

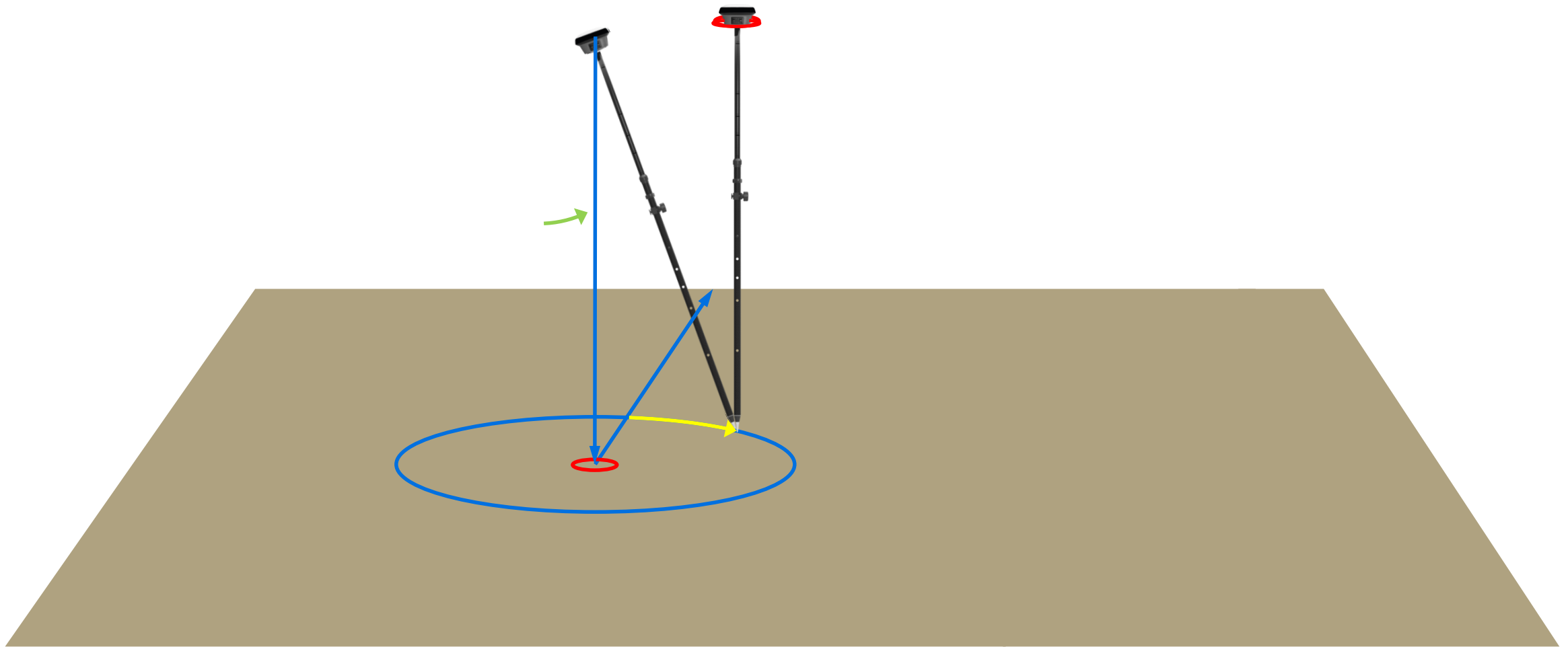


# Nejrychlejší GNSS RTK rover

- when it has to be right



# GS18 T měří náklon a směr náklonu



# GS18 T kombinuje GNSS a IMU

## Základní vlastnosti



- Směr náklonu není měřen pomocí magnetického senzoru
- Díky patentované IMU (inerciální jednotce):
  - ...senzor netřeba kalibrovat, probíhá samo-inicializace během pohybu při měření
  - ...senzor není citlivý na feromagnetické předměty (auta, ploty, sloupy, elektrické vedení apod.)
  - ...senzor náklonu má neomezený rozsah. Jediným limitem je ztráta příjmu družic při extrémním náklonu
  - Díky polnímu sw Leica Captivate použití ve všech aplikacích, nejen měření, ale i vytyčování

# GS18 T kombinuje GNSS a IMU

## Přínos



- **Není potřeba sledovat bublinu při měření**
- **Lze měřit body, které dříve nešly (částečně zakryté pod auty, rohy domů,...)**
- **Není potřeba sledovat bublinu při vytyčování (ještě větší efekt než při měření!)**
- **Zpětná dohledatelnost – náklony se registrují a lze je protokolovat**

**Odhadem o 20% vyšší produktivita!**



**Nejrychlejší GNSS RTK rover ...**

- when it has to be **right**

**Leica**  
Geosystems



# Nejrychlejší GNSS RTK rover – zapomeňte na bublinu! - měření





**Ušetřete 20% času** vůči konvenčnímu roveru



**GS18 T**

**Conventional  
sensor**

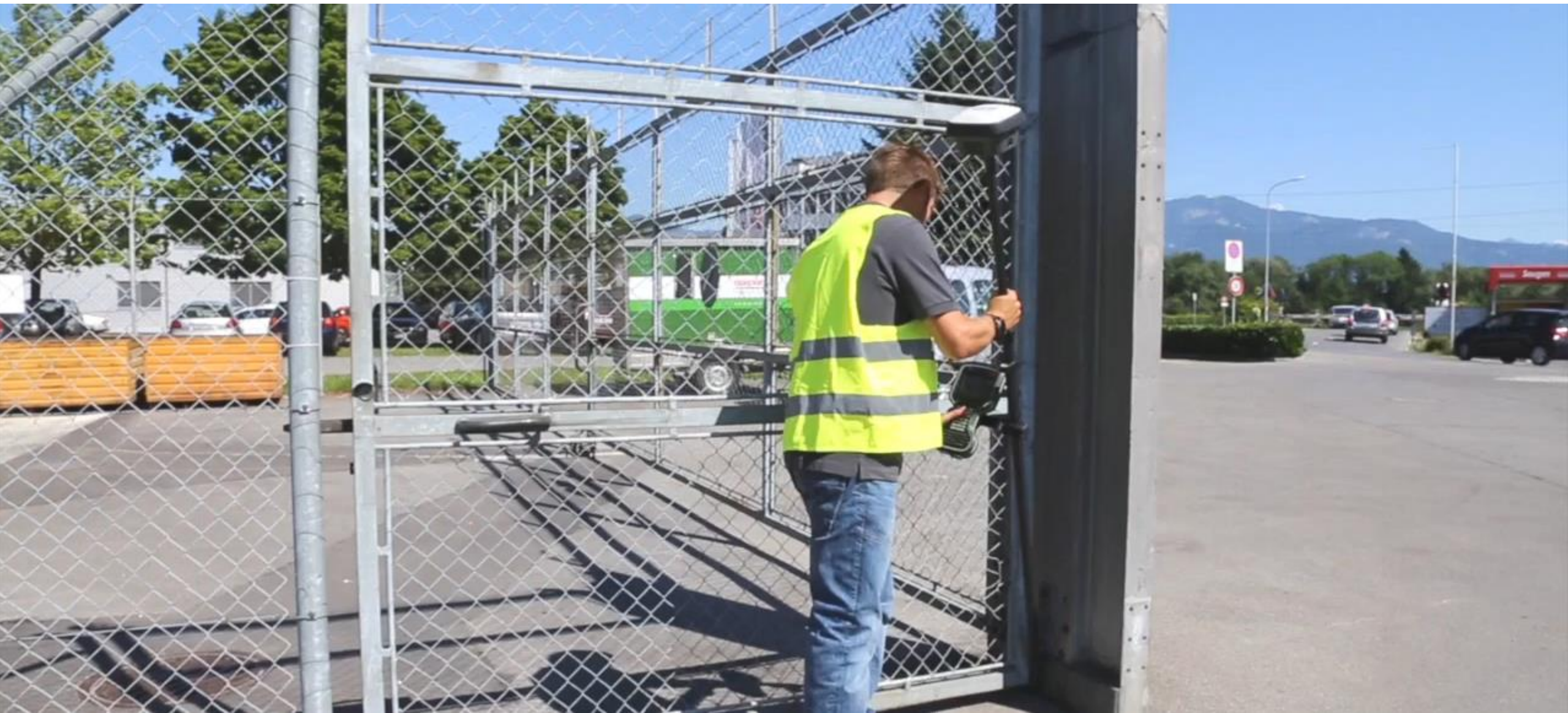


## První a jediná kompenzace náklonu imunní vůči magnetizmu





## Magnetické rušení je všude okolo nás



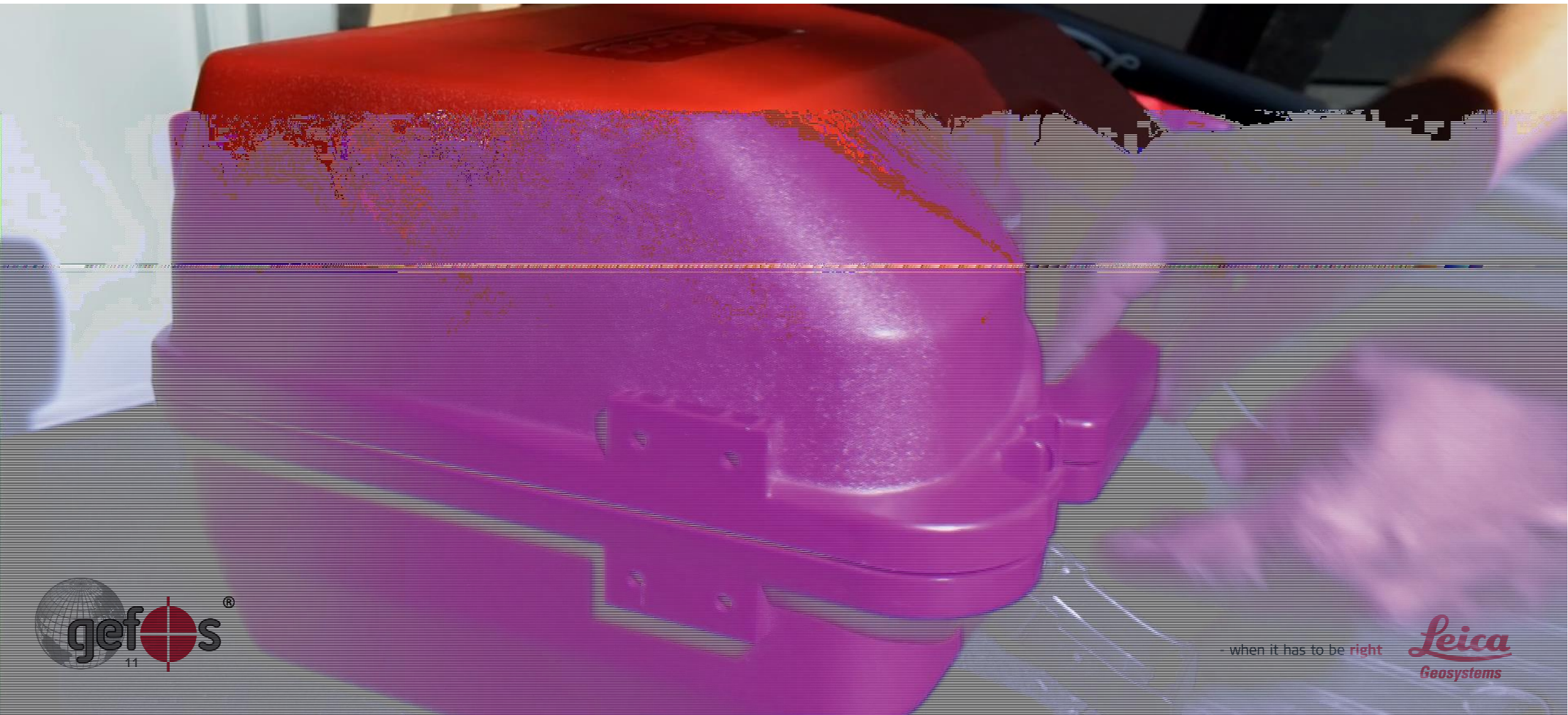


**Magnetické rušení je velmi významné**

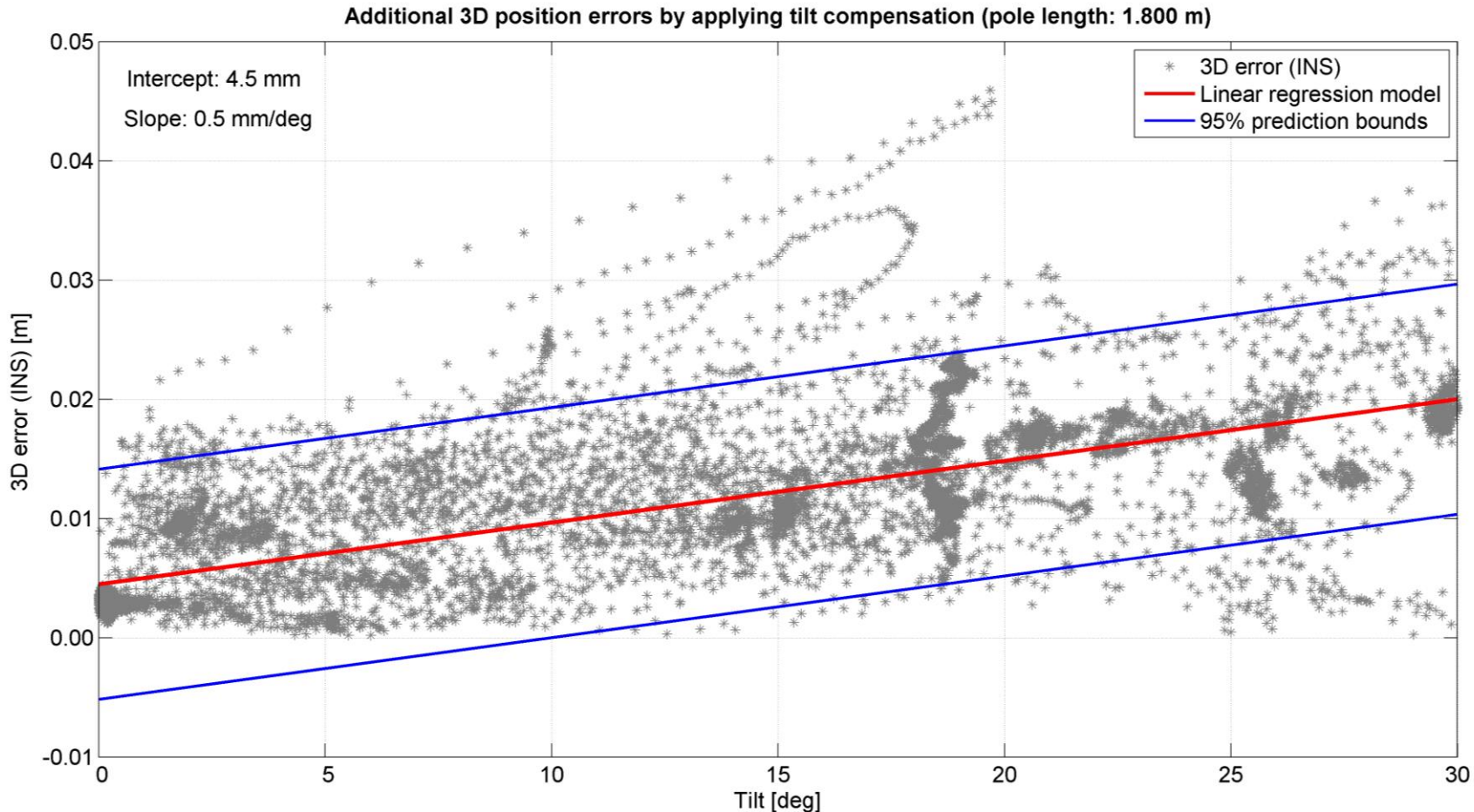




# První kompenzace náklonu bez kalibrace



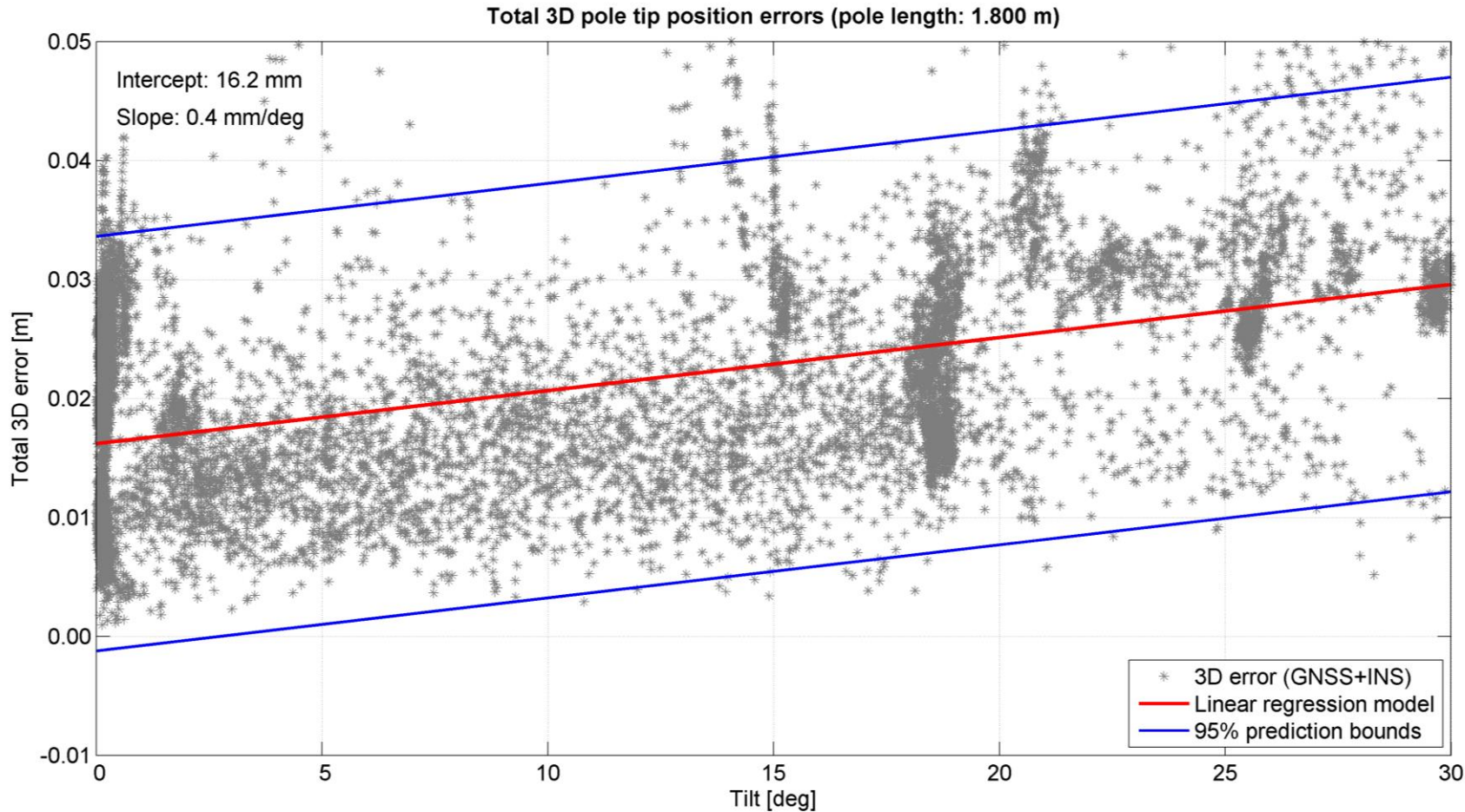
# Chyba způsobená kompenzací náklonu je menší než chyba z „neudržení“ bubliny!



- Chyba je pouze 4 mm @ 0° náklonu
- Chyba je pouze 10 mm @ 15° náklonu
- Chyba 20' libely je 10 mm @ 0° s tyčkou 1,8 m
- Bez omezení velikosti náklonu



# Chyba způsobená kompenzací náklonu je menší než chyba z „neudržení“ bubliny!



- Celková chyba při náklonu 15°:

$$\sigma_{3D\,GNSS} = \pm 2\text{cm}$$

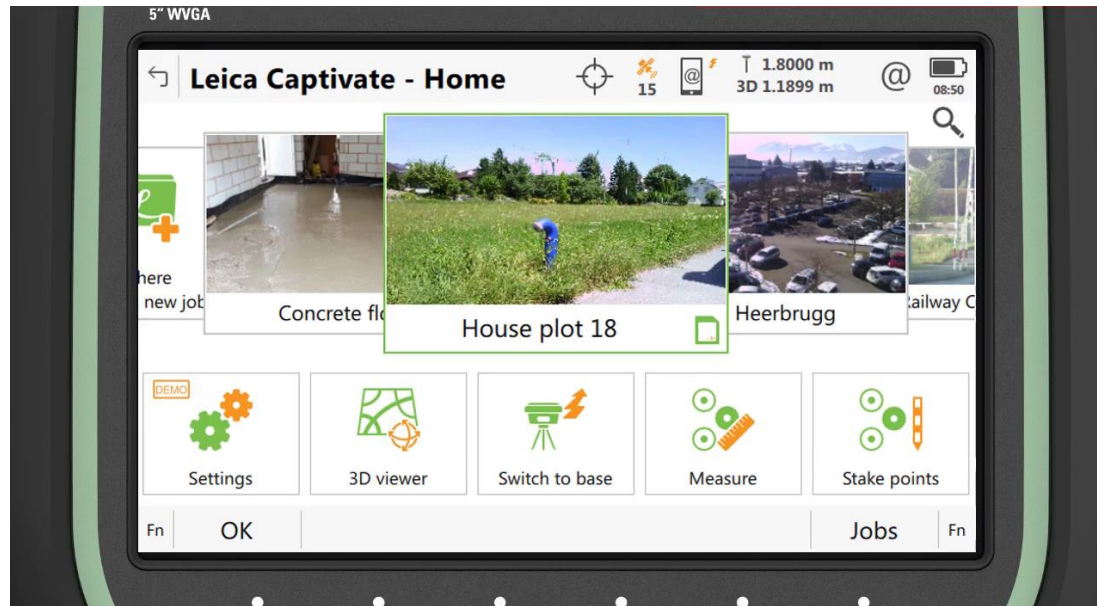
$$\sigma_{3D\,tilt @ 15^\circ} = \pm 1\text{cm}$$

$$\sigma_{total} = \pm \sqrt{\sigma_{GNSS}^2 + \sigma_{tilt}^2}$$

$$\sigma_{total} = \pm 2.23\text{cm}$$

- when it has to be right

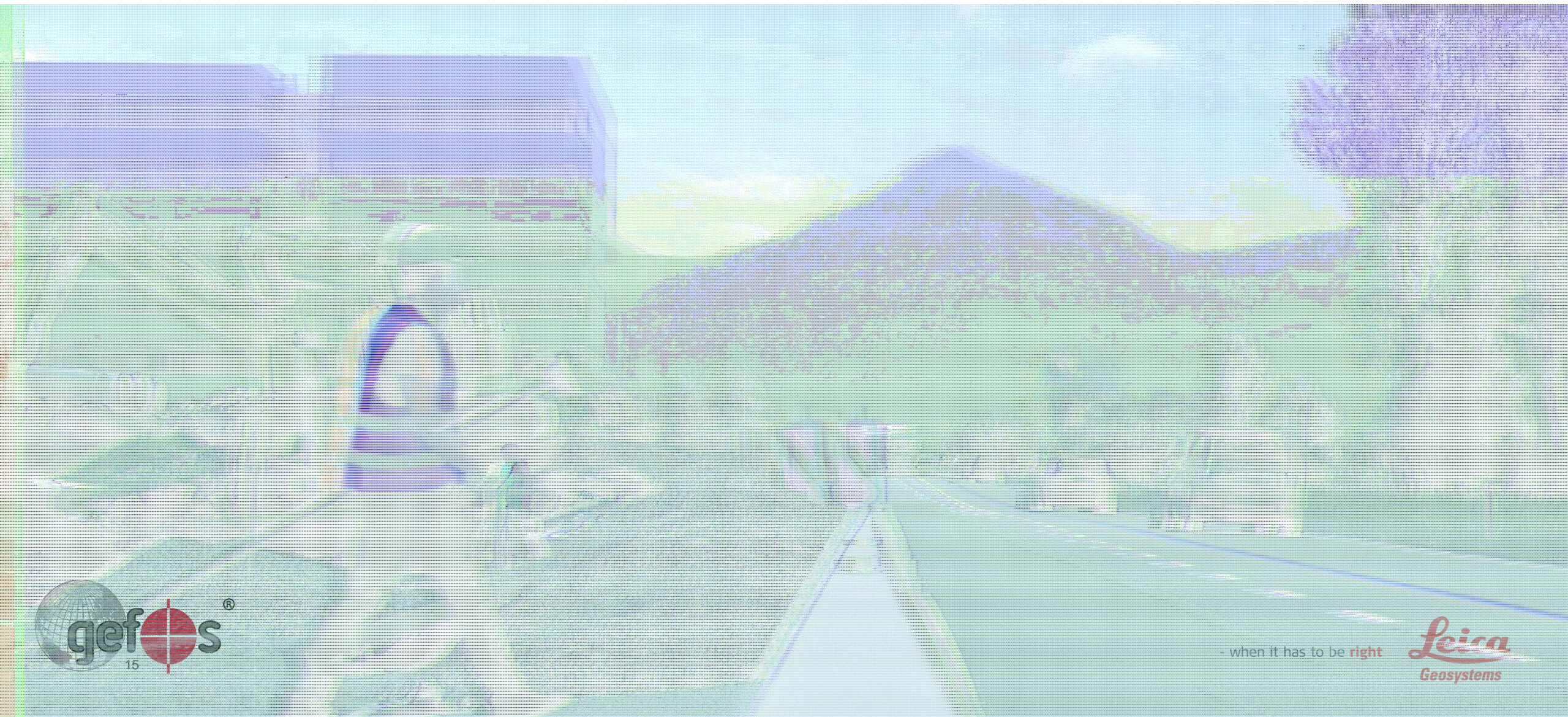
# GS18 T podporuje automatickou inicializaci IMU sklonoměru



- Inicializace probíhá za pohybu při měření
- ...a je indikována výraznou zelenou bublinou na displeji



# Soustřed'te se na svou bezpečnost a NE na bublinu





**Změříte body, které dříve nešly s GNSS změřit**





**...všude, kde je příjem z družic**

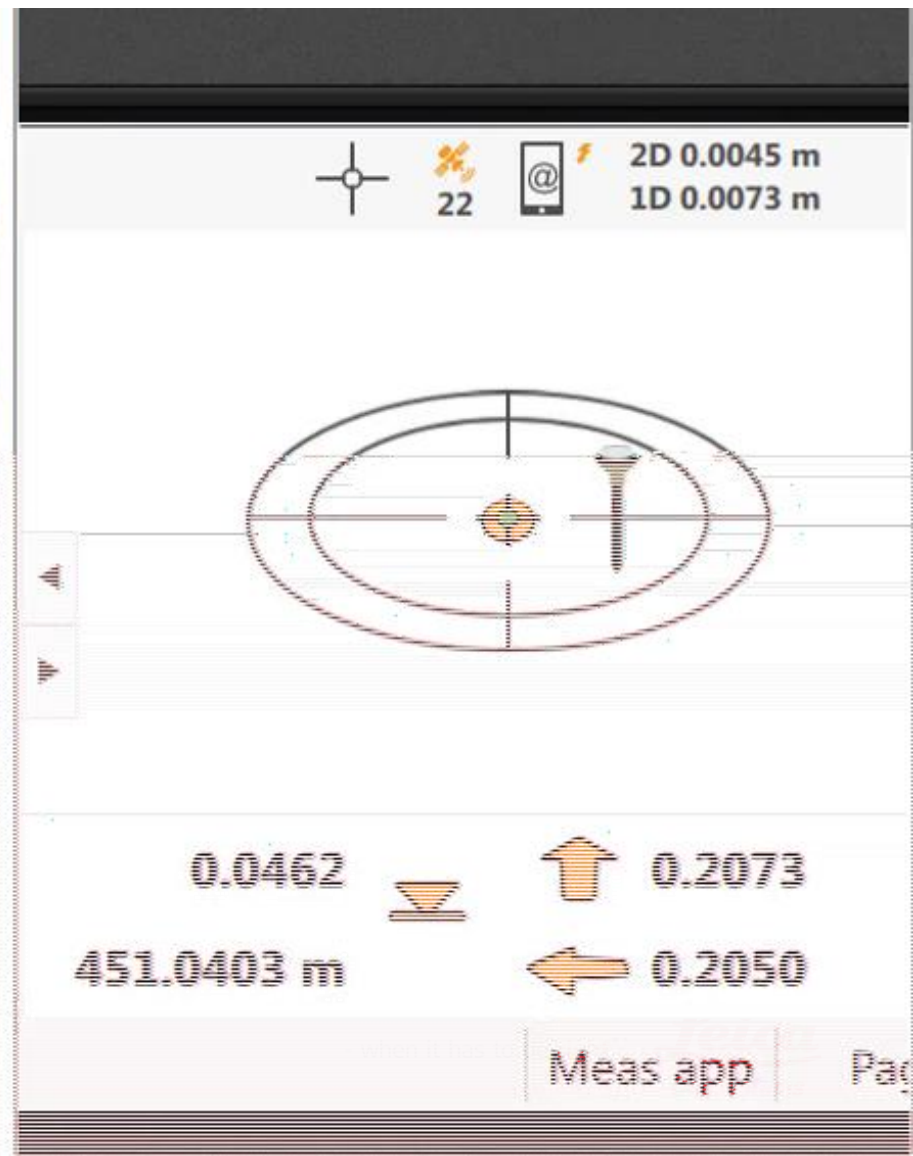


**Vytyčujte mnohem rychleji než kdykoli dříve**





# Vytyčujte mnohem rychleji než kdykoli dříve





# Nechte si **GS18** předvést!

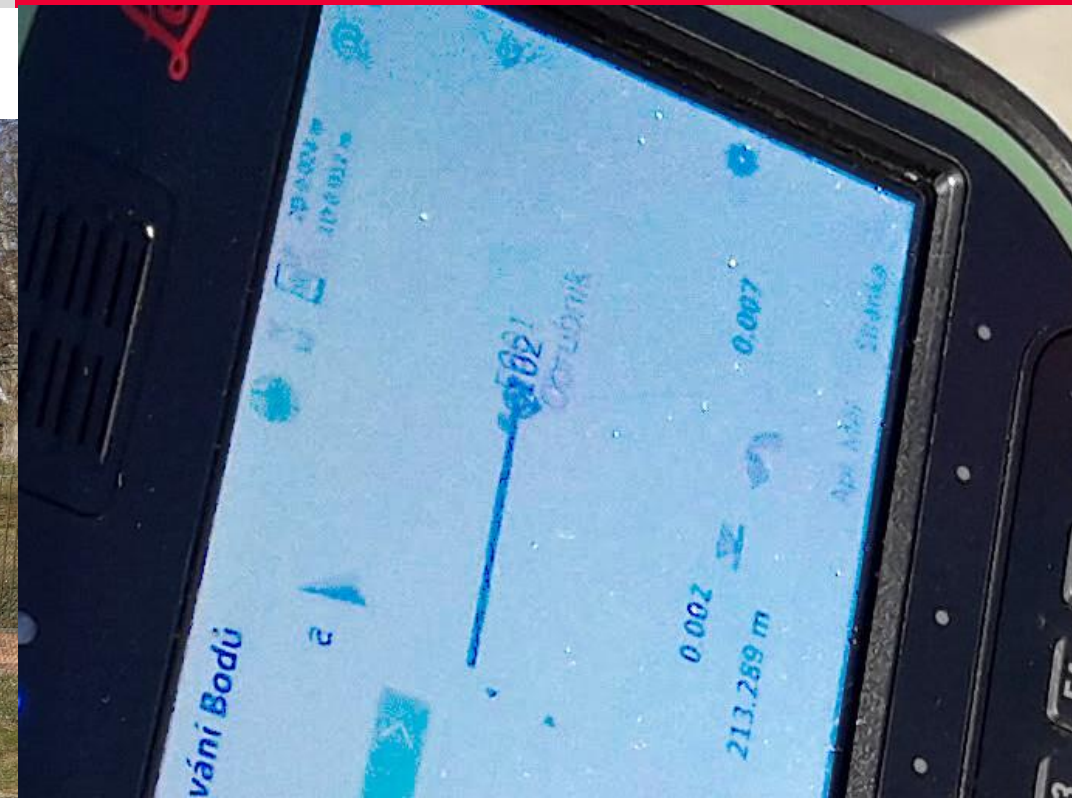


- when it has to be **right**

**Leica**  
Geosystems



# Nechte si **GS18** předvést!



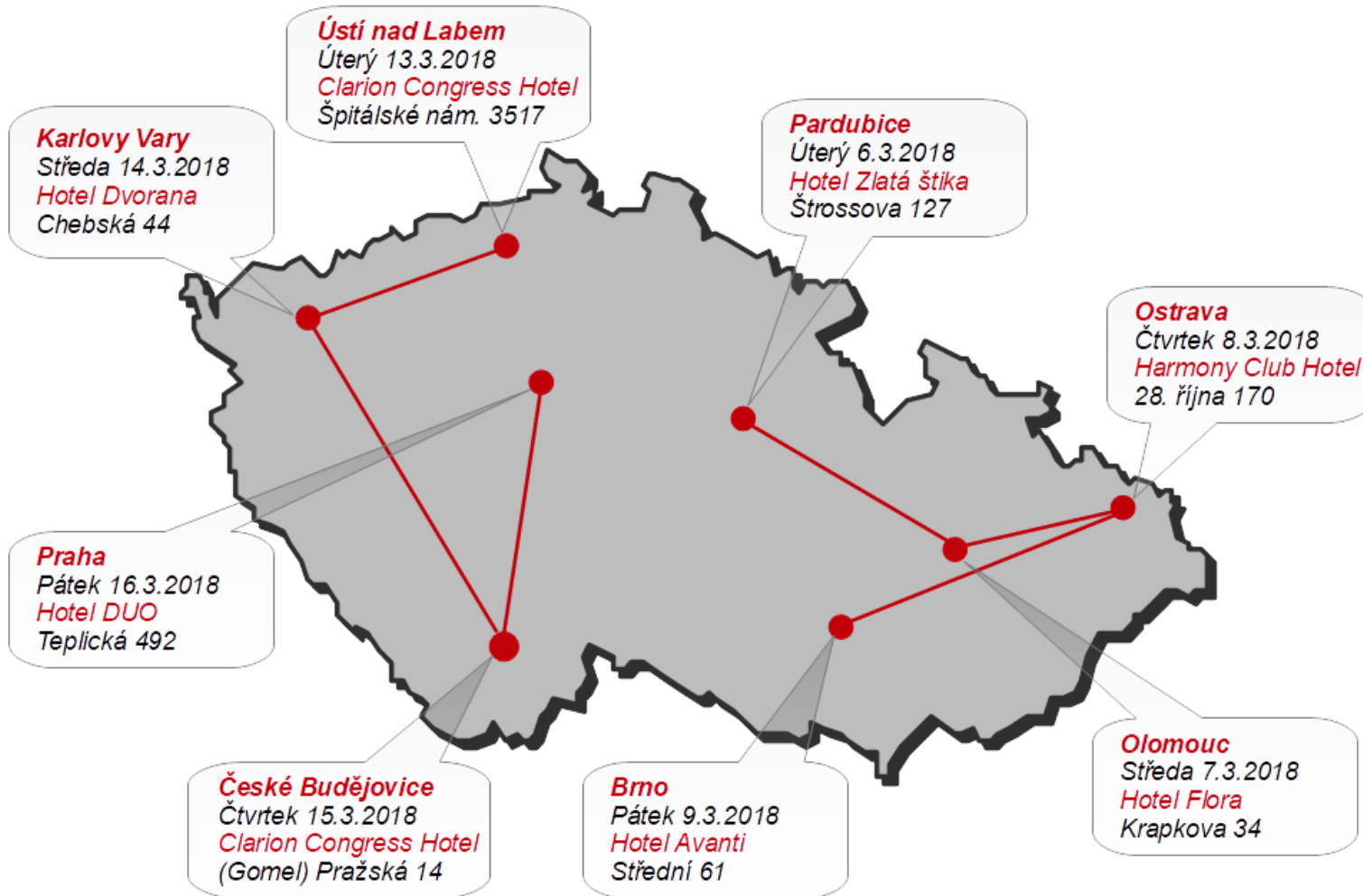
- vše si ověříte
- ...
- a dostanete výhodnou nabídku!

- when it has to be **right**

**Leica**  
Geosystems



# Leica Tour 2018



- when it has to be right

**Leica**  
Geosystems



