

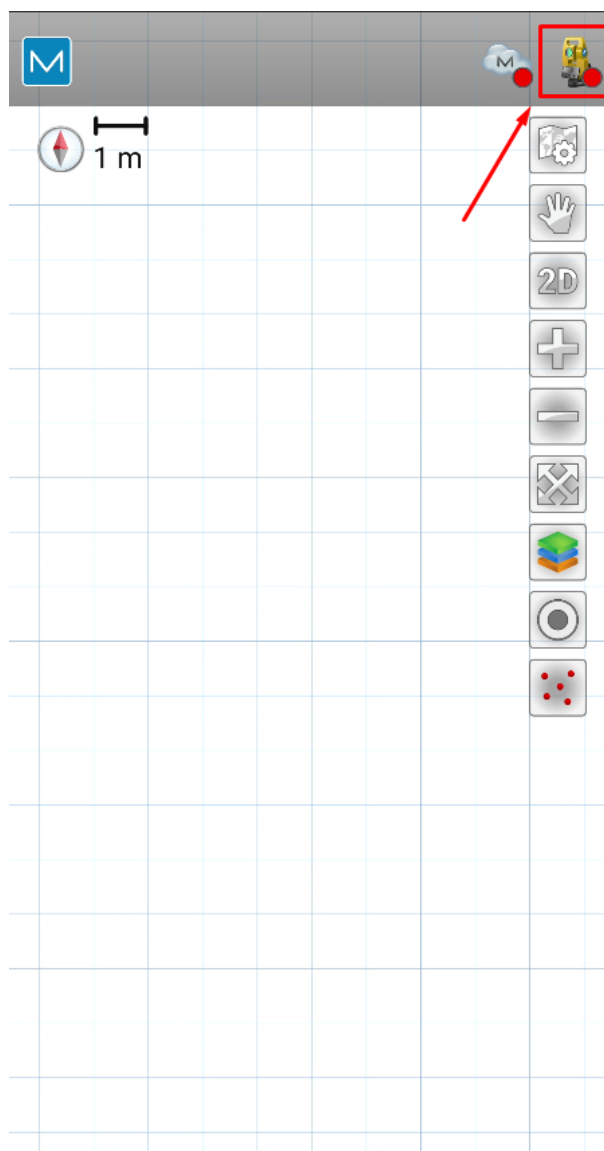
MAGNET CONSTRUCT

GUIA PRÁTICO – CONFIGURAR PERFIL ROBÓTICO

1. O **MAGNET Construct** inicia na tela de conexão ao equipamento;



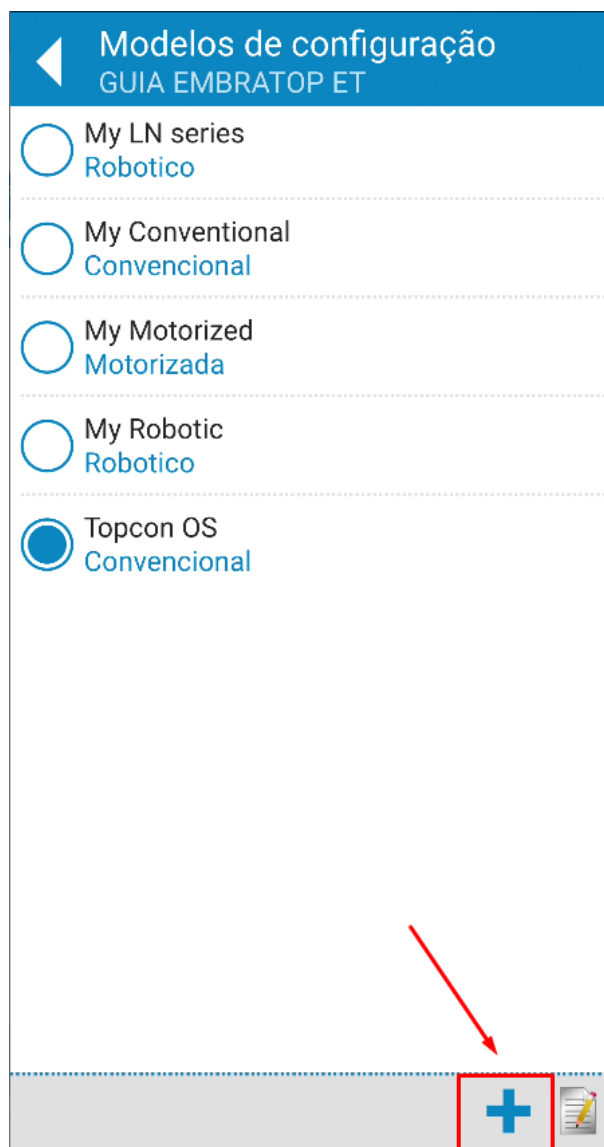
2. Caso o programa esteja em outra tela, retorne até a tela de vista mapa e clique sobre o ícone destacado para acessar a tela **Instrumento**;



3. Clique sobre o ícone destacado para acessar os modelos de configuração existentes;



4. Clique sobre o ícone destacado para adicionar um novo perfil de levantamento;



5. Para definir o nome do perfil, clique em **Nome**;

The screenshot shows a mobile application interface for adding a template. The title bar is blue with a red 'X' on the left and a green checkmark on the right, with the text 'Adicionar Template' in the center. Below the title bar, there are several sections:

- Nome:** A text input field containing 'My Robotico'. This field is highlighted with a red rectangular border, and a red arrow points to it from the right.
- Tipo:** A dropdown menu with 'Robotico' selected.
- Simulação:** A checkbox that is currently unchecked.
- Fabricante:** A dropdown menu with the 'Topcon' logo and name selected.
- Modelo:** A dropdown menu with 'GT Series' selected.
- Ligação:** A dropdown menu with 'Bluetooth' selected.
- Advanced Options:** A list of three items, each with an icon and a right-pointing arrow:
 - Topo (with a person icon)
 - Implantar (with a screwdriver icon)
 - Avançado (with a gear icon)

6. Defina o nome do perfil e clique em **OK**;

Adicionar Template

Nome
My Convencional

Tipo
Robotico

Simulação

Nome
Topcon GT

OK

Topo

Implantar

Avançado

7. Clique em **Tipo**;

Adicionar Template

Nome
GT Robotica

Tipo
Robotico

Simulação

Fabricante
Topcon

Modelo
GT Series

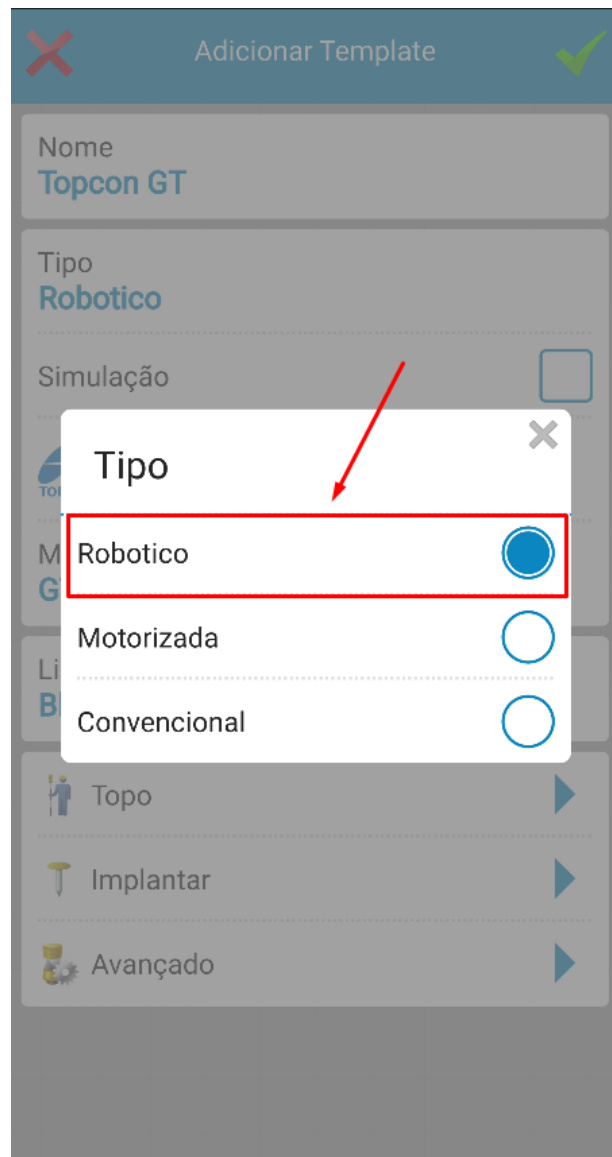
Ligação
Bluetooth

Topo



Implantar

Avançado

8. Selecione a opção **Robótico**;




9. Clique em **Modelo** e escolha o modelo de acordo com o equipamento que será utilizado;


 Adicionar Template 

Nome
Topcon GT



Tipo
Robotico



Simulação



 Fabricante
Topcon

Modelo
GT Series 

Ligação
Bluetooth

 Topo 

 Implantar 

 Avançado 

10. Clique em **Topo** para escolher as definições para levantamento;

Adicionar Template

Nome
Topcon GT


Tipo
Robotico


Simulação


Fabricante
Topcon

Modelo
GT Series

Ligação
Bluetooth

 **Topo** ▶

 **Implantar** ▶

 **Avançado** ▶

11. Em **Medir**, defina:

EDM Mode: tipo de medição entre Fino, Rápido e Tracking

Média: a quantidade de medições que serão realizados para que seja tirada a média que será gravada

Apenas Ângulos: selecione a opção para medir somente ângulos, não haverão medições de distâncias

Tipo de alvo: tipo de alvo entre Prisma, Ficha (alvo reflexivo) e Sem Prisma

Distância Contínua (Não Prisma): escolher a opção de medida contínua quando configurado o EDM para sem prisma;

Topo
GUIA EMBRATOP ET

Medir

EDM Mode
Fino

Média
1

Apenas Ângulos

Tipo de alvo
Prisma

Distância Contínua (Não Prisma)

Direta/Inversa

Measure Method
Direta

Search After Turn
No Search

Aceitar medição automaticamente

Measure Reverse Distance

12. Em **Direta/Inversa**, defina:

- **Measure Method**: escolhe a método de medição entre Direta e Direta/Inversa
- **Search After Turn**: definir o que o instrumento fará quando iniciar a medição **No Search** (não busca o prisma), **Procurar e Apontar** (busca e trava no cento do prisma) e **Procurar e Seguir** (trava no centro de prisma e segue o mesmo conforme o deslocamento)
- **Aceitar medição automaticamente**: marcar essa opção para que as medidas sejam gravadas logo após realizadas
- **Measure Reverse Distance**: em caso de escolha de medidas Diretas e Inversas, pode-se marcar essa opção para realizar a medida de distância quando a luneta está na posição inversa
- Em caso de escolha de medidas Diretas e Inversas, pode-se definir as tolerâncias Horizontal (**Hz Tolerance**), Vertical (**VA Tolerance**) e da Distância Inclinada (**SD Tolerance**)

Topo
GUIA EMBRATOP ET

Tipo de alvo
Prisma

Distância Contínua (Não Prisma)

Direta/Inversa

Measure Method
Direta/Inversa

Search After Turn
Procurar e Seguir

Aceitar medição automaticamente

Measure Reverse Distance

Hz Tolerance
5 seg

VA Tolerance
5 seg

SD Tolerance
0.006 m

Auto Topo

13. Em **Auto topo**, defina:

Método: defina o método para a coleta automática de pontos, pode ser **Tempo**, Distância Horizontal (**Dist H**), Distância Inclinada (**Dist Inclinada**) e **Por Altitude**

Interval: intervalo de tempo, distância e altitude em que os pontos serão coletados;

Topo
GUIA EMBRATOP ET

Aceitar medição automaticamente

Measure Reverse Distance

Hz Tolerance
5 seg

VA Tolerance
5 seg

SD Tolerance
0.006 m

Auto Topo

Método
Tempo

Interval, sec.
1

Store Points

Prefix/Suffix
<vazio>

Aumento
1

14. Em **Store Points**, defina:

Prefix/Suffix: defina se os pontos coletados terão algum prefixo ou sufixo no nome do ponto coletado

Aumento: incremento adicionado ao próximo ponto depois da coleta;

Topo
GUIA EMBRATOP ET

Aceitar medição automaticamente

Measure Reverse Distance

Hz Tolerance
5 seg

VA Tolerance
5 seg

SD Tolerance
0.006 m

Auto Topo

Método
Tempo

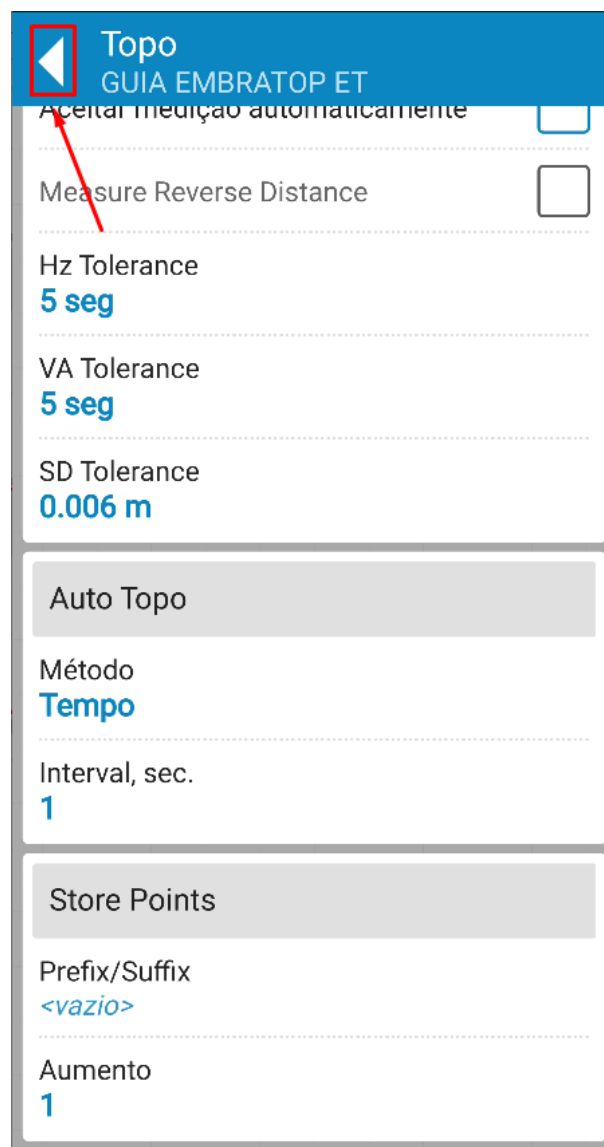
Interval, sec.
1

Store Points

Prefix/Suffix
<vazio>

Aumento
1

15. Clique no ícone destacado para retorna à tela **Adicionar Template**;



Topo
GUIA EMBRATOP ET

Acceptar medição automaticamente

Measure Reverse Distance

Hz Tolerance
5 seg

VA Tolerance
5 seg

SD Tolerance
0.006 m

Auto Topo

Método
Tempo



Interval, sec.
1

Store Points

Prefix/Suffix
<vazio>

Aumento
1


16. Clique em **Implantar** para escolher as definições para locação;

 Adicionar Template 

Nome
Topcon GT



Tipo
Robotico



Simulação



 Fabricante
Topcon

Modelo
GT Series

Ligação
Bluetooth

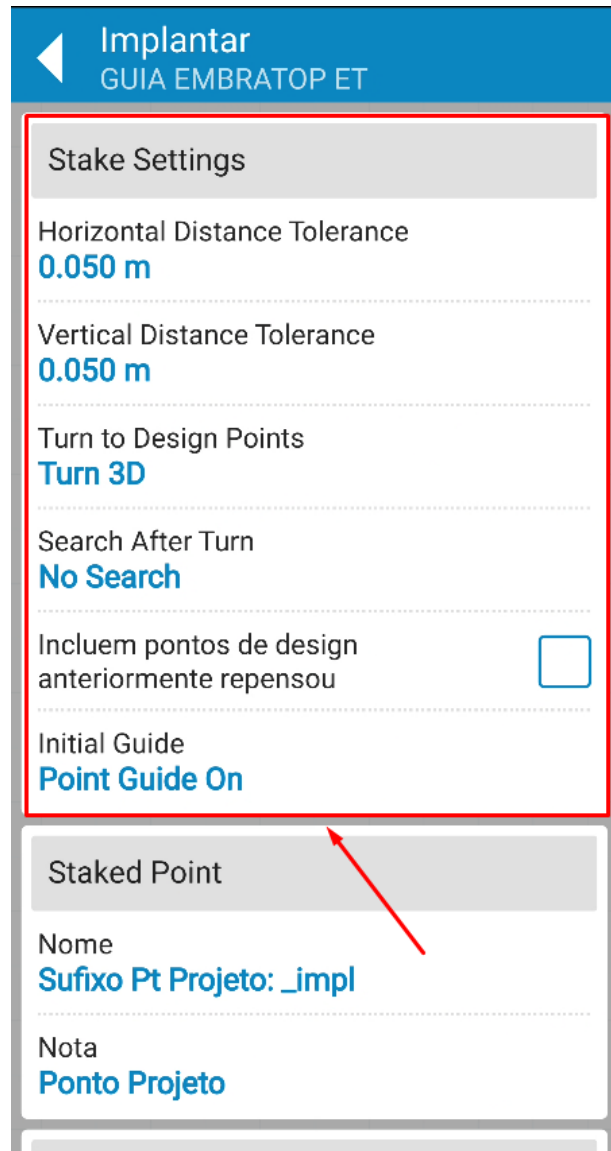
 Topo 

 **Implantar** 

 Avançado 

17. Em **Stake Setting**, defina:

- **Horizontal Distance Tolerance:** a tolerância horizontal
- **Vertical Distance Tolerance:** a tolerância vertical
- **Turn to Design Points:** se o instrumento girará automaticamente para a posição do ponto a ser locado
- **Search After Turn:** definir o que o instrumento fará quando iniciar a medição **No Search** (não busca o prisma), **Procurar e Apontar** (busca e trava no centro do prisma) e **Procurar e Seguir** (trava no centro de prisma e segue o mesmo conforme o deslocamento)
- **Initial Guide:** defina se a estação total ligará a Luz Guia (**Point Guide On**), o Ponto Laser (**Laser Pointer On**) ou ficará com ambos desligados (**No Guide**) ao iniciar a locação;



Implantar
GUIA EMBRATOP ET

Stake Settings

Horizontal Distance Tolerance
0.050 m

Vertical Distance Tolerance
0.050 m

Turn to Design Points
Turn 3D

Search After Turn
No Search

Incluem pontos de design anteriormente repensou

Initial Guide
Point Guide On

Staked Point

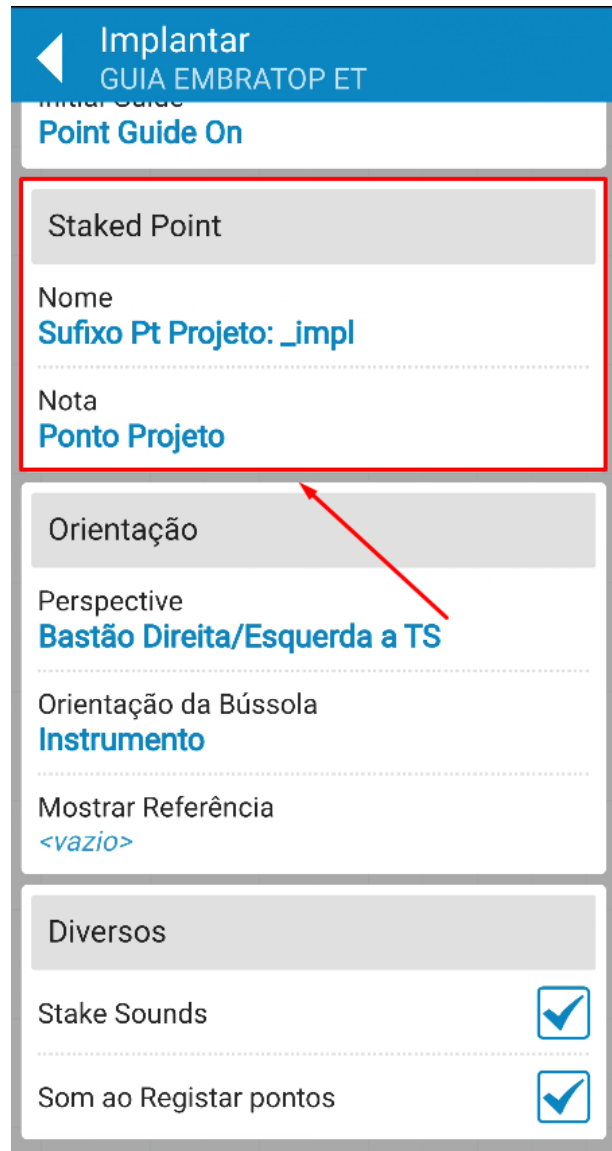
Nome
Sufixo Pt Projeto: _impl

Nota
Ponto Projeto

18. Em **Staked Point**, defina:

Nome: escolher o complemento ao nome do ponto locado, quando este for coletado

Nota: nota que acompanhará o ponto locado, quando este for coletado



Implantar
GUIA EMBRATOP ET

Point Guide On

Staked Point

Nome
Sufixo Pt Projeto: _impl

Nota
Ponto Projeto

Orientação

Perspective
Bastão Direita/Esquerda a TS

Orientação da Bússola
Instrumento

Mostrar Referência
<vazio>

Diversos

Stake Sounds

Som ao Registrar pontos

19. Em **Orientação**, defina:

- **Perspective**: se a orientação será em relação à estação (Direita/Esquerda TS a bastão) ou se será em relação ao bastão (Bastão Direita/Esquerda a TS)
- **Orientação da Bússola**: a referência de orientação para a locação
- **Mostrar referência**: escolher mostrar e qual será o elemento de referência exibido;

Implantar
GUIA EMBRATOP ET

Point Guide On

Staked Point

Nome
Sufixo Pt Projeto: **_impl**

Nota
Ponto Projeto

Orientação

Perspective
Bastão Direita/Esquerda a TS

Orientação da Bússola
Instrumento

Mostrar Referência
<vazio>

Diversos

Stake Sounds

Som ao Registrar pontos

20. Em **Diversos**, defina:

- **Stake Sounds**: executar sons durante a locação

- **Som ao Registrar pontos**: executar sons ao coletar pontos;

Implantar
GUIA EMBRATOP ET

Point Guide On

Staked Point

Nome
Sufixo Pt Projeto: **_impl**

Nota
Ponto Projeto

Orientação

Perspective
Bastão Direita/Esquerda a TS

Orientação da Bússola
Instrumento

Mostrar Referência
<vazio>

Diversos

Stake Sounds

Som ao Registrar pontos

21. Clique no ícone destacado para retorna à tela **Adicionar Template**;

Implantar
GUIA EMBRATOP ET

Point Guide On

Staked Point

Nome
Sufixo Pt Projeto: _impl

Nota
Ponto Projeto

Orientação

Perspective
Bastão Direita/Esquerda a TS

Orientação da Bússola
Instrumento

Mostrar Referência
<vazio>

Diversos

Stake Sounds

Som ao Registrar pontos

22. Clique em **Avançado** para escolher definições diversas;

Adicionar Template

Nome
Topcon GT

Tipo
Robotico

Simulação

Fabricante
Topcon

Modelo
GT Series

Ligação
Bluetooth

Topo

Implantar

Avançado

23. Na tela **Avançado**, defina:

- **Prism Configuration**: as constantes de prisma para os pontos de Ré e Vante
- **Search/Track**: os ângulos horizontal e vertical da janela de busca que a estação buscará o prisma
- **Diversos**: a orientação do ângulo horizontal, se à esquerda ou à direita (**Ângulo Horizontal**) e a orientação do ângulo vertical (**Ângulo Vertical**);

Avançado
GUIA EMBRATOP ET

Prism Configuration

Constante Vante
ATP1 360

Constante Ré
ATP1 360

Search / Track

Horizontal Search
15°00'00"

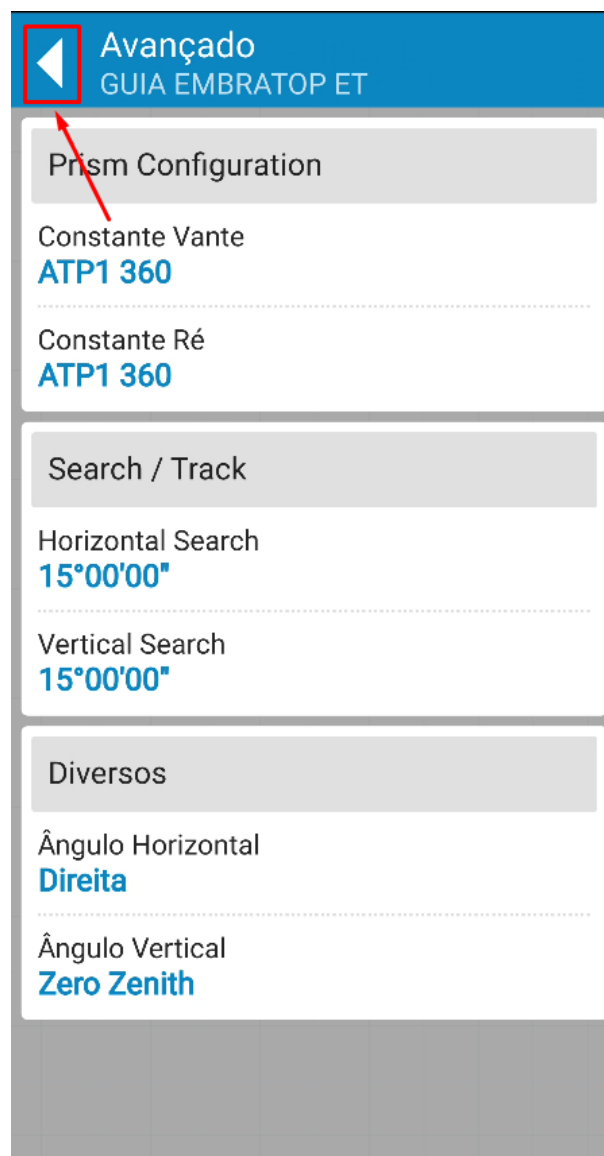
Vertical Search
15°00'00"

Diversos



Ângulo Horizontal
Direita

Ângulo Vertical
Zero Zenith

24. Clique no ícone destacado para retorna à tela **Adicionar Template**;




25. Clique no botão  para confirmar a criação do perfil.

 Adicionar Template 

Nome
Topcon GT



Tipo
Robotico



Simulação


 Fabricante
Topcon

Modelo
GT Series

Ligação
Bluetooth

 Topo 

 Implantar 

 Avançado 