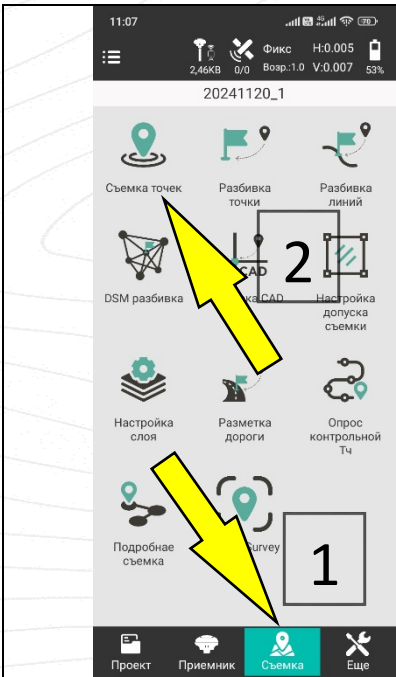


# Съемка точек с помощью лазера и видео вынос

## 1 Включение лазера

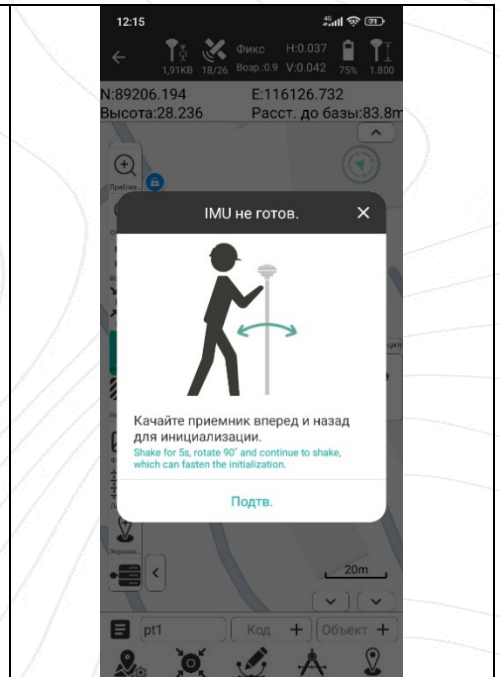
<p>Перед началом работы убедитесь, что вы подключены к приемнику по WiFi. Перейдите во вкладку *Приемник* - *Подключение*</p>	<p>В окне *Режим* должен быть выбран *WiFi*</p>	<p>Перейдите в меню *Настройка устройства*</p>
<p>Нажмите на *Частоты радио*</p>	<p>Выберете *5G*</p>	<p>Нажмите *Подтвердить*</p>



Перейдите во вкладку \*Съемка\* - «Съемка точек»



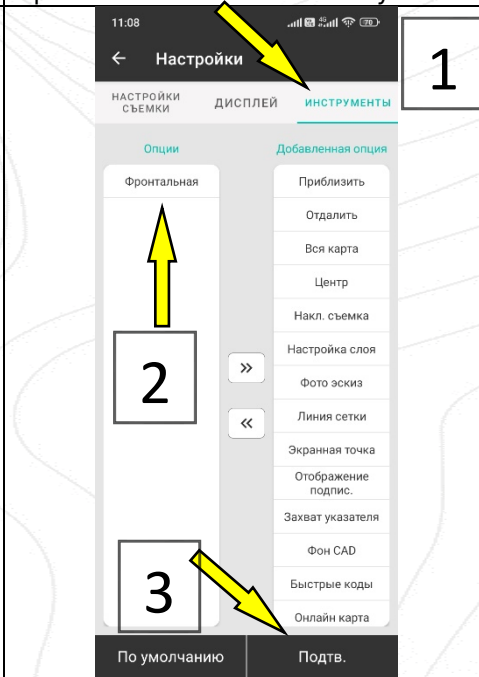
Перед началом работы обязательно включите \*Наклонная съемка\*, убедитесь, что вы правильно выставили высоту вехи



Далее необходимо будет покачать веху вперед – назад, как показано на рисунке.



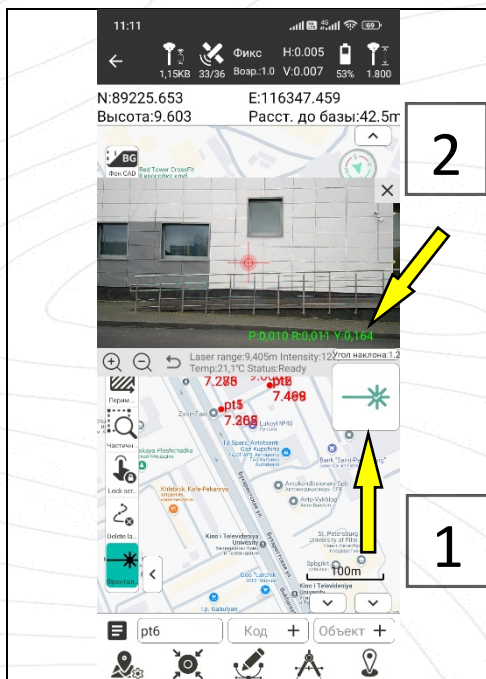
Если в панели инструментов слева нет значка лазерной съемки, то добавляем его через \*Настройки\*



В настройках переходим во вкладку \*Инструменты\*, далее в окне \*Опции\* нажимаем на \*Фронтальная\* и \*Подтвердить\*



Теперь значок лазера добавлен в панель инструментов. Нажмите на него



Нажав кнопку съемки, запишите точку. Обратите внимание на значение \*У\* (под цифрой 2), производитель рекомендует делать съемку точек при значении меньше 0,180. Чтобы уменьшить это значение покачайте вежу, или отойдите от места съемки и вернитесь обратно

## 2 Разбивка точек AR

		<table border="1"> <thead> <tr> <th>Имя</th> <th>North</th> <th>East</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>pt5</td><td>89225.260</td><td>116346.752</td></tr> <tr><td>pt4</td><td>89218.001</td><td>116286.798</td></tr> <tr><td>pt3</td><td>89239.899</td><td>116381.283</td></tr> <tr><td>pt2</td><td>89197.842</td><td>116313.757</td></tr> <tr><td>pt1</td><td>89166.085</td><td>116286.851</td></tr> <tr><td>pt8</td><td>89239.879</td><td>116381.300</td></tr> <tr><td>pt7</td><td>89197.842</td><td>116377.875</td></tr> <tr><td>pt6</td><td>89166.045</td><td>116313.784</td></tr> <tr><td>pt5</td><td>89218.001</td><td>116286.798</td></tr> <tr><td>pt4</td><td>89239.899</td><td>116381.283</td></tr> <tr><td>pt3</td><td>89197.842</td><td>116377.844</td></tr> <tr><td>pt2</td><td>89166.041</td><td>116313.757</td></tr> <tr><td>pt1</td><td>89166.041</td><td>116313.757</td></tr> </tbody> </table>	Имя	North	East	pt5	89225.260	116346.752	pt4	89218.001	116286.798	pt3	89239.899	116381.283	pt2	89197.842	116313.757	pt1	89166.085	116286.851	pt8	89239.879	116381.300	pt7	89197.842	116377.875	pt6	89166.045	116313.784	pt5	89218.001	116286.798	pt4	89239.899	116381.283	pt3	89197.842	116377.844	pt2	89166.041	116313.757	pt1	89166.041	116313.757
Имя	North	East																																										
pt5	89225.260	116346.752																																										
pt4	89218.001	116286.798																																										
pt3	89239.899	116381.283																																										
pt2	89197.842	116313.757																																										
pt1	89166.085	116286.851																																										
pt8	89239.879	116381.300																																										
pt7	89197.842	116377.875																																										
pt6	89166.045	116313.784																																										
pt5	89218.001	116286.798																																										
pt4	89239.899	116381.283																																										
pt3	89197.842	116377.844																																										
pt2	89166.041	116313.757																																										
pt1	89166.041	116313.757																																										
<p>В меню *Съемка* нажимаем *Разбивка точки*</p>	<p>В открывшемся окне нажимаем *Библиотека точек*</p>	<p>Выбираем из списка нужную нам точку</p>																																										
<p>В панели снизу нажимаем на значок *AR*. Не забывайте, что съемка под наклоном должна быть активна</p>	<p>Включится нижняя камера, которая покажет путь и расстояние до точки выноса</p>	<p>Подойдя к точке выноса она загорится зеленым цветом. Для выноса точек можно использовать фронтальную камеру и лазер. Для этого выйдете из режима AR, нажав стрелочку</p>																																										

<p>Далее в меню разбивки нажмите на *Фронтальная* в панели инструментов слева</p>	<p>Наведите на искомую точку с помощью камеры и лазера. Программа будет автоматически показывать расстояние до точки выноса</p>