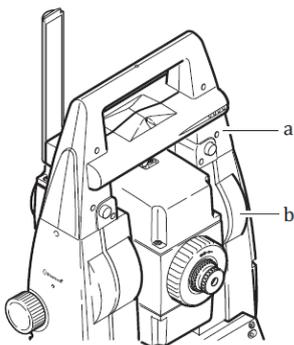


- a) 운반핸들
- b) 광학 시준기
- c) 망원부(EDM,Aim360)
- d) 방향 유도등 - 노란색, 적색
- e) Scout360 송신
- f) Scout360 수신
- g) 각도 & 거리 측정 동축 광학부, & 거리 측정용가시 레이저 빔 방출부
- h) CF 카드 소켓
- i) 수평나사부
- j) 정준나사 잠금 스크류



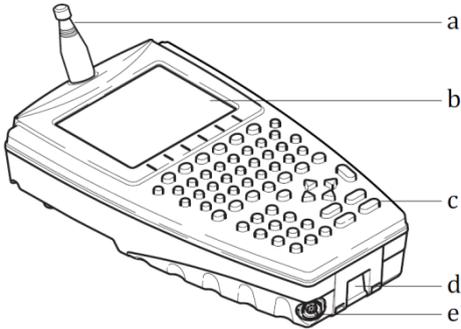
- k) 수직나사부
- l) 초점나사부
- m) 배터리 소켓
- n) 스타일러스 펜
- o) 화면 표시부
- p) 원형기포
- q) 정준나사
- r) 접안 렌즈부
- s) 키보드

RCS 장비 구성

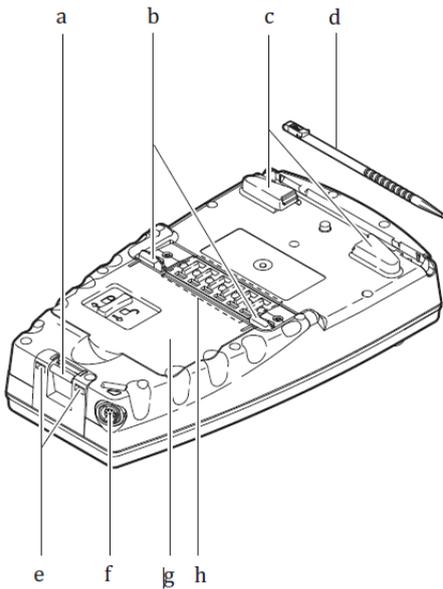


- a) 라디오 모뎀 핸들
- b) 통신 커버

컨트롤러(ZOOM80C) 구성 요소

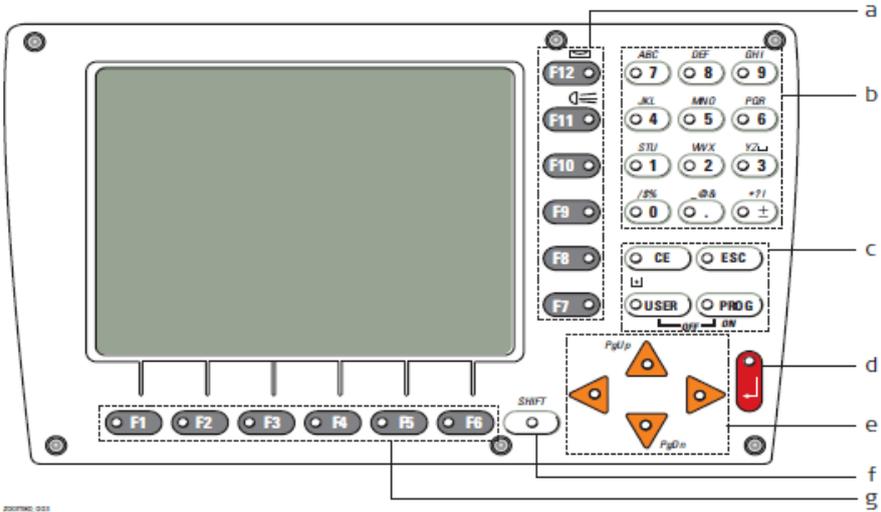


- a) 라디오 모뎀 안테나
- b) 화면표시부
- c) 키보드
- d) 핸드 스트립 고리(하)
- g) LEMO 케이블 포트

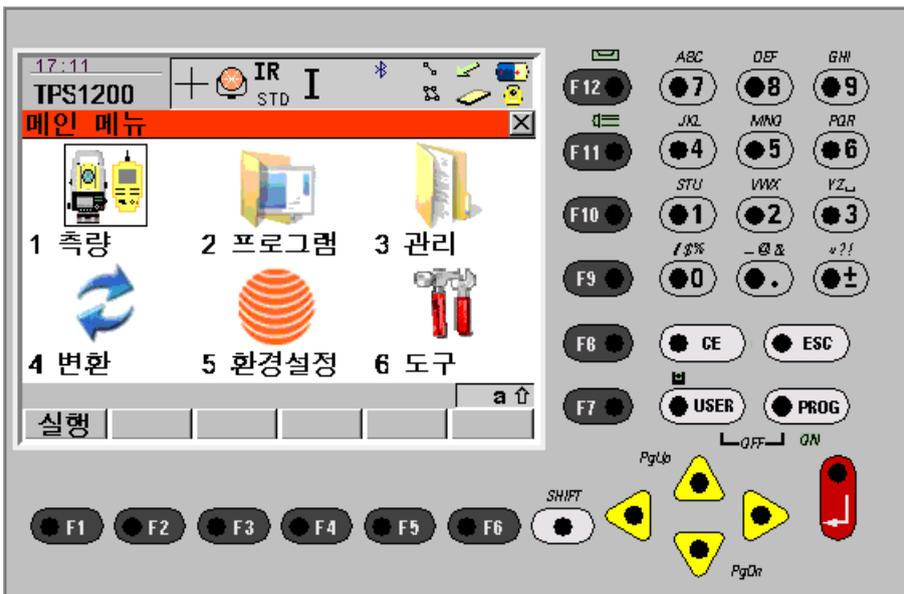


- a) 핸드 스트립 고리(하)
- b) 폴 홀더 고리
- c) 핸드 스트립 고리
- d) 스타일러스 펜
- e) 버튼형 고리
- f) LEMO 케이블 포트
- g) 배터리 및 CF 카드 소켓
- h) 블루투스 통신 포트

화면 표시부(키보드)



- a) F7-F12 단축키
- b) 수문자키
- c) CE, ESC, USER, PROG
- d) ENTER
- e) 화살표 키
- f) SHIFT
- g) 기능키 F1-F6



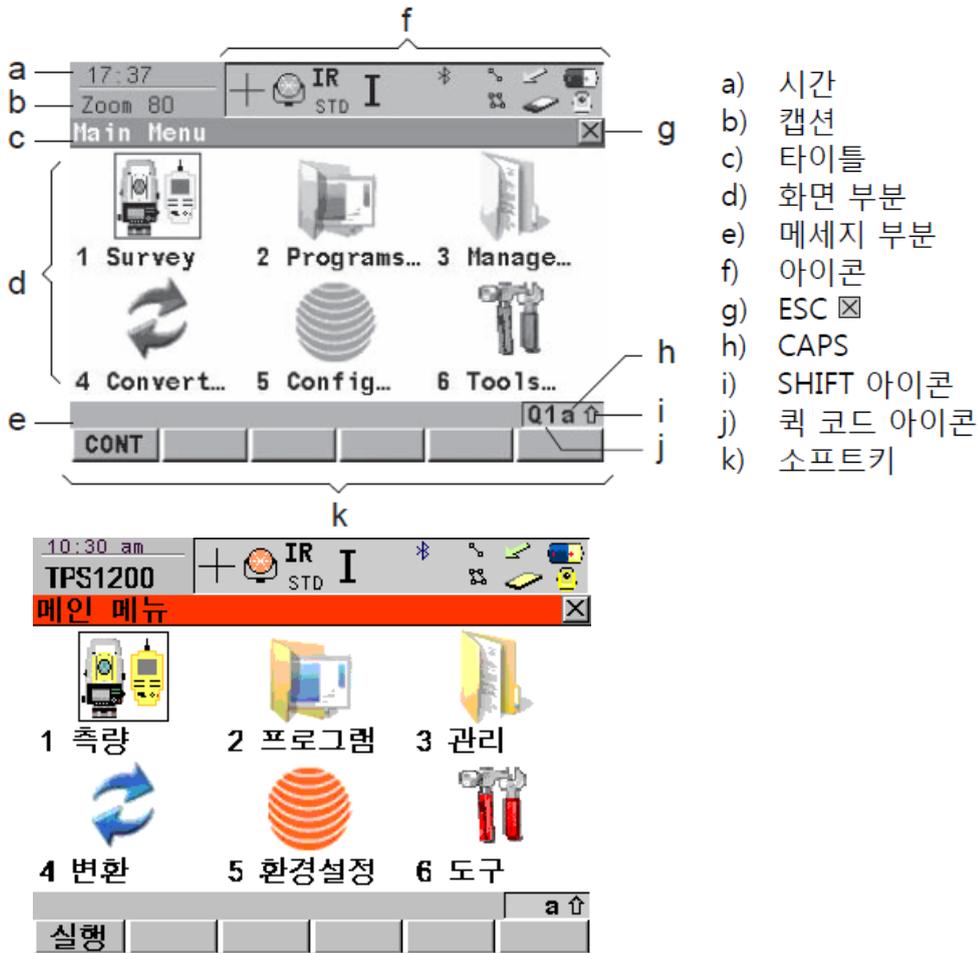
키보드 구성

키	설명
F7-F12 단축키 	<ul style="list-style-type: none"> 명령 실행 또는 선택 화면으로 이동할 수 있는 사용자 정의키 사용자 설정 SmartKey 인 F13 단축키는 오른손 커버의 수평 및 수직 조절 나사 사이에 있습니다.
수문자키	<ul style="list-style-type: none"> 숫자 또는 문자 입력
CE	<ul style="list-style-type: none"> 사용자 입력한 시작 부분의 모든 엔트리를 지움. 사용자 입력한 마지막 문자를 지움.
ESC	<ul style="list-style-type: none"> 변경 저장없이 현재 메뉴 종료 또는 대화창 종료
USER	<ul style="list-style-type: none"> 사용자 설정한 메뉴를 불러 옵니다.
PROG (ON)	<ul style="list-style-type: none"> 장비 꺼져있음 : 장비가 켜집니다. 장비 켜져있음 : 프로그램을 선택할 수 있는 화면이 나옵니다.
ENTER	<ul style="list-style-type: none"> 선을 선택하고 다음 단계의 메뉴 / 대화창으로 이동합니다. 필드를 편집할 수 있는 편집 모드가 시작됩니다. 목록 박스를 엽니다.
SHIFT	<ul style="list-style-type: none"> 첫번째 수준의 기능키와 두번째 수준의 기능키 사이를 변경합니다.
화살표키	<ul style="list-style-type: none"> 화면의 방향으로 이동.
기능키 F1-F6	<ul style="list-style-type: none"> 화면이 활성화시 중간에 나타나는 6 개 소프트키.

혼합 사용 키

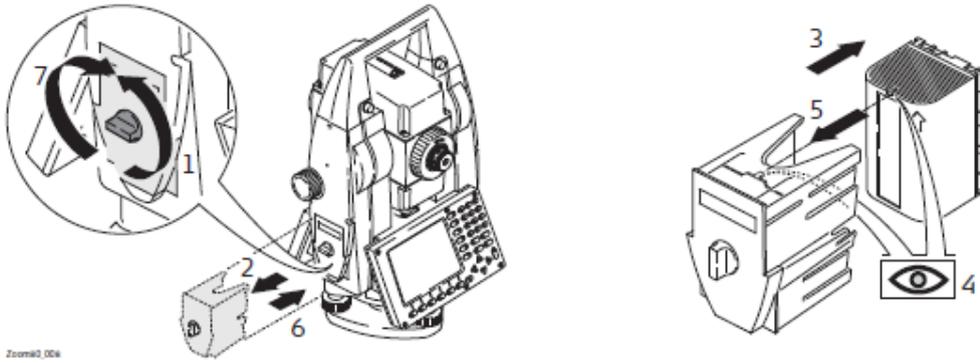
키	설명
PROG + USER	장비 꺼짐
SHIFT F12	[상태] 레벨 & 레이저 구심기를 부릅니다.
SHIFT F11	[설정] 조명, 화면, 텍스트, 조명 페이지를 부릅니다.
SHIFT USER	[빠른 설정] 설정 변경 : 을 부릅니다.
SHIFT ▲	상위 페이지로 이동.
SHIFT ▼	하위 페이지로 이동.

화면 표시



요소	설명
시간	현재 시간이 표시됩니다.
캡션	메인 메뉴 위치가 표시됩니다 - PROG 키 또는 USER 키 하단에 위치.
타이틀	화면명이 표시됩니다.
화면 부분	화면의 작업 부분.
메세지 부분	10 초동안 메세지가 표시됩니다.
아이콘	장비의 현재 정보가 표시됩니다. "2.4 아이콘" 을 참조하십시오. 터치 스크린으로 사용 가능
ESC <input type="checkbox"/>	터치 스크린으로 사용 가능 ESC 키와 동일합니다. 최근 작업이 취소됩니다.
CAPS	대문자를 사용할수 있는 Caps 모드. 특정 화면에서 대문자 (F5) 또는 소문자 (F5) 를 눌러 caps 모드를 활성 / 비활성화 할수있습니다.
SHIFT 아이콘	SHIFT 의 상태를 보여줌; 첫번째 / 두번째 수준의 소프트키를 선택 할수 있습니다. 터치 스크린으로 SHIFT 키와 같은 기능으로 사용됩니다.
퀵 코드 아이콘	설정된 퀵코드를 보여줍니다. 터치 스크린을 사용하여 퀵코드 커짐 / 꺼짐을 선택할수 있습니다.
소프트키	F1 - F6 키를 사용하여 명령을 실행합니다. 화면에 독립적으로 소프트키에 명령을 할당할수 있습니다. 터치 스크린으로 직접적으로 사용 가능합니다.
스크롤바	화면의 상하단으로 이동합니다.

장비 배터리 탈부착



단계	설명
1.	장비 조정 나사가 있는면을 향합니다. 배터리 소켓이 하단에 위치합니다. 오픈 나사를 수직으로 놓고 배터리 소켓을 엽니다.
2.	배터리 하우징을 분리합니다.
3.	배터리 소켓에서 배터리를 분리합니다.
4.	배터리 소켓 안에 배터리 그림이 표시되어 있습니다. 이 그림은 배터리가 올바른 방향으로 놓여질수 있도록 도와줍니다.
5.	배터리를 배터리 하우징에 넣고 올바른 방향인지 확인하십시오. 배터리를 올바른 위치에 넣습니다.
6.	배터리를 배터리 소켓에 넣으십시오. 배터리 하우징이 배터리 소켓에 완벽하게 맞도록 밀어 넣으십시오.
7.	배터리 소켓을 고정하기 위해 나사를 돌리십시오. 나사가 원래 수평 위치로 돌아갔는지 확인하십시오.

주요 사용 / 충전

- 배송시 배터리는 최저상태로 충전되어 있어 처음 사용시 반드시 충전을 하십시오.
- 새로운 배터리 또는 장기간 보관(3달 이상)된 배터리는 완전 방전 / 충전후 사용하는 것이 효율적입니다.
- Li-Ion 배터리는 완전 방전후 충전하시는것이 효과적입니다. 배터리 용량 저하를 최소화하고 효과적으로 사용하시려면 Leica Geosystems 배터리 설명서에 나온 방법으로 충전하십시오.
- 충전 허용온도는 0°C ~ +40°C/+32°F ~ +104°F 입니다. 최적화 충전을 위해 +10°C ~ +20°C/+50°F ~ +68°F 를 유지하십시오.
- 충전시 배터리가 따뜻해지는것은 일반적인 현상입니다. Leica Geosystems 의 충전기를 사용하고, 배터리온도가 너무 높으면 충전을 멈추십시오.

작동 / 방전

- 배터리는 -20°C ~ +55°C/-4°F ~ +131°F 에서 작동합니다.
- 낮은 온도에서 작동은 배터리 용량을 감소시키고 높은 온도에서 작동은 배터리의 수명을 단축시킵니다.

작동 원리

키보드 및 터치스크린

사용자 인터페이스는 키보드 또는 터치스크린에 의하여 작동합니다. 키보드와 터치 스크린의 작업 흐름은 같지만 정보의 입력 / 선택 방법이 다릅니다.

장비 켜기

 **PROG** 를 2 초간 누릅니다.

장비 종료 단계

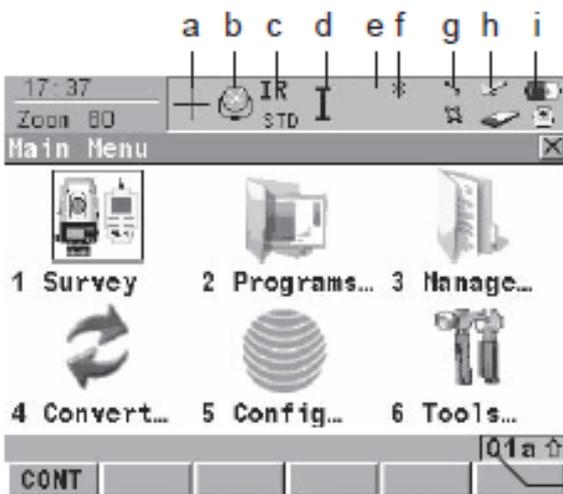
단계	설명
	TS30/TM30 메인 메뉴 에서만 장비를 종료할수 있습니다.
1.	USER & PROG 버튼을 동시에 누릅니다.   또는 ESC 를 2 초간 누릅니다.
2.	예 (F6) 를 눌러 계속하거나 아니오 (F4) 를 눌러 취소합니다.

키보드 잠금 / 해제

옵션	설명
잠금	키보드를 잠그려면 SHIFT 를 3 초간 누릅니다. 키보드 잠김 메시지가 메시지 라인에 잠시 표시됩니다.
해제	키보드를 해제하려면 SHIFT 를 3 초간 누릅니다. 키보드 잠김 메시지가 메시지 라인에 잠시 표시됩니다.

화면 아이콘 위치

화면 아이콘은 장비의 현재 상태를 표시 합니다.



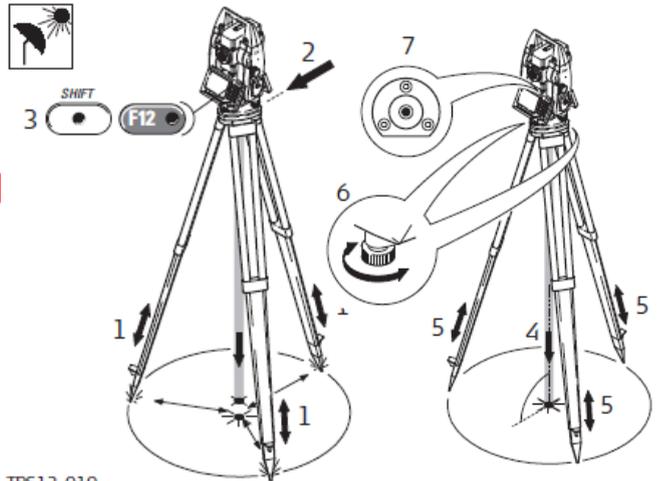
- a) Aim360/Track360/Scout360
- b) 타겟
- c) EDM
- d) 컴펜세이터 / 측정면 I&II
- e) RCS
- f) 블루투스
- g) 선 / 영역
- h) CF 카드 / 내장 메모리
- i) 배터리
- j) **SHIFT**
- k) 퀵코드

장비 설치

레이저 구심 장치를 이용한 장비 설치

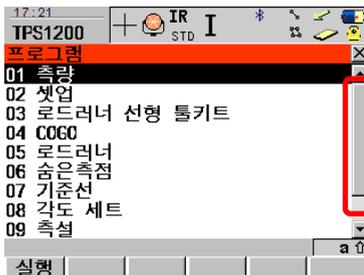
중요 특징 :

- 장비에 직사광선을 피하십시오 .
- 이장에 설명된 레이저 구심기는 장비 연직축으로 장착되었습니다 . 붉은점이 지상으로 발사되어 장비 중심을 맞추기가 쉽습니다 .
- 레이저 구심기는 광학 구심기가 설치된 트리브랙과 동시에 사용할수 없습니다 .
- 레이저 구심기를 사용하는 추가 정보는 " ZOOM80 기술 참조 매뉴얼 " 을 참조하십시오 .

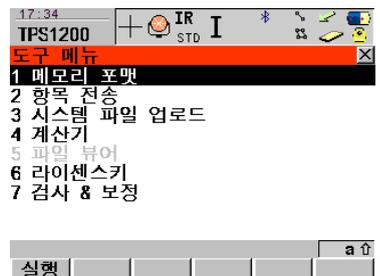
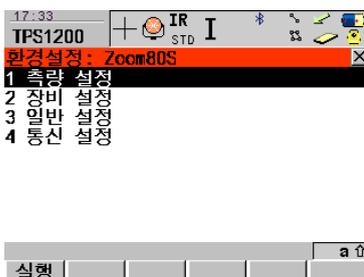
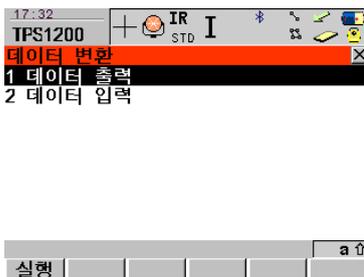
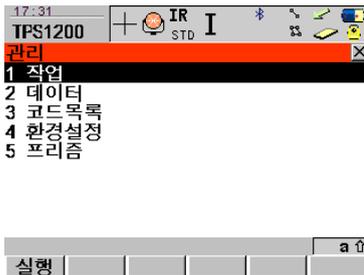


단계	설명
	장비를 직사광선에서 피하십시오 .
1.	편리한 작업 환경을 위해 삼각대 다리를 벌리십시오 . 마커점에 삼각대를 세우십시오 .
2.	삼각대상에 트리브랙과 장비를 조이십시오 .
3.	PROG 버튼을 2 초간 눌러 장비를 켜십시오 . [상태] 레벨 & 레이저 구심기를 사용하기 위해 SHIFT (F12) 를 눌러 레이저 구심기를 활성화 하십시오 .
4.	삼각대 다리를 움직 (1) 이후 , 트리브랙 미동나사 사용 (6) 하여 , 마커점에 구심 (4) 을 맞춥니다 .
5.	기포 수평 (7) 을 맞추기 위해 삼각대 다리를 조정하십시오 .
6.	전자 기포를 보면서 트리브랙 나사를 돌려 장비의 수평을 맞추십시오 .
7.	삼각대판 (2) 의 트리브랙을 이동하여 장비 중심을 지상점 (4) 에 정밀하게 맞추십시오 .
8.	장비가 수평을 이룰때까지 6. 단계 & 7. 단계를 반복하십시오 .

화면 표시 설명

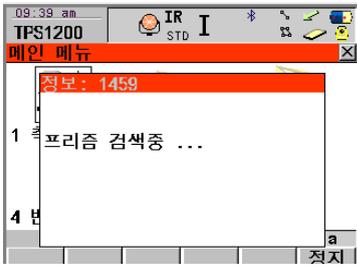


옵션 사항이 모두 포함된 프로그램입니다.



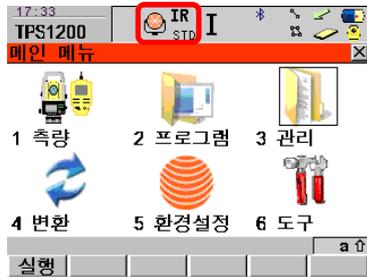
단축 키 일반모드 및 프로그램 사용 중에도 단축 키 사용이 가능합니다.

F12



Scout360 기능으로 프리즘을 검색 합니다

F11



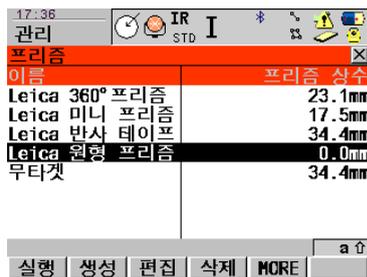
 프리즘측정 모드 변환
 무타켓측정 모드 변환

F10



 Aim360 (자동 타겟 인식)

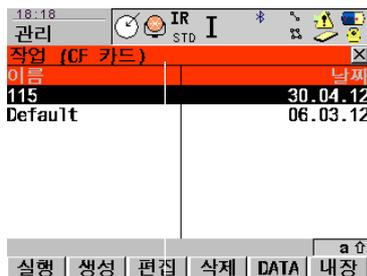
F9



사용자 모드로 프리즘 종류 선택 시 사용 합니다. (프리즘 선택 후 **실행**을 합니다)

 사용 중이던 메뉴로 전환 합니다

F8



데이터 입력 및 관리 모드입니다. (데이터 선택 후 **실행**을 합니다)

 사용 중이던 메뉴로 전환 합니다.

F7



코드 입력 및 관리 모드입니다. (코드 선택 후 **실행**을 합니다)

 사용 중이던 메뉴로 전환 합니다.

작업 만들기 [폴더]

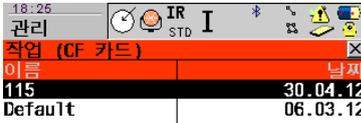
3 관리



1.작업을 선택 합니다

실행

실행을 합니다



생성

새로운 작업을 만들기 위해 생성을 선택 합니다



이름: 20110115 작업명 입력
설명:
작업자:

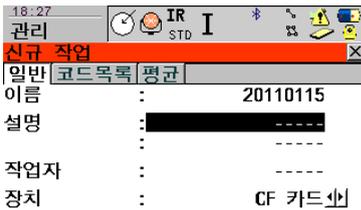


이름 외 나머지는 필요에 따라 입력합니다.



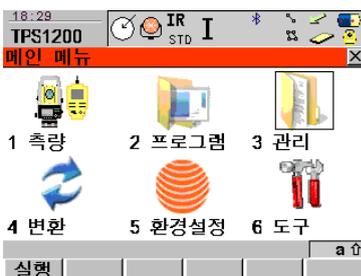
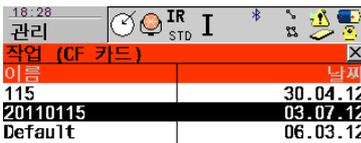
저장

저장 합니다.



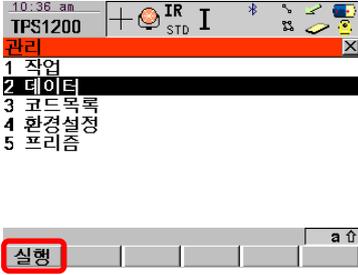
실행

저장이름 만들어진 것을 확인 하시고 실행을 합니다.



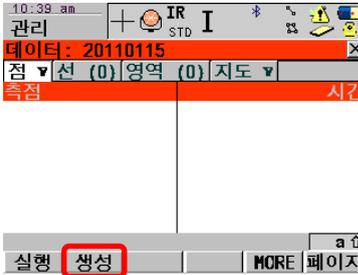
메인 메뉴 화면으로 전환 합니다.

좌표 데이터 입력



2. 데이터를 선택 합니다

실행 실행을 합니다



측점을 입력하기 위해

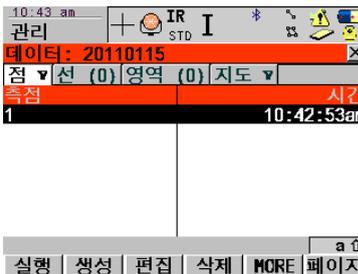
생성 생성을 합니다



측점번호: 1
N:100.000
E:100.000
H:0
입력 합니다.



좌표 입력 후
저장 저장 합니다.



측점에 1입력된 것을 확인 합니다
생성 추가 측점을 입력 하기 위해 생성 합니다.



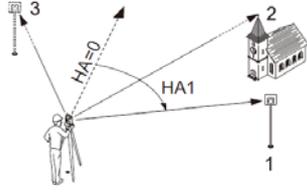
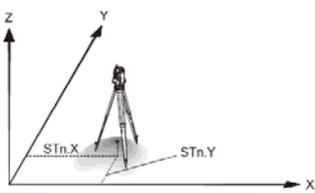
측점번호: 2
N:200.000
E:200.000
H:0
입력 합니다.



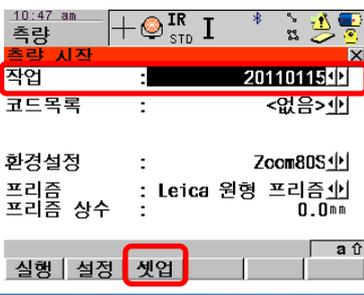
위와 같은 방법으로 추가 측점을 생성하여 좌표를 입력 후 **저장** 합니다.

1. 측량 - 기계점 및 방위각 설정

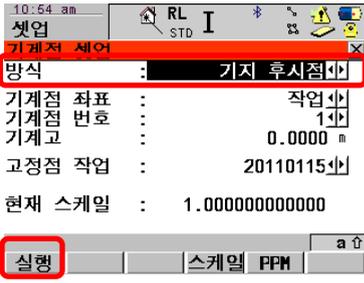
설정된 기계점 좌표를 참조하여 모든 측점 & 좌표가 계산됩니다. 방위각 설정은 2가지로, 직접 각도 설정과 좌표에 의한 방위각 설정된 기계점 좌표는 항상 다음 데이터를 포함 합니다. 계산 설정으로 나타냅니다.



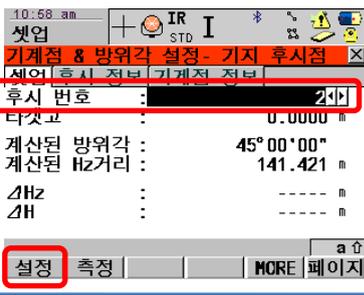
측량을 선택합니다
1 측량



셋업 관리에서 작업(20110115)을 이용 합니다. 셋업 합니다. 현 위치에서 새 작업을 만들어 시작할 수 있습니다

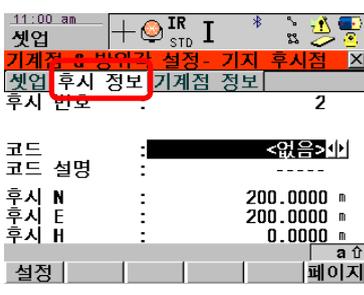


실행 방식을 기지 후시점으로 선택합니다. (화살표를 이용함) 기계점 좌표: 작업 선택 기계점 번호: 1 선택



설정 저장된 측점 2를 이용 합니다. 현 위치에서 후시점을 변경하거나 신규 입력이 가능합니다. 시작할 수 있습니다. 후시점에 대한 값을 측정 측정을 눌러 확인도 가능합니다. 후시를 시준후 설정을 선택 (방위각 셋팅)

후시점: 2 에 대한 좌표값을 확인 합니다

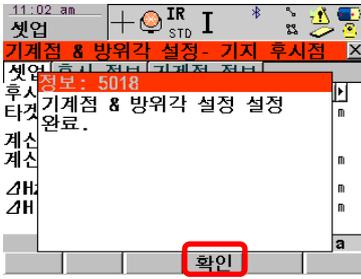


참조

기계점: 1 에 대한 좌표값을 확인 합니다



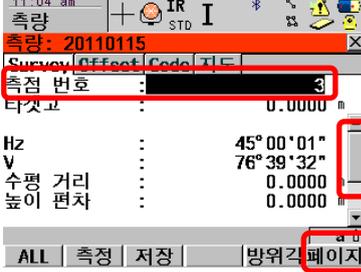
참조



기계점 1 과 후시점 2를 이용한 방위가 계산과 셋팅이 완료 되었음을 알려줍니다.

확인 확인을 눌러 측량으로 시작합니다.

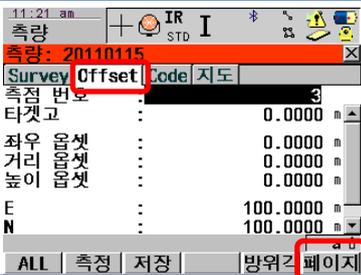
측량시작(현황측량): 전자야장,현황측량,미지의 측점을 측정 및 저장 합니다



측량의 화면은 4가지로 구성 됩니다.(페이지를 눌러 변환)

Survey

Survey 화면 측량의 기본화면으로 측점번호,타겟고,수평각,수직각,수평거리,높이편차,N,E,H 표시됩니다.



Offset

Offset 화면은 측점 위치의 오프셋값의 대한 결과치를 알려줍니다.



Code

Code 화면은 측점의 코드를 주고, 코드리스트를 관리합니다. 코드(측점의 설명)



지도

지도 화면은 기계 위치와 측정된 측점의 위치를 그림으로 표시합니다(축소, 확대,측정,저장)

ALL 측정과 동시에 바로 저장 합니다.

측정 측정 후 화면에 측정 결과가 표시 됩니다. (저장은 되지 않음)

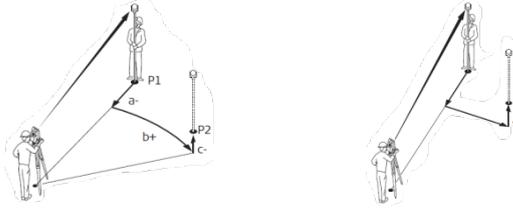
저장 현 위치를 저장 할 경우에 사용됩니다.

방위각 현재 나타낸 방위각을 변경 시 사용됩니다

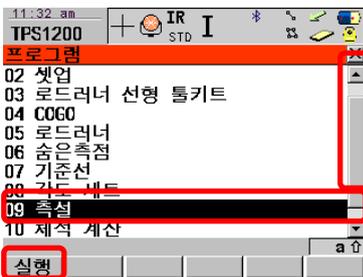
페이지 화면 변경 시 사용 합니다.

1. 측설

측설은 사전에 정해진 측점을 찾아가는 어플리케이션입니다. 사전에 정해진 측점이 측설점입니다. 측설 될 점은 장비의 작업 폴더에 저장점을 선택 또는 직접 입력하시면 됩니다. 이 어플리케이션은 현재점과 측설점 사이의 편차를 계속해서 보여줍니다.

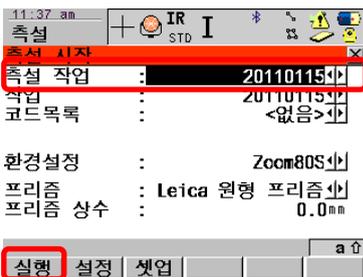


2. 프로그램을 선택합니다.



측설을 선택 합니다.

(단축키 사용시 메인 메뉴에서 2 + 09 를 선택 시 바로 측설이 실행 됩니다.)

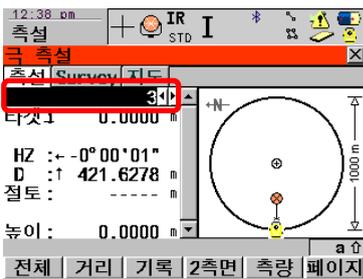


측설 시 작업을 만들어 이 안에 도로의 센터 좌표나, 측설 좌표 모두를 만들어 정해 주는 것이 편리 합니다.

20110115작업을 측설로 합니다.

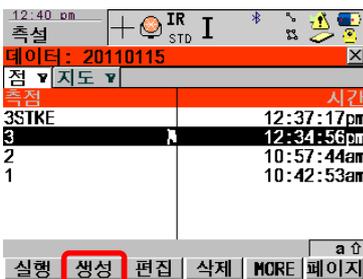
셋업

셋업은 기계설치 방위각 설정과 동일 하므로 생략합니다.



저장된 값이 있을 경우 활살표를 이용하여 측설점을 선택 합니다.

저장 값이 없을 경우 커서 위치를 클릭 합니다.



생성

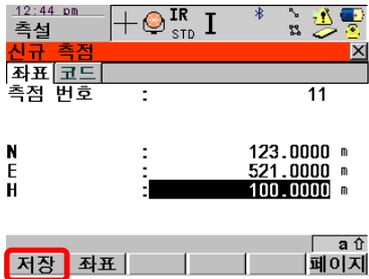
측설점을 생성합니다.



측설점을 좌표를 입력 합니다.

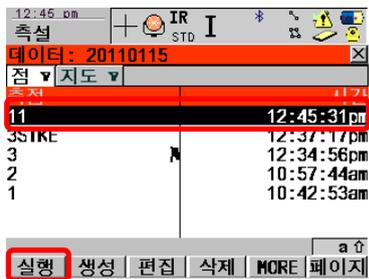
측점번호: 11
N: 123.000
E: 521.000
H: 100.000

입력 합니다.



저장

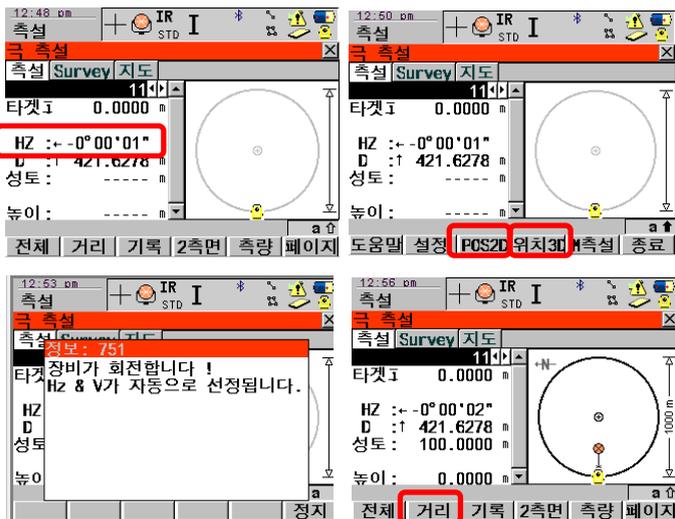
좌표를 입력 후 **저장**을 합니다.



측점11 입력 되었음을 확인 합니다.

실행

실행을 합니다.



극 측설 화면은 2개(측설,지도)로 나누어 진다.
자동으로 기계가 회전한다.
Hz값이 **0° 0'00"** 되도록 합니다.

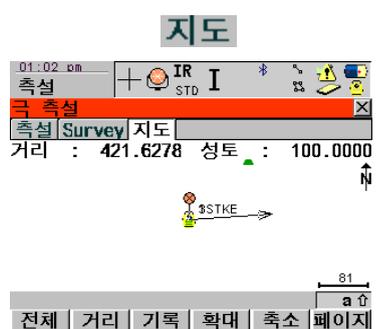
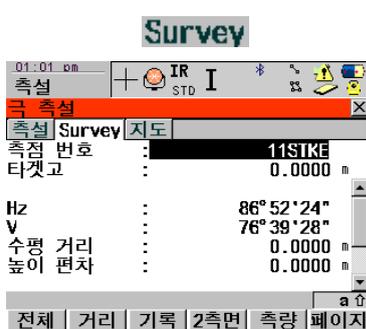
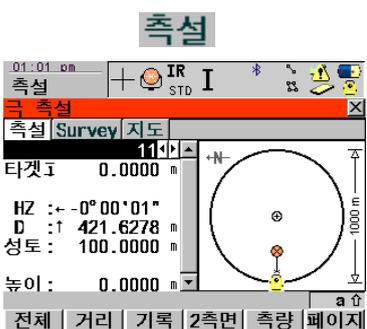


SHIFT 누르면 좌측 화면이 나타납니다. **POS2D 위치3D**

거리

D:421.6278 위아래 화살표를 보고 거리를 측정해 나간다. ↑421.6278 프리즘 뒤로 이동 ↓ 기계쪽으로 프리즘을 이동 하면서 0.0000m 되도록 맞춘다.

측설.Survey. 지도를 선택하면 측설 위치 그래픽으로 표시 됩니다. 상황에 따라 거리측정,기록,축소,확대가 가능합니다.

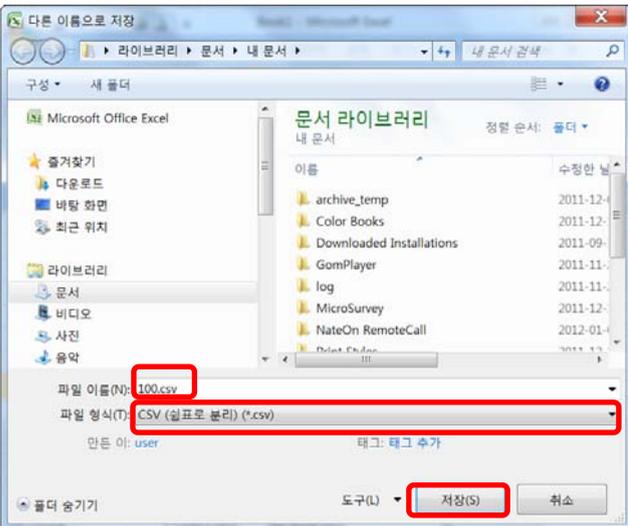


좌표 데이터 입력(Excel,ASCII 데이터 작성)

	A	B	C	D	E	F
1	cp1	123450.001	987654.001	0		
2	cp2	123451.001	987654.001	0		
3	cp3	123452.001	987654.001	0		
4	cp4	123453.001	987654.001	0		
5	cp5	123454.001	987654.001	0		
6	cp6	123455.001	987654.001	0		
7	cp7	123456.001	987654.001	0		
8	cp8	123457.001	987654.001	0		
9	cp9	123458.001	987654.001	0		
10	cp10	123459.001	987654.001	0		
11	cp11	123460.001	987654.001	0		
12	cp12	123461.001	987654.001	0		
13	cp13	123462.001	987654.001	0		
14	cp14	123463.001	987654.001	0		
15	cp15	123464.001	987654.001	0		
16	cp16	123465.001	987654.001	0		
17	cp17	123466.001	987654.001	0		
18	cp18	123467.001	987654.001	0		
19	cp19	123468.001	987654.001	0		
20	cp20	123469.001	987654.001	0		

A열: 측정번호
 B열: X 좌표
 C열: Y 좌표
 D열: 지반고

좌표를 작성 후 다른 이름으로 저장
 합니다.

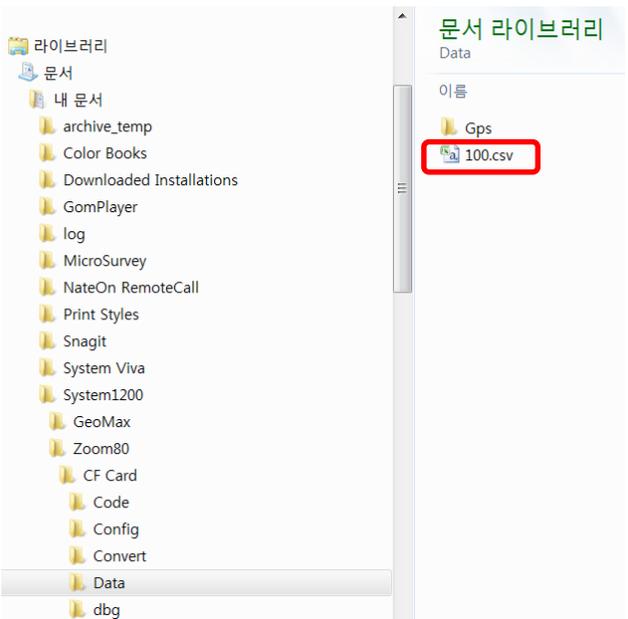


좌표를 작성 후 다른 이름으로 저장 합니다.

예) 파일이름: 100
 파일형식: CSV(쉼표로분리)(*.*CSV)

저장위치)

메모리 CF카드일 경우: DATA 폴더에
 저장합니다



저장위치)

Simulator경우:

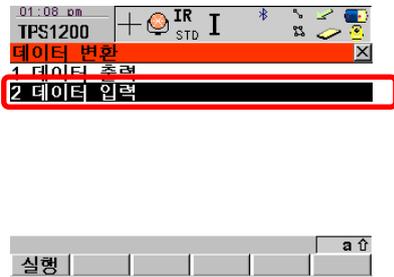
내컴퓨터 - 내문서 - System1200 -
 ZOOM80 - CF Card - Data

폴더에 저장 합니다.

1.좌표 데이터 입력 - 작업으로 불러오기



4. 변환을 선택합니다.
4 변환



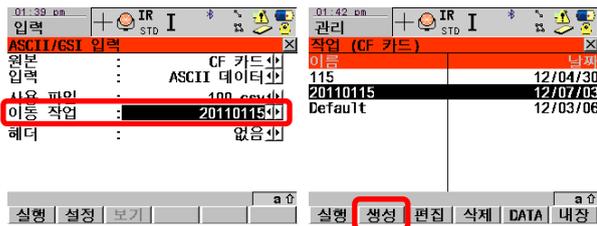
2. 데이터 입력을 선택합니다.



1. ASCII / GSI입력을 선택합니다.



저장위치를 확인합니다
메모리 CF카드일 경우:
DATA 폴더
사용파일: **100.CSV** **↵** 화살표를 이용선택
(만들어진 작업을 사용 가능 합니다.)



이동작업: **20110115**를 선택
새로 설정 합니다.
(만들어진 작업을 사용 가능 합니다.)
생성을 눌러 새로운 작업을 작성합니다.

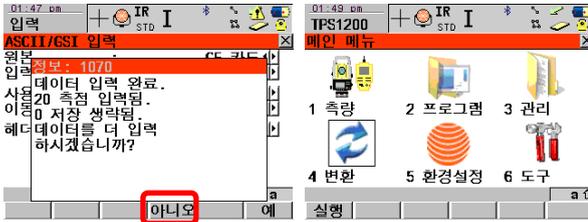


작업 이름을 **100** 으로 작성한 이후
저장합니다.

2.좌표 데이터 입력 - 작업으로 불러오기



메모리 CF카드 - DATA 폴더에
저장에 저장된 좌표 데이터(100.CSV)를
이동작업명: 100으로 실행합니다



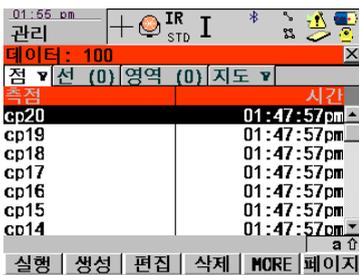
더 이상 입력(이동)할 데이터가
없으므로 **아니오**를 선택합니다



3. 관리를 선택합니다

3 관리

관리 - 2.데이터를 선택(실행) 합니다.



100작업에 데이터를 확인 할 수 있습니다.

데이터 출력 - ASCII 데이터 출력



4. 변환 을 선택합니다

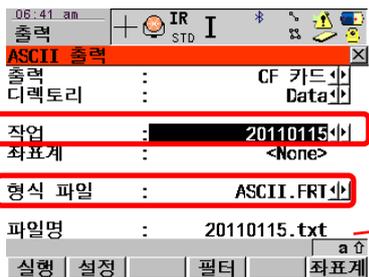
4 변환



1. 데이터 출력 을 선택합니다



1. ASCII 출력 을 선택합니다



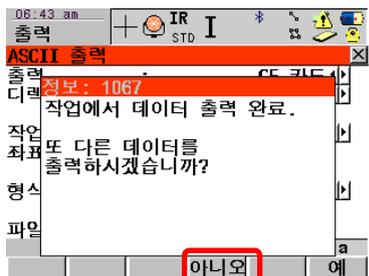
출력할 작업을 화살표로 선택 합니다.



형식파일은 ASCII.FRT 화살표로 선택 합니다 .

출력 화일명: 20120115.txt

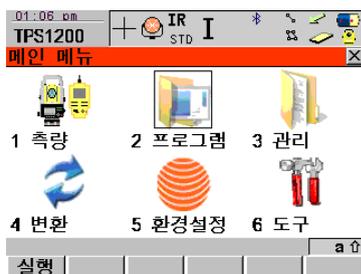
실행합니다.



위와 같은 방법으로 작업을 출력하면 됩니다.

(20120115.txt로 출력 됩니다.)

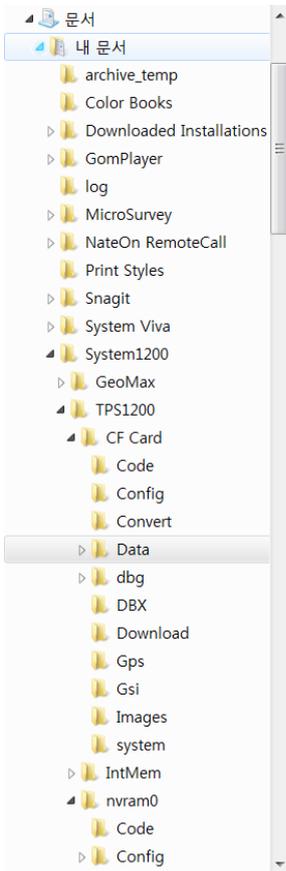
더 이상 출력 할게 없으면 아니오를 선택합니다.



메인 화면으로 복귀합니다.

출력에 이상 있을 경우 메시지가 나타 납니다

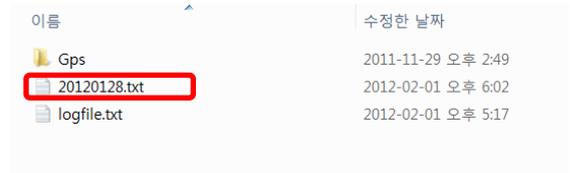
컴퓨터로- ASCII 데이터 확인



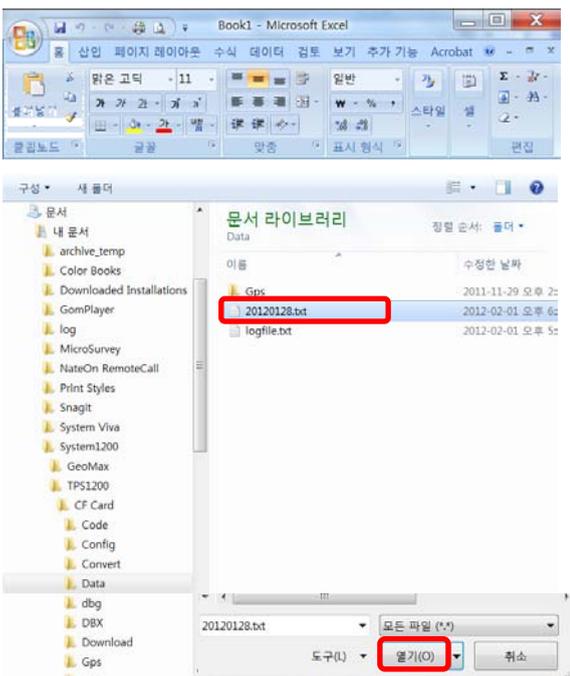
출력 된 데이터 위치)

Simulator경우:

내컴퓨터 - 내문서 -
System1200 - TPS1200 -
CF Card-Data 폴더에 저장



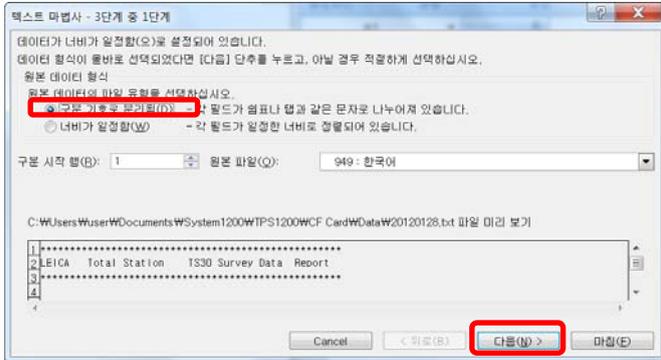
EXCEL 실행하여 데이터를 확인
합니다.



EXCEL 실행 합니다

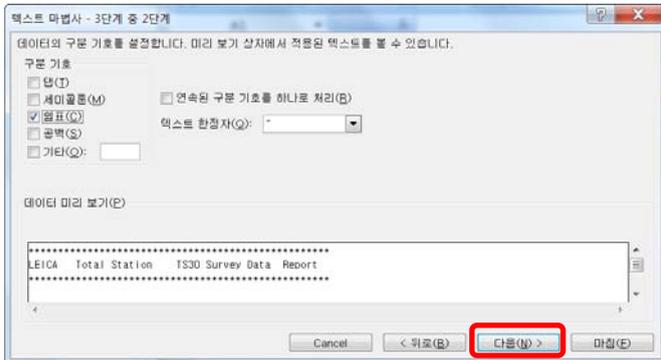
열기 - 내컴퓨터 - 내문서 -
System1200 - TPS1200 -
CF Card-Data 폴더 - 20120128.txt
선택 합니다.

EXCEL- ASCII 데이터 출력



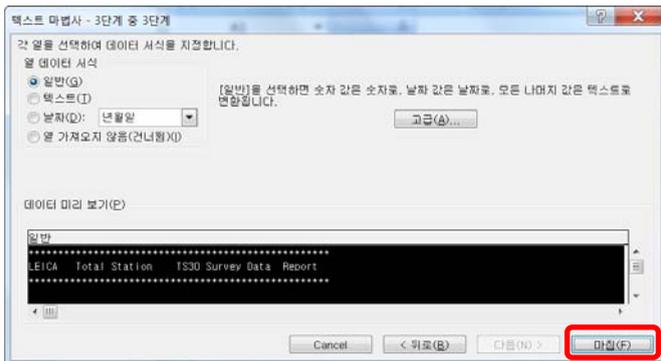
구분 기호로 분리됨(D)

구분 기호로 분리됨 체크 후 다음을 선택 합니다.



침표(C)

침표로 체크 후 다음을 선택 합니다.



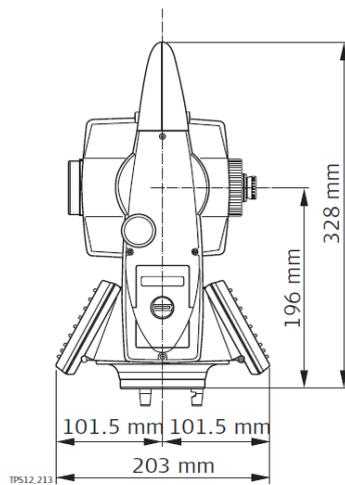
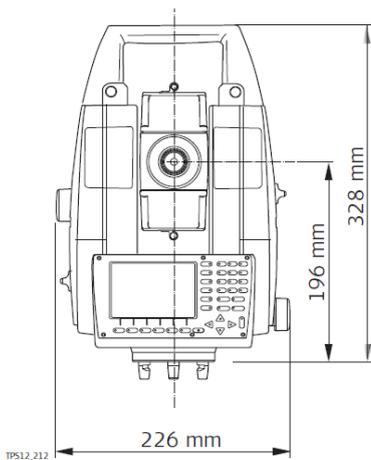
마침 을 선택 합니다.

	A	B	C	D	E	F	G
1	*****						
2	LEICA	Total Station	TS30	Survey Data	Report		
3	*****						
4							
5							
6	2012	1	29	1	26	25	
7							
8	TS30 P R1	r	20120128				
9							
10							
11							
12	A2	1	1	0.31	-----		
13	A1	1	1	-0.856	-----		
14	A11	383961.5	206170.3	-0.858	-----		
15	B1	383715.9	206181	1.683	-----		
16	B2	383662	206185.3	1.908	-----		
17	B3	383608.1	206189.6	2.175	-----		
18	B4	383554.3	206193.8	2.145	-----		
19	B5	383500.3	206198	2.524	-----		
20	B6	383501.2	206208.9	2.573	-----		
21	B7	383608.9	206200.5	2.164	-----		
22	B8	383723.5	206191.3	1.811	-----		
23	B9	383716.7	206191.9	1.591	-----		

측정 데이터가 나타납니다.

Zoom80 Series Models – “Robotic”

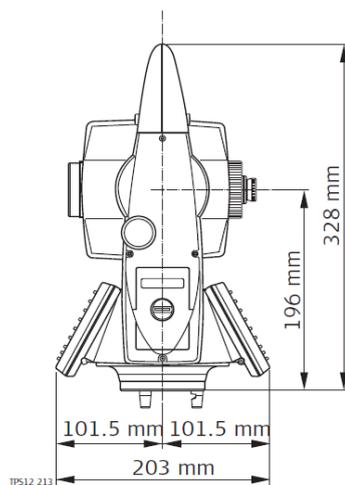
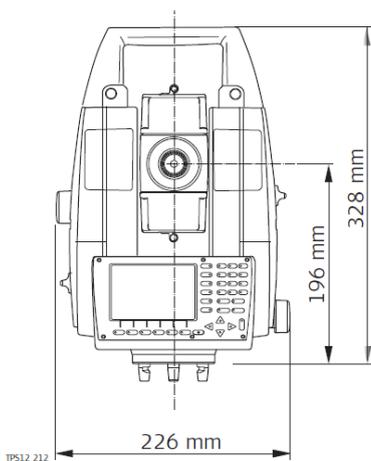
Zoom80R 5" & 2" with
AIM360, TRACK360, SCOUT360



Instrument: 4.8 - 5.5 kg
Tribrach: 0.76 kg
Internal battery ZBA400: 0.2 kg

Zoom80 Series Models – “Servo”

Zoom80S 5” & 2” with
AIM360, TRACK360



Instrument: 4.8 - 5.5 kg
Tribrach: 0.76 kg
Internal battery ZBA400: 0.2 kg

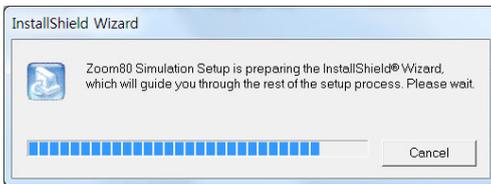
Simulation 설치

이름	수정한 날짜
data1.cab	2011-11-29 오전 6...
data1.hdr	2011-11-29 오전 6...
data2.cab	2011-11-29 오전 6...
ikernel.ex_	2006-08-02 오전 2...
layout.bin	2011-11-29 오전 6...
Setup.exe	2000-05-14 오후 6...
Setup.ini	2011-11-29 오전 6...
setup.inx	2011-11-29 오전 2...

 Zoom80_Simulation

ZOOM80_Simulation 폴더를 선택합니다.

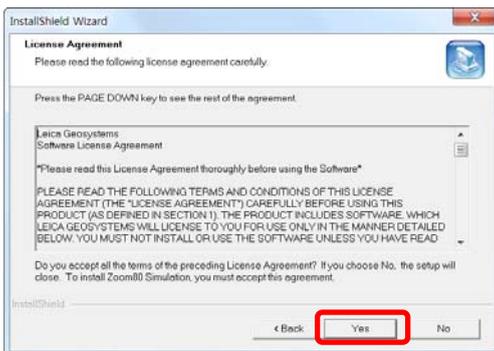
 Setup Setup 선택 합니다.



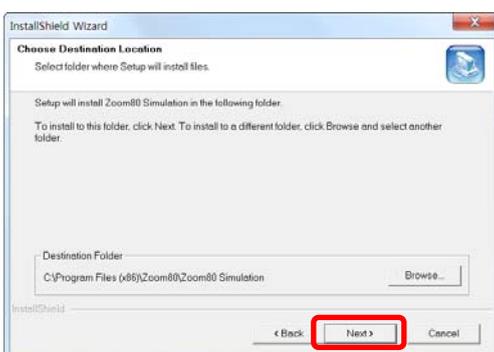
프로그램 설치 준비를 하고 있습니다
설치 안 할 경우 . [Cancel]선택하세요



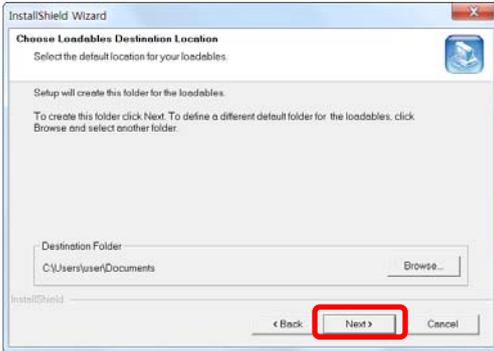
설치 마법사가 나타납니다
[NEXT >] 를 선택합니다..



설치 마법사가 나타납니다
[Yes] 를 선택합니다..

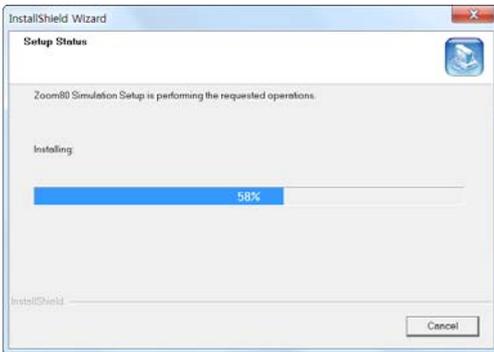


프로그램 설치 위치를 알려줍니다.
[NEXT >] 를 선택합니다..

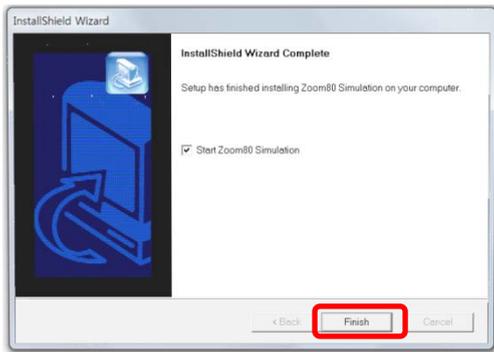


프로그램 설치 위치를 알려줍니다.

[NEXT >] 를 선택합니다..



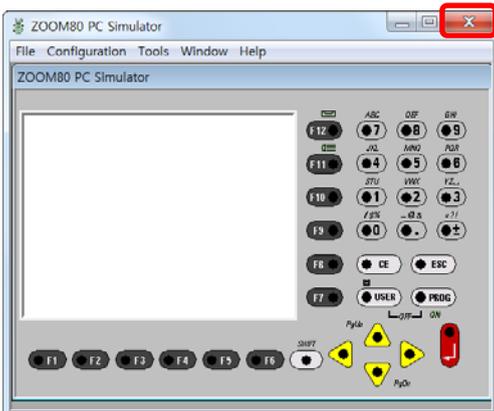
설치 진행 중 입니다..



설치가 완료 되었음을 알려줍니다

[Finish] 를 선택합니다.

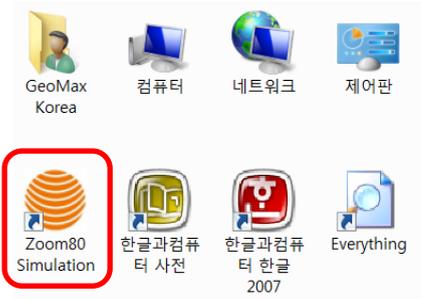
바탕화면에 아이콘이 생성됩니다.



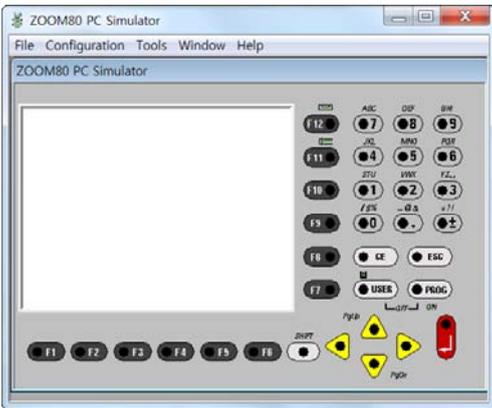
ZOOM80 PC Simulator

실행 됩니다.

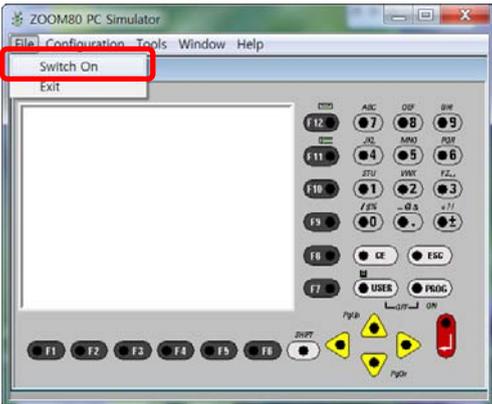
화면 닫습니다 [X]



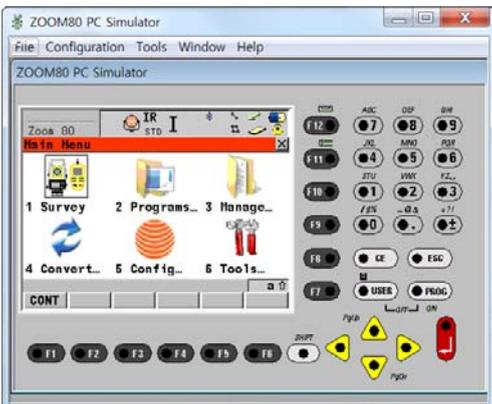
ZOOM80_Simulation 아이콘을
선택 합니다.



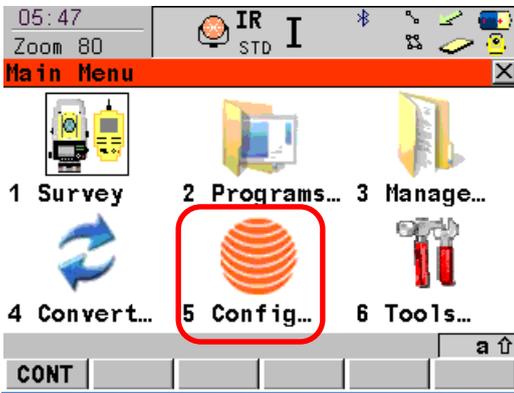
ZOOM80_Simulator
실행 됩니다.



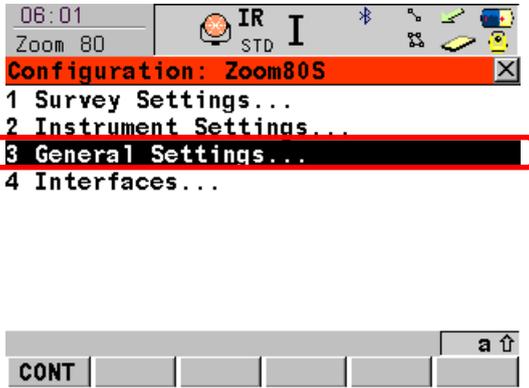
[File] [Switch On]
전원 켜기 합니다.



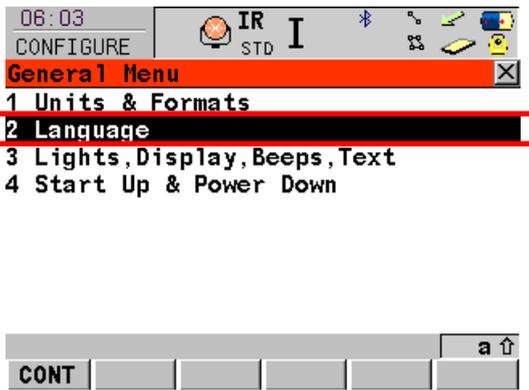
ZOOM80_Simulator
실행 됩니다.
(언어 선택은 아래와 같이 합니다.)



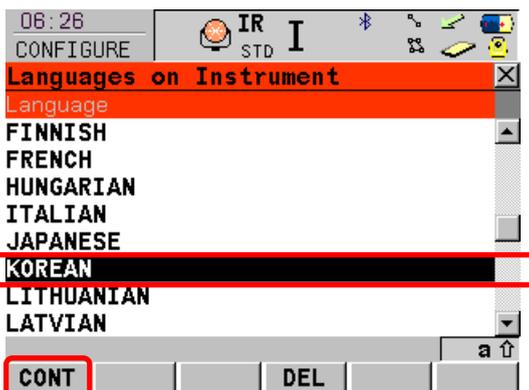
[5.Config..] 선택 합니다.



[3.General Setting...] 선택 합니다.



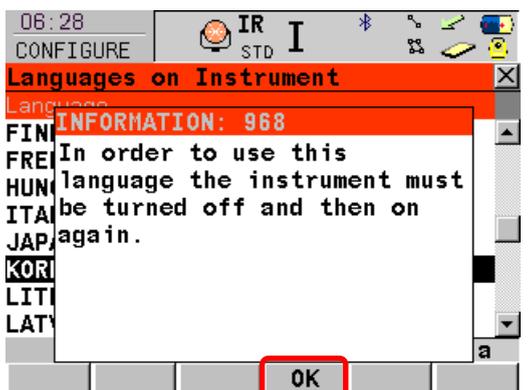
[2. Language] 선택 합니다.



[KOREAN] 선택 합니다.

Langage 언어 선택 시 ENGLISH 만 나오면 컴퓨터윈도우를 새로 설치 하셔야만 합니다.

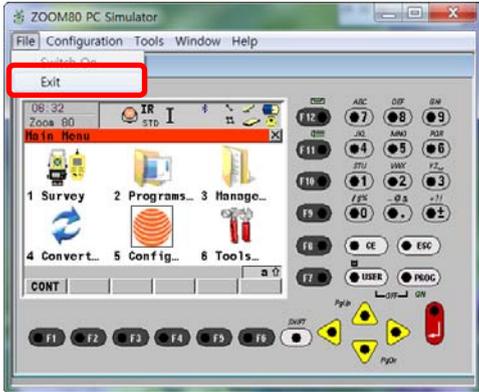
[컴퓨터 오류]



F4 [OK] 선택 합니다.

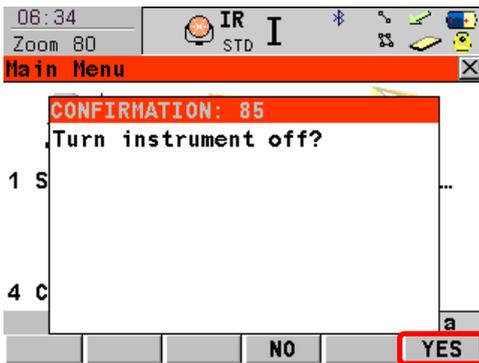


초기화면 표시 됩니다.



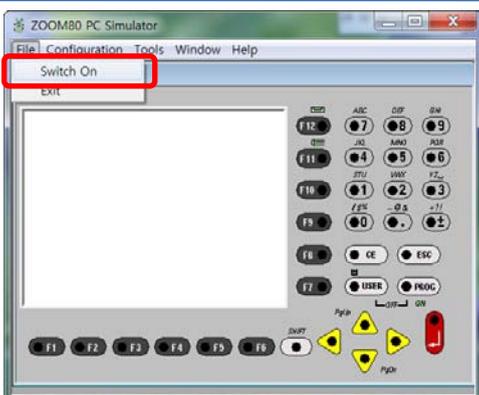
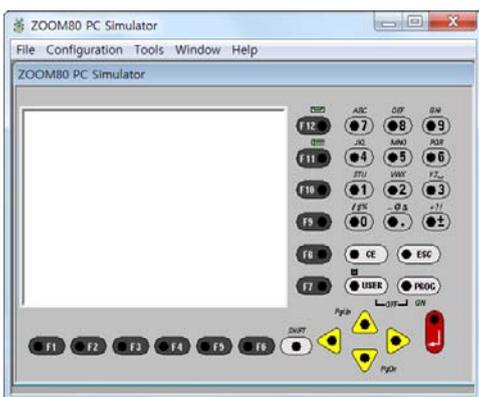
[File] [Exit]

전원을 종료 합니다.



[F6] [Yes]

전원을 종료를 수락 합니다.



[File] [Switch On]

전원 켜기 합니다.



한글로 초기화면 표시 됩니다.





한양측량시스템
HANYANG SURVEY SYSTEM

서울.경기 사무소

경기도 고양시 덕양구 행신동 706-2 대흥빌딩402호

[TEL:\(02\)420-0822](tel:(02)420-0822) / FAX:(02)420-0833

충부사무소

충청북도 청주시 흥덕구 신봉동 97-1

[TEL:\(043\)277-8115~6](tel:(043)277-8115~6) / FAX:(043)277-8117