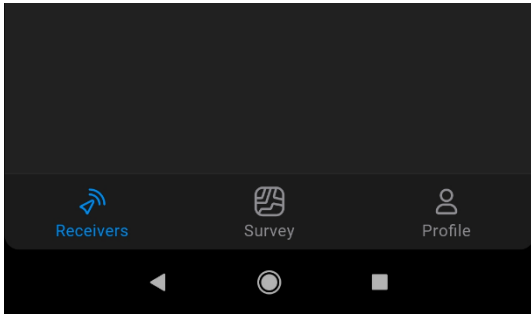


# Kiintopisteiden käyttö Reach RS2 GPS-vastaanottimella (Android)

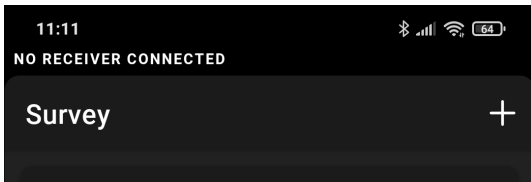
Lataa uusin Reachview 3 -applikaatio puhelimeen tai tabletille Google Play -kaupasta. Lataa myös kiintopistekartat (MP\_Suomi\_TM35.csv + KP\_Suomi\_TM35.csv).

Avaa ReachView 3 ja alalaidan Survey-välilehti:



## 1) Tukiaseman (Base) monikulmiopistekartta:

a) Lisää uusi projekti Survey-rivin + -napista:



- b) Anna projektille nimi (Name), ja halutessasi tekijä (Author) ja projektin kuvaus (Description). Valitse koordinaattijärjestelmäksi ETRS89/TM35FIN(N,E) + N2000 height:

11:04 NO RECEIVER CONNECTED

✕ New Project SAVE

Name  
Monikulmiopisteet ✕  
Letters, numbers, spaces, dashes, and underscores. Max 50 characters.

Author  
Mittayritys Oy, Matti Mittaaja

Description  
Base, monikulmiopistekartta

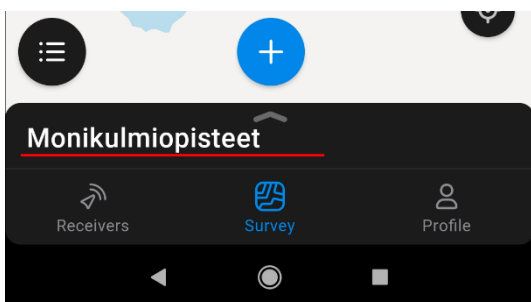
Project coordinate system

Coordinate system  
ETRS89 / TM35FIN(N,E) + N2000 height  
EPSG:3903

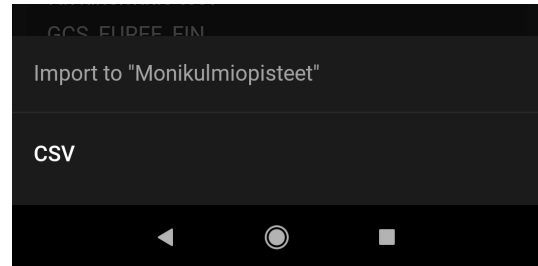
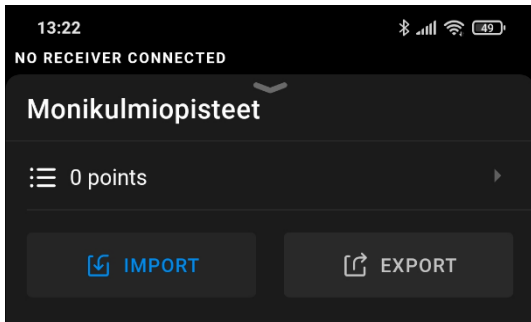
Vertical datum  
N2000 height  
EPSG:3900

ⓘ Make sure your base or NTRIP is in ETRS89.

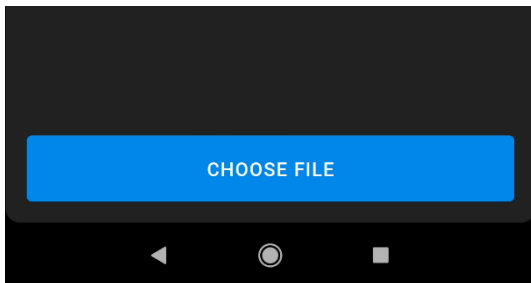
- c) Tallenna projekti ylälaidan Save-painikkeesta. Avaa avautuvan projektin pistetiedot alalaidasta:



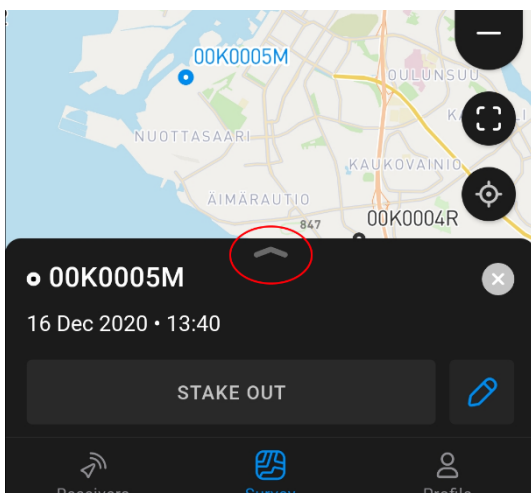
- d) Lisää monikulmiopisteet sisältävä tiedosto valitsemalla Import, ja avautuvasta lehdestä CSV



- e) Valitse alalaidasta Choose File. Selaa laitteesi tiedostojärjestelmästä aiemmin ladattu MP-Suomi\_TM35.csv -tiedosto. Ohjelma lataa pisteet kartalle (Importing to...):



- f) Kun RS2 base halutaan asentaa paikoilleen, avaa Monikulmiopisteet-projekti, ja vie RS2 halutun alueen pisteelle. Valitse haluttu piste (muuttuu siniseksi) ja napauta pisteen koordinaatit esiin ^ -napista:



Ota koordinaatit ylös, ja palaa ReachView 3:n päävalikkoon. Valitse Reach-tukiasema - Settings - Base-mode. Valitse Coordinates input mode: manual ja aseta aiemmin talteen otetut koordinaatit, paina lopuksi Apply. Aseta tukiasema lähettämään korjaustietoa.

HUOM ! Monikulmiopisteen tarkkaa korkoa ei ole tiedossa. Tukiasemalle voi antaa koroksi vaikka +10. Kun roverin + sauvan kanssa käy korkeuskiintopisteellä jolle tulee

mitatuksi lukemaksi esim. 13.266. Nyt jos kp pisteen todellinen korkeus 8.777 tiedetään, että tukiaseman korkeuslukemaa täytyy vähentää 4.449(13.266-8.777), jotta sauva alkaa näyttää oikein.

Käydään asettamassa tukiasemalle siis korkeudeksi +5.551 jonka jälkeen sauva antaa oikean korkeuden.

Jos käytetään VRS korjausta niin silloin ei voi tukiaseman korkoa korjata vaan silloin täytyy sauvan pituutta korjata jos tulee eroa korkeuspisteellä. Poikkeamat toki yleensä enintään vain pari cm.

## 2) Rover:

- a) Tee uusi projekti samoin kuin Base-kohdassa (eri nimellä, esim. Korkeuspisteet). Tuo tähän projektiin korkeuspisteet sisältävä tiedosto **KP\_Suomi\_TM35.csv**

Kun base on asennettu ja lähettää korjaustietoa, avaa Korkeuspisteet-projekti, ja vie rover jollekin lähellä sijaitsevalle korkeuspisteelle. Tästä pisteestä mitataan korkeus, jota käytetään kaikkien mitattujen pisteiden korkeuden mittauksen korjausarvona.