

Функции и возможности программы Javad Mobile Tools

1. Быстрая строка состояния (анализ точности съемки, PDOP, связь с базой, запись, память приемника и батарея приемника).
2. Съемка в режиме пост обработки (статика, кинематика, stop&go)
3. Настройка приемника как RTK ровера.
4. Настройка приемника как RTK база. Управление базовым приемником (мобильная базовая станция).
5. Съемка в режиме реального времени (RTK)
6. Добавление описания снимаемой точки: текстовые комментарии, фотографии (с возможностью рисования на снимке, нужен, например, для показа съемочных точек), голосовые.
7. Возможность выбора стилей RTK съемки : NTRIP, RCV (GSM/GPRS/3G/4G модемы контроллера), УВЧ-/FH- связь с радио модемом ровера и настройка через Bluetooth.
8. Возможность выбора подключения к интернету через Wi-Fi приемника или через интернет смартфона для получения RTK поправок от базовых станций.
9. Типы поправок: CMD, RTCM, RTCM 3, CMR, JPS.
10. Скорость получения поправок и обновления данных от 5 сек до 5 Гц
11. Различные методы съемки с использованием дальномера (ФУНКЦИЯ ДОМЕРА) и координатной геометрии: Съемка траектории, Отступ, створ, пересечение , ход, перпендикуляр.
12. Возможность настройки точности
13. Использование 6 параллельных RTK процессов
14. Возможность выбора настройки точности с использованием верификации (подтверждение точности по 6 RTK процессам)
15. Электронный уровень приемника, компас.
16. Редактирование высоты инструмента и точек после из записи.
17. Функция Lift&Tilt (возможность автоматически запускать съемку при наклоне вехи от вертикали менее 15 градусов, прекращать съемку при наклоне более 15 градусов).
18. Использование карт подложек Google Map, Open Street Map (свободная для редактирования карта)
19. Переход к снятым точкам в меню съемки с возможностью графического отображения точек на выбранной карте.
20. Возможность выбора отображаемых точек на карте (съемочные, выносные, базовые станции, тах. Точки)
21. Вынос в натуру точек с отображением выносных точек проекта на карте, Автоматический выбор ближайшей выносной точки с графическим отображением и выносных точек и собственного местоположения, возможность графического выбора точек для выноса.
22. Возможность изменения ориентации карты (север вверху, по курсу (по направлению к точке))
23. Выбор типа азимута (геодезический/магнитный)
24. Выбор точек для выноса из заранее загруженных (выносные точки), съемочные, тахеометрические, ртк базы. Возможность создания точки для выноса на месте (вбить известные координаты сразу в поле).
25. Импорт точек: txt, возможность использования промежуточных программ для импорта в JMT (таких как Justin Link – free).
26. Экспорт точек доступен в любом съемочном или каталоговом меню (съемка, вынос, карта, каталог, ртк базы, съемочные точки, выносные точки, тахеометрические точки)
27. Экспорт форматы: txt, dxf, mif, tab, ncn, kml, report *.*

28. Отдельно выведенный пункт для отображения состояния подключения к базе, тип подключения, количество эпох, состояния получения поправок, ID базы и расстояние до базового приемника к которому подключены (особенно важно, когда работаете в режиме автоподключения к базовым станциям)
29. Отдельно выведенный пункт состояния внутренней батареи приемника: отображение емкости платы и батареи в момент использования, разные режимы зарядки батареи, режим низкого энергопотребления, режим сна.
30. Возможность просмотра и загрузки файлов, записанных во внутреннюю память приемника. Доступ к удаленным файлам из внутренней памяти приемника и возможность их восстановления.
31. Создание систем координат:
32. Загрузка системы координат из файла (подходит Justin Link)
33. Возможность считывания системы координат с базового приемника при выборе тип поправок rtm3
34. 3D трансформация возможность задания Эллипсоида, выбор Геоида
35. Пересчет как из WGS-84 в пользовательскую, так и обратно
36. Предзагруженные системы координат (постоянно пополняются при обновлении GeoData)
37. Локализация (задание быстрой сетки координат)
38. Возможность корректировки существующей системы координат заданием к ней локализации.
39. Управление и настройка подключения внешних модемов к приемнику (радио/ Gsm)
40. Обмен данными с тахеометрами Leica через Bluetooth:
41. Экспорт/Импорт в Leica GSI по bluetooth
42. Экспорт/Импорт по bluetooth в тахеометр
43. Соединения приемника через Bluetooth с лазерной рулеткой, возможность загрузки данных из рулетки
44. **DPOS – постобработка результатов измерений (в случае, если для получения результатов достаточной точности в режиме РТК недостаточно хорошие условия (под деревьями, в закрытых дворах (плохая видимость неба)), есть возможность отправления измерений (нажатие кнопки DPOS) на сервер DPOS, где происходит обсчет ваших измерений в постобработке, после чего полученный результат отправляется Вам.**
45. Возможность просмотра и внесения изменений в координаты базовых станций (при необходимости). Автоматический пересчет всех измерений проекта при внесении изменений в координаты базы (правка базы сдвигает роверные точки)
46. Графический выбор базы с карты подложки для внесения изменений или просмотра данных.
47. Графическое отображение всех базовых станций к которым подключались при работе в данном проекте.
48. Каталог точек
49. Возможность самостоятельной очистки NVRAM, очистки файловой системы, перезапуск приемника, перезапуск РТК, Сохранение настроек приемника в файл, восстановление настроек приемника из файла, обновлять версию ПО приемника, обновлять опции (ВСЕ это можно делать в программе и не обращаться в сервисный центр!)