



**Тахеометр электронный  
SOUTH NS10  
Руководство по эксплуатации**

Москва  
2026 г.

Рев. 2

## Оглавление

Оглавление.....	1
1 Предупреждение .....	5
2 Введение .....	6
2.1 Особенности прибора .....	6
2.2 Внешний вид .....	7
2.4 Настройка прибора .....	8
2.5 Информация о батарее.....	10
2.6 Снятие/установка трегера .....	11
2.7 Фокусировка зрительной трубы .....	12
3 Полевое ПО .....	13
3.1 Символы .....	13
3.2 Инструменты.....	14
4 Измерения .....	15
4.1 Измерение углов .....	15
4.2 Измерение расстояний.....	16
4.3 Измерение координат.....	17
5 Станция.....	18
5.1 Известная точка.....	18
5.2 Высота станции (Перенос высоты) .....	19
5.3 Проверка задней точки.....	20
5.4 Обратная засечка .....	21
5.5 Точки в линию .....	22
6 Сбор данных.....	23
6.1 Точка.....	24
6.2 Смещение расстояния .....	25
6.3 Плановое смещение .....	26
6.4 Центр колонны/Скрытая точка .....	27
6.5 Недоступное расстояние (MLM).....	28
6.6 Расчёт координат точки в створе по смещению.....	29
6.7 Расчёт координат точки в створе по углу.....	30
6.8 REM.....	31

6.9 КЛ/КП.....	32
7 Вынос в натуру.....	33
7.1 Вынос точки.....	33
7.2 Вынос по углу и расстоянию .....	34
7.3 Разбивка ПГЗ .....	35
7.4 Вынос относительно линии.....	36
8 Проект.....	37
9 СОГО.....	38
9.1 ПолярТЧК .....	39
9.2 Обратная задача .....	40
9.3 Площадь и периметр .....	41
9.4 Ортогональ к базовой линии .....	42
9.5 Пересечение по 2 точкам.....	42
9.6 Пересечение по 4 точкам .....	44
9.7 Объем.....	45
9.8 Калькулятор .....	46
10 Трассы.....	47
10.1 Выбор трассы.....	47
10.2 Горизонтальный сегмент .....	48
10.3 Вертикальный сегмент .....	50
10.4 Разбивка трассы.....	51
10.5 Расчет координат.....	52
10.6 Импорт трассы.....	52
10.7 Экспорт трассы.....	53
11 Настройки.....	54
11.1 Единицы измерения .....	54
11.2 Угол .....	55
11.3 Расстояние.....	55
11.4 Координаты .....	56
11.5 Настройки авто .....	57
11.5.1 Автомат. ....	57
11.5.2 Угад. цели.....	58
11.5.3 Настр. поиска.....	59
11.5.4 APR поиск .....	60

11.5.5 Точность вращения.....	60
11.6 Передача данных (Com-порт) .....	61
11.7 Юстировка.....	61
11.8 Помощник .....	63
11.9 Возвр. к заводским.....	64
11.10 Язык.....	64
11.11 Информация.....	66
12 Данные .....	67
12.1 Сырые данные .....	67
12.2 Координатные данные .....	67
12.3 Коды.....	68
12.4 Графические данные.....	68
12.5 Импорт данных .....	69
12.6 Экспорт данных .....	70
13 Клавиша быстрых настроек.....	71
13.1 Настройка PPM.....	71
13.2 Цель .....	72
13.3 Компенсатор .....	72
13.4 Режим измерения.....	73
13.5 Лазерный отвес .....	73
13.6 Створоуказатель .....	74
13.7 Super Search.....	74
13.8 КЛ/КП .....	74
13.9 Поиск APR .....	74
13.10 Джойстик .....	75
13.11 Вращение.....	75
14 Поверка и юстировка .....	76
14.1 Цилиндрический уровень.....	76
14.2 Круглый уровень .....	77
14.3 Сетка нитей .....	77
14.4 Коллимационная ошибка (2С).....	78
14.5 Компенсатор .....	79
14.6 Место вертикального 0 (Угол I).....	80
14.7 Постоянная прибора (К) .....	81

14.8 Поверка соответствия пятна лазерного целеуказателя линии визирования тахеометра .....	82
14.9 Подъемные винты трегера .....	82
15 Технические характеристики .....	83
16 Коды ошибок .....	85
17 Формат данных .....	86
17.1 Сырые данные .....	86
17.2 Координатные данные .....	87
17.3 Трассы .....	87
17.4 DXF .....	87
18 Техника безопасности .....	88
18.1 Встроенный лазерный дальномер (видимый лазер) .....	88
18.2 Лазерный отвес .....	89
19 Комплектация .....	90
20 Техническая поддержка на территории России .....	91
21 Условия гарантии .....	92

# 1 Предупреждение

## Поздравляем вас с покупкой электронного тахеометра SOUTH NS10!

Пожалуйста, внимательно прочитайте данную инструкцию перед началом работы на приборе.

1. Не наводите окуляр прибора на солнце.
2. Не направляйте лазерный луч прибора в глаза.
3. Не храните прибор в условиях экстремально низких или высоких температур.
4. Храните прибор в специализированном кейсе, чтобы избежать попадания пыли и влаги.
5. Если температура окружающей среды при хранении прибора сильно отличается от температуры при работе, необходимо оставить прибор в кейсе до тех пор, пока он не адаптируется к температуре окружающей среды.
6. Если прибор не будет использоваться продолжительное время, необходимо вынуть батарею и хранить ее отдельно от прибора. Батарею необходимо заряжать раз в месяц.
7. Для перевозки прибора необходимо использовать специализированный кейс. Сам кейс необходимо зафиксировать со всех сторон мягким материалом.
8. Чистить оптические элементы только тряпкой из микрофибры или специальной салфеткой для оптики.
9. Протирать поверхность прибора мягкой тканью. При попадании влаги на поверхность прибора немедленно уберите ее.
10. Перед выходом в поле проверьте заряд батарей и работоспособность прибора.
11. Не разбирайте тахеометр самостоятельно. Если прибор работает некорректно, обратитесь в специализированный сервисный центр компании **Геодетика**.

## 2 Введение

### 2.1 Особенности прибора

#### **Высокоскоростные сервоприводы**

South NS10 – новейший роботизированный тахеометр, оснащенный тихими сервоприводами, которые обеспечивают плавную и быструю работу, позволяя выполнять задачи быстро и эффективно.

#### **Автоматический поиск призмы**

Прибор оборудован функцией автоматического поиска призмы, NS10 способен найти призму в рабочей зоне за считанные секунды. Тахеометр защищен от пыли и влаги по стандарту IP65 и функционирует при температурах от -20°C до +50°C.

#### **Автоматическое слежение за призмой**

NS10 гарантирует точное наведение без необходимости смотреть в зрительную трубу. Это существенно ускоряет процесс измерений и разбивки точек.

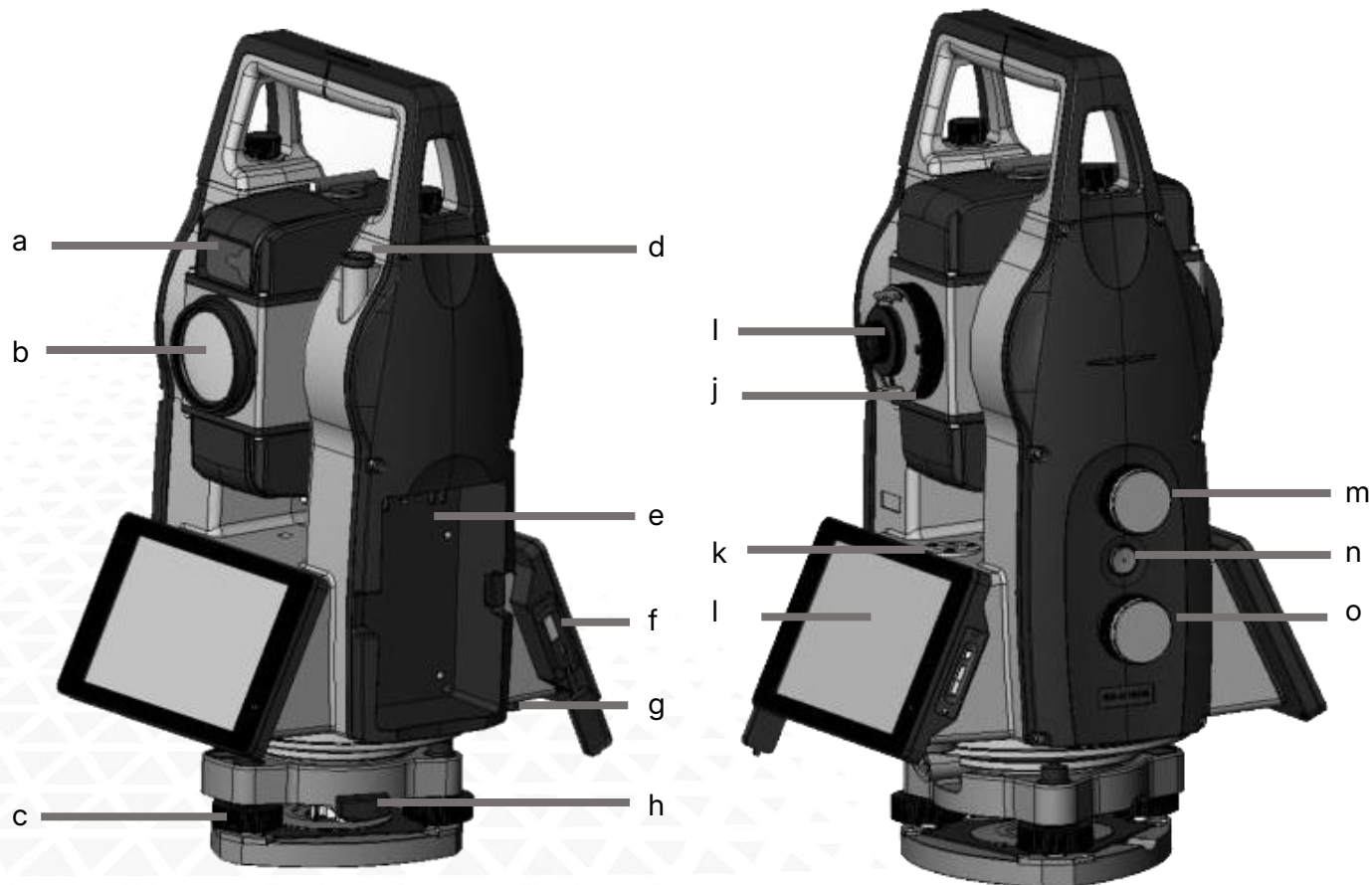
#### **Хранение и передача данных**

Храните данные во внутренней памяти или на USB-накопителе, передавайте их по Bluetooth или Wi-Fi. Современный Bluetooth позволяет комфортно работать с контроллером.

#### **ОС Android 9.0**

NS10 работает на базе ОС Android 9.0, обладает удобным интерфейсом, высокой производительностью и качественным сенсорным дисплеем.

## 2.2 Внешний вид



<b>a</b>	Створоуказатель, камера, модуль поиска и слежения за отражателем	<b>i</b>	Окуляр зрительной трубы
<b>b</b>	Линза объектива	<b>j</b>	Фокусировочное кольцо зрит. трубы
<b>c</b>	Подъемные винты трегера	<b>k</b>	Круглый уровень
<b>d</b>	Антенна	<b>l</b>	Экран
<b>e</b>	Батарейный отсек	<b>m</b>	Закрепительный и наводящий винты ВК
<b>f</b>	Разъемы	<b>n</b>	Клавиша быстрых измерений
<b>g</b>	Датчик температуры/давления	<b>o</b>	Закрепительный и наводящий винты ГК
<b>h</b>	Фиксирующий финт трегера		

## 2.3 Подготовка к проведению измерений

### Распаковка

Положите кейс крышкой вверх. Откройте кейс и достаньте прибор.

### Хранение инструмента

Закройте крышкой линзу объектива, поместите инструмент в кейс винтом вертикального круга вверх. (Линза объектива должна быть направлена на трегер.)

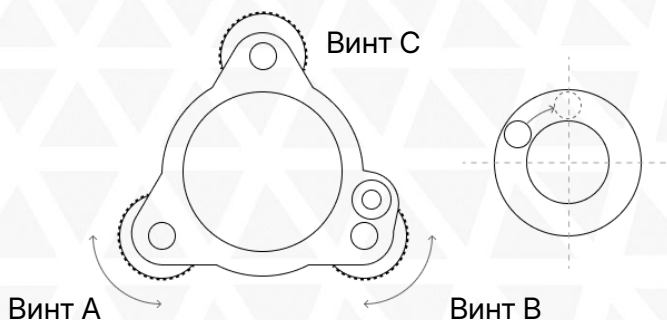
## 2.4 Настройка прибора

### Настройка штатива

1. Ослабьте натяжение винтов на ножках штатива, выставьте штатив на необходимую высоту и затяните винты.
2. Отцентрируйте штатив на необходимой вам точке и выставьте его горизонтально, на сколько это возможно.
3. Придавите ножки штатива к земле.

### Настройка прибора

1. Аккуратно поместите прибор на штатив и зафиксируйте его.
2. Включите прибор и активируйте лазерный отвес во вкладке **«Быстрая установка»**. Открепите крепление двух ножек штатива, выставьте прибор по лазерному отвесу над точкой и зафиксируйте крепления.
3. Выставьте инструмент по круглому уровню.
  - а) Вращайте подъемные винты А и В чтобы сместить пузырек круглого уровня к винту С.
  - б) Вращайте подъемный винт С чтобы поместить пузырек в центр круглого уровня.

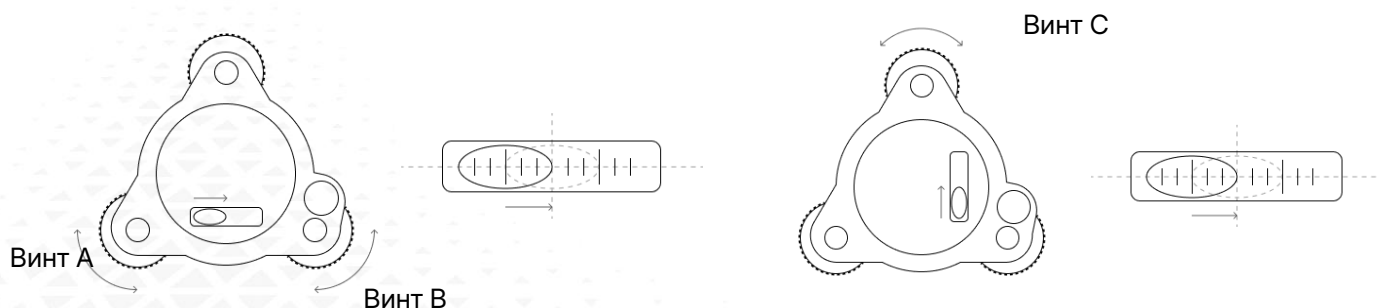


4. Выставьте инструмент по цилиндрическому уровню.

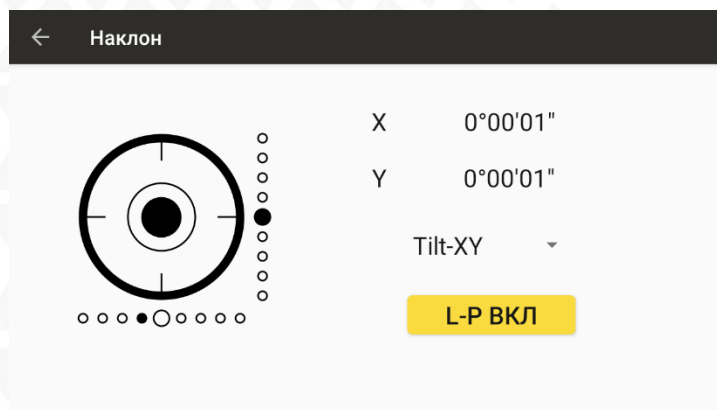
4.1 Открепите закрепительный винт горизонтального круга и выставьте прибор так, чтобы цилиндрический уровень был параллелен закрепительным винтам А и В. После этого, подъемными винтами А и В сместите пузырек в центр цилиндрического уровня.

4.2 Поверните инструмент на 90° (100 гон) вокруг вертикальной оси и вращайте подъемный винт С чтобы поместить пузырек в центр цилиндрического уровня.

4.3 Повторять эти шаги до тех пор, пока пузырек не будет в центре цилиндрического уровня во всех положениях.



В случае если точка лазерного отвеса сместилась с центра необходимой точки, ослабьте становой винт и перемещайте прибор (не поворачивая его) пока точка лазерного отвеса не окажется в центре необходимой точки. Затяните винт и снова выставьте прибор по уровню. Повторяйте эти действия до тех пор, пока прибор не будет выставлен по уровню и отцентрирован на точке.



**Совет:** выставить инструмент по уровню так же можно с помощью электронного уровня E-bubble.

**X:** Значение компенсации по направлению X.

**Y:** Значение компенсации по направлению Y.

**[Компенсация-Выкл]:** Отключить датчик наклона.

**[Компенсация -X]:** Включить датчик по направлению X.

**[Компенсация -XY]:** Включить датчик по направлению X и Y.

## 2.5 Информация о батарее

### Установка батареи

Вставьте батарею в прибор и надавите на нее.

### Замена батареи

Нажмите на замки батареи и вытащите ее. Если заряд батареи менее одного деления, немедленно прекратите работу и как можно скорее зарядите батарею.

#### **Примечание 1:**

Убедитесь, что прибор выключен перед тем, как вытаскивать батарею из инструмента, в противном случае можно повредить прибор.

#### **Примечание 2:**

1. Время работы прибора зависит от внешних факторов, таких как температура окружающей среды, время зарядки, количества циклов зарядки и т.д. Рекомендуется заблаговременно заряжать батареи и иметь несколько полностью заряженных батарей в запасе.
2. Потребление батареи зависит от режима измерения. Обычно, в режиме измерения расстояний потребление батареи значительно выше, чем в режиме измерений углов. При переключении из режима измерения углов в режим измерения расстояний при низком заряде батареи возможно отключение прибора.

### Зарядка

Перед первым использованием батареи ее необходимо зарядить целиком.

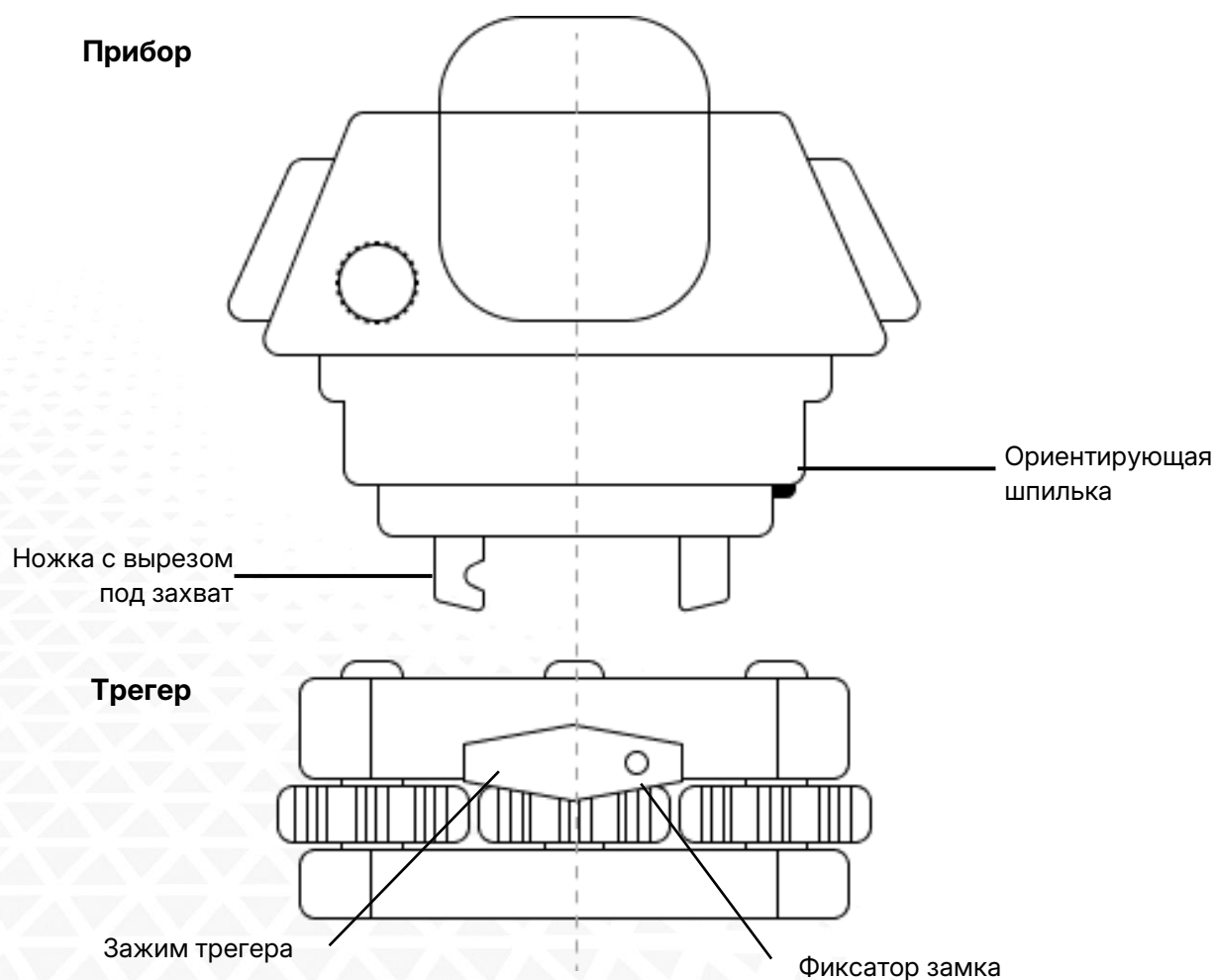
Батареи типа LI-39 должны заряжаться только официальной зарядкой NC-10, которая поставляется в комплекте с инструментом. Подключать зарядку можно в сеть 220V, при температуре от 0° до +35°С.

Красный индикатор на блоке питания сообщает о том, что идет зарядка устройства, зеленый – зарядка окончена. Вовремя вытаскивайте батарею из блока питания.

#### **Примечание:**

Для того, чтобы батарея сохраняла свою емкость как можно дольше ее необходимо заряжать не реже чем раз в месяц.

## 2.6 Снятие/установка трегера



### Снятие трегера

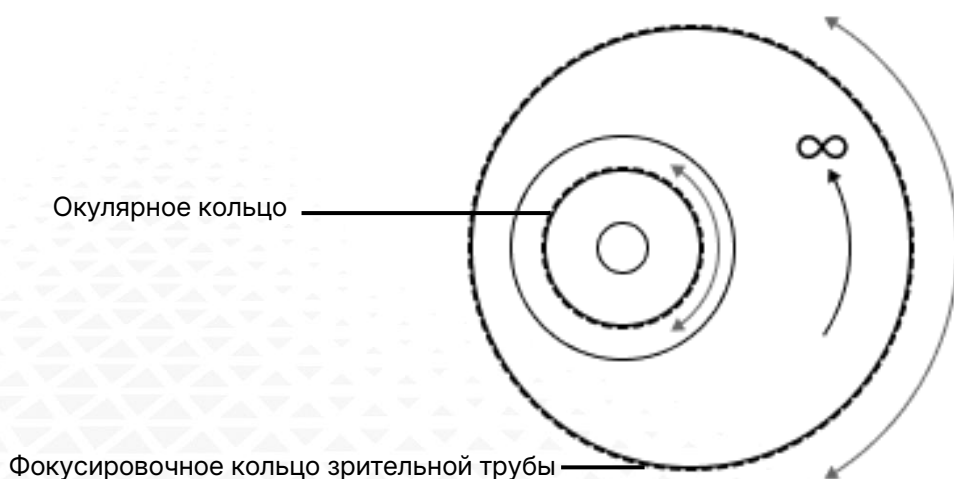
При необходимости прибор можно снять с трегера. Чтобы разблокировать зажимной механизм поверните зажим трегера на 180° против часовой стрелки. Затем можно снять прибор с трегера.

### Установка трегера

Вставьте ножки прибора в соответствующие отверстия на трегере, соединив ориентирующую шпильку с ориентирующей выемкой. Поверните зажим трегера на 180° градусов по часовой стрелке для фиксации прибора на трегере.

## 2.7 Фокусировка зрительной трубы

Наведите зрительную трубу на светлую поверхность и вращайте фокусирующее кольцо окуляра до тех пор, пока сетка нитей не станет четкой. Наведитесь на марку визиром на крышке дальномера и вращайте фокусирующее кольцо до тех пор, пока изображение не станет четким.



## 3 Полевое ПО

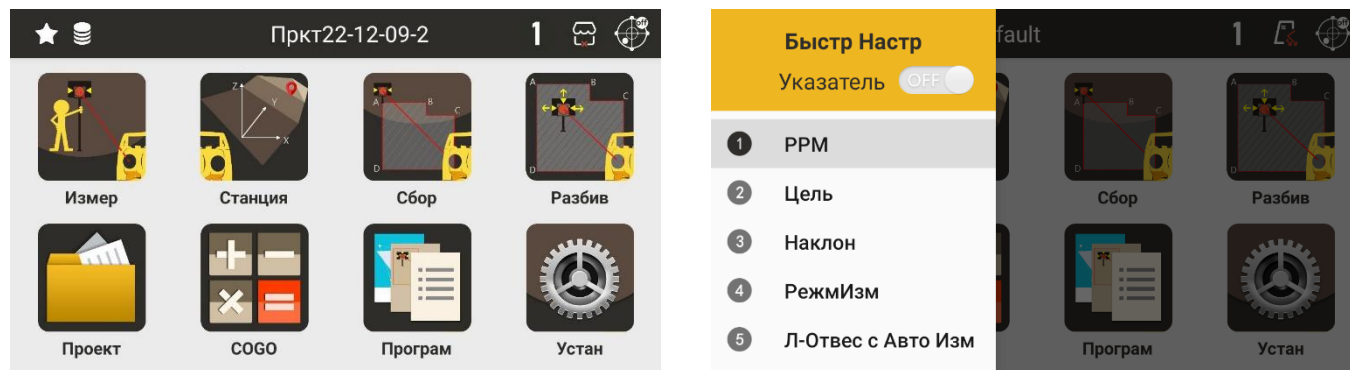
### 3.1 Символы





Угол	Раст	Коорд	PSM(0,0) – PPM(7,69)
V:		78°19'13"	ИЗМ
HR:		185°26'23"	РЕЖМ
SD:		m	РАЗБ
HD:		m	
VD:		m	

Угол	Раст	Коорд	PSM(0,0) – PPM(7,69)
V:		78°19'14"	ИЗМ
HR:		185°26'24"	РЕЖМ
N:		m	В ОТП
E:		m	В.ИН
Z:		m	СТН

<b>V/V%</b>	Вертикальный угол
<b>HR/HL</b>	Горизонтальный угол право/лево
<b>HD</b>	Горизонтальное расстояние
<b>VD</b>	Вертикальная разница
<b>SD</b>	Расстояние сдвига
<b>N</b>	Север
<b>E</b>	Восток
<b>Z</b>	Превышение
<b>m/ft</b>	Метры/Футы
<b>dms</b>	Градусы/Минуты/Секунды
<b>Mil</b>	Единица измерения угла
<b>Gon</b>	Единица измерения угла
<b>PSM</b>	Константа призмы
<b>PPM</b>	Атмосферная коррекция

## 3.2 Инструменты



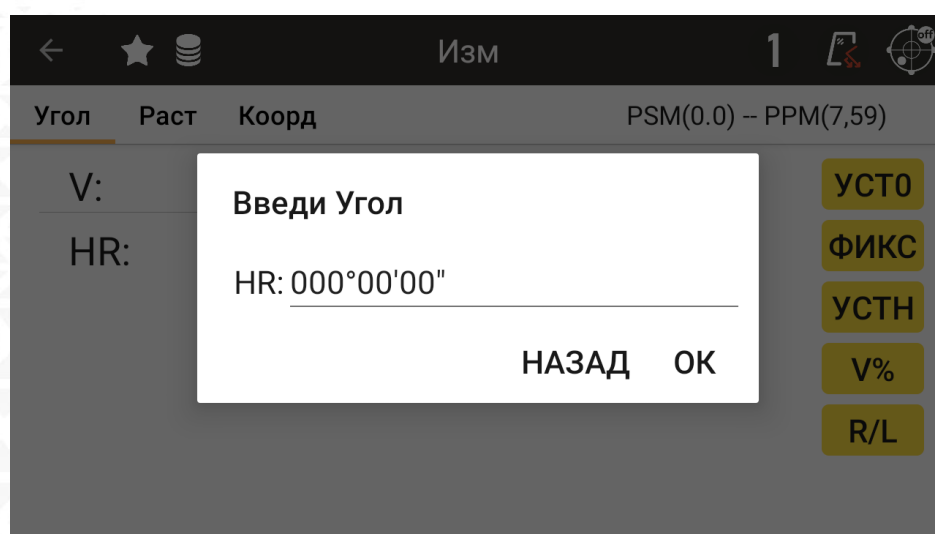
	<b>[Быстр. уст.]</b>	В этом пункте находятся настройки целеуказателя, подсветки сетки нитей, лазерного отвеса и температуры/давления.
	<b>[Данные]</b>	В этом пункте находятся сырые данные, координаты, коды и графические данные.
<b>1</b>	<b>[Режим]</b>	В этом пункте находятся fine, N times, continuous или tracking mode.
	<b>[Цель]</b>	В этом пункте находятся режимы съемки: на пленку, призму и безотражательный режим.
	<b>[Датчик наклона]</b>	В этом пункте находятся настройки электронного уровня: по оси X, по осям XY или отключен.

## 4 Измерения

Меню программы измерений:

- Измерение углов
- Измерение расстояний
- Измерение координат

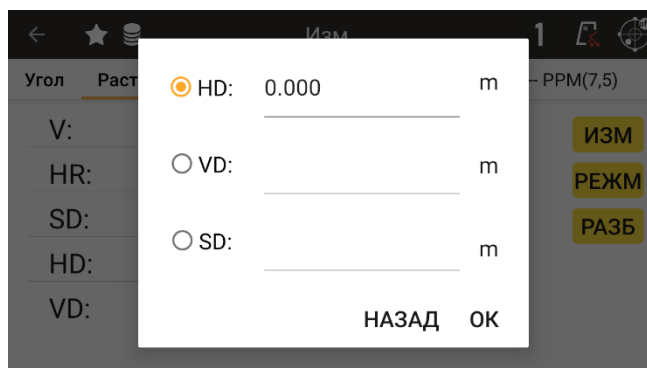
### 4.1 Измерение углов



V/V%	Вертикальный угол
HR/HL	Горизонтальный угол право/лево
[УСТО]	Установка вертикального угла как 0. После этой установки необходимо заново задать заднюю точку.
[ФИКС]	Задержать гор. угол.
[УСТН]	Ввести горизонтальный угол.
[Поворот]	Автоматический поворот инструмента на заданный угол.

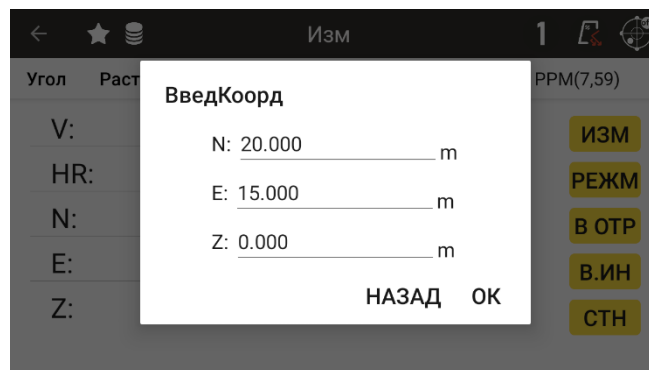
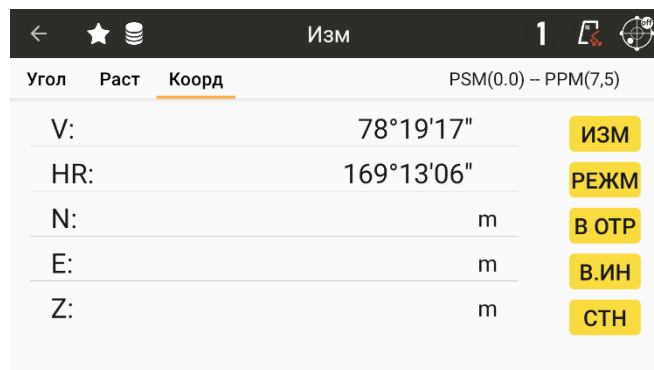
**Поворот:** Введите значения вертикального и горизонтального углов, нажмите **[Начать вращение]**, и инструмент автоматически повернется на заданный угол.

## 4.2 Измерение расстояний



<b>SD</b>	Наклонное расстояние.
<b>HD</b>	Горизонтальное расстояние.
<b>VD</b>	Вертикальное расстояние.
<b>[РЕЖМ]</b>	Выбор режима измерения.
<b>[ИЗМ]</b>	Измерение.
<b>[РАЗБ]</b>	Перейти в меню разбивки.

## 4.3 Измерение координат



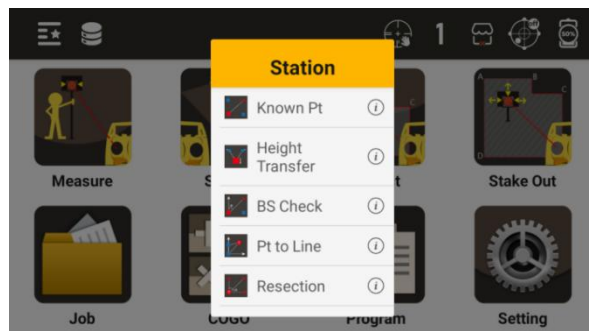
<b>N</b>	Север
<b>E</b>	Восток
<b>Z</b>	Высота
<b>[РЕЖМ]</b>	Выбор режима измерения.
<b>[ИЗМ]</b>	Измерение.
<b>[В.ОТР]</b>	Ввод высоты отражателя.
<b>[В.ИН]</b>	Ввод высоты инструмента.
<b>[СТН]</b>	Ввод координат станции.

*После ввода станции необходимо заново провести измерение на заднюю точку.*

## 5 Станция

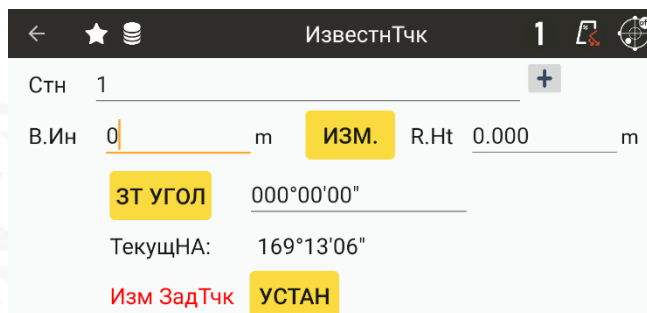
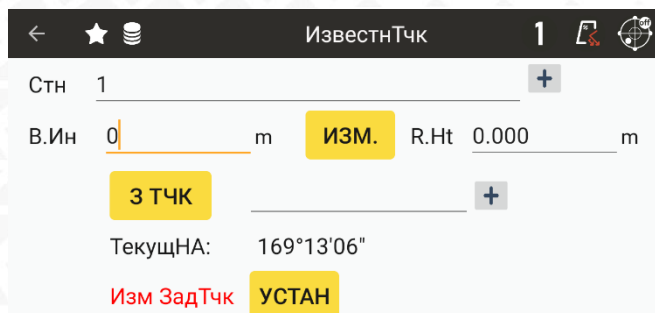
Все вычисления координат выполняются относительно точки стояния. Перед началом работы обязательно введите или вычислите координаты точки стояния.

Меню станция:



### 5.1 Известная точка

Существует два способа установки задней точки: по углу и по азимуту.



<b>Стн</b>	Введите или выберите ID станции.
<b>В.Ин</b>	Ввод высоты инструмента.
<b>В.Отр</b>	Ввод высоты отражателя.
<b>[З ТЧК]</b>	Введите или выберите ID задней точки.
<b>[ИЗМ]</b>	Измерение.
<b>[УСТАН]</b>	Установить угол на заднюю точку.
<b>Текущ</b>	Отобразить текущий гор угол.
<b>[ЗТ УГОЛ]</b>	Введите или установите угол на заднюю точку.

## 5.2 Высота станции (Перенос высоты)

Определите высоту станции измерив точку с известной высотой.

The screenshot shows the 'Stn Ht' menu with the following fields and buttons:

- Ht: 0.000 m (CALL button)
- InHt: 0.000 m (R.Ht: 0.000 m)
- VD: m
- StnHt(Meas): m (MEAS button)
- StnHt(Current): 0.000 m (SET button)

<b>Выс.</b>	Ввод высоты известной точки.
<b>В.Ин</b>	Ввод высоты инструмента.
<b>В.Отр</b>	Ввод высоты отражателя.
<b>VD</b>	Текущий вертикальный угол.
<b>Расч. Выс.</b>	Расчет измеренной высоты станции.
<b>Выс. Стан.</b>	Текущая станции.
<b>[ИЗМ]</b>	Измерение.
<b>[УСТАН]</b>	Установить высоту как текущую высоту станции.

## 5.3 Проверка задней точки

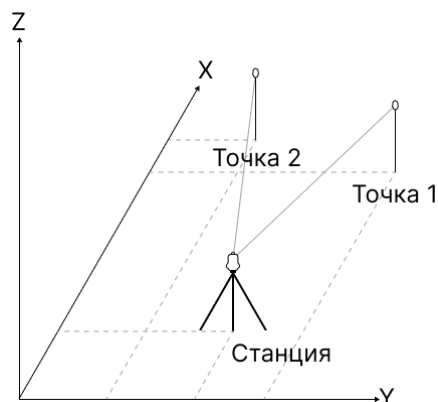
Проверьте совпадает ли текущий угол с задней точкой.

Стн Тчк	Зад Тчн
1	BS 0°00'00"
	HA 0°32'37"
	dHA 0°32'37"

СБРОС

<b>Стан Тчк</b>	ID точки стояния.
<b>Зад Тчк</b>	ID задней точки. Это поле будет пустым, если точка вводилась вручную.
<b>BS</b>	Угол на заднюю точку.
<b>HA</b>	Текущий горизонтальный угол.
<b>dHA</b>	Разница между BS и HA.
<b>[СБРОС]</b>	Обнулить текущий угол на заднюю точку.

## 5.4 Обратная засечка



Обратная засечка используется для определения координат стояния прибора по двум и более точкам.

←
★
☰
Засечка
1
📷
🎯

Изм	Данн	Граф			
Тчк	N	E	Z	НА	
10	15.000	15.000	0.000	0°32'3	

ИЗМ.  
РАСЧ

### Примечание:

1. Слишком маленький или большой угол между измерениями может негативно повлиять на результат расчета, поэтому важно выбирать правильный угол.
2. Для расчета требуется как минимум три угловых измерения или два измерения расстояния.
3. По большей части, высота станции рассчитывается по данным расстояния. Если таких данных нет, то высота будет определена по углу к известной точке.
4. Стандартные отклонения и невязки будут отображены на экране

<b>Тчк</b>	Поле для ввода ID известной точки.
<b>В.Ин</b>	Ввод высоты инструмента.
<b>В.Отр</b>	Ввод высоты отражателя.
<b>НА</b>	Результат измерения горизонтального угла.
<b>VA</b>	Результат измерения вертикального угла.
<b>SD</b>	Наклонное расстояние.
<b>[УГОЛ]</b>	Измерение только угла.
<b>[ВСЕ]</b>	Измерение угла и расстояния.
<b>[ОК]</b>	Сохранить и вернуться к списку точек.

## 5.5 Точки в линию

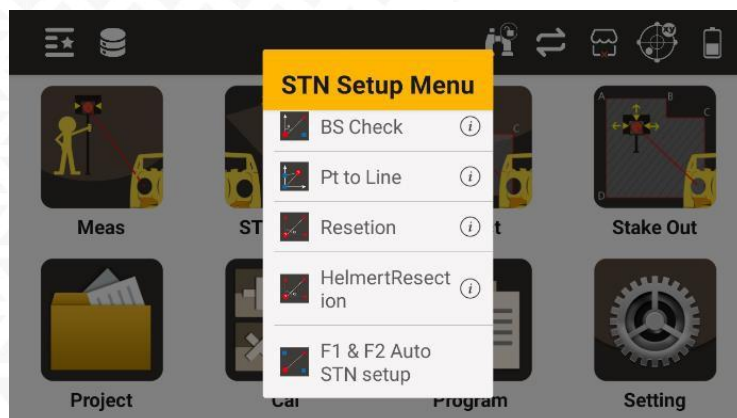
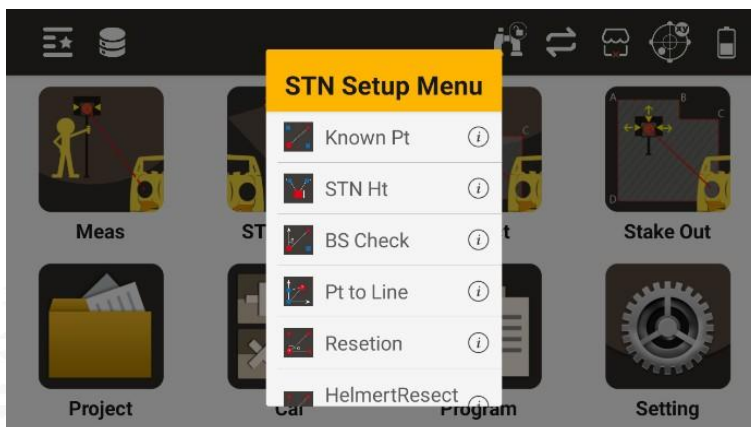
Измерьте две точки (А и В), нажмите **[ДАЛЬШЕ]** для расчёта HD/VD/SD между ними.

Прибор автоматически создаст систему координат. Нажмите **[УСТ]** чтобы установить станцию.

## 6 Сбор данных

После установки станции можно приступить к съемке с помощью программы сбора данных.

Меню сбора данных:

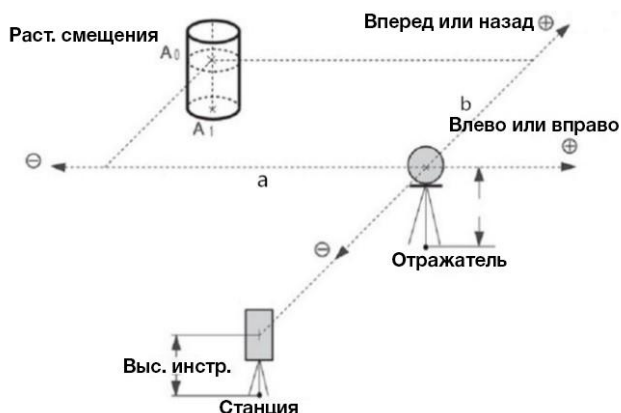


## 6.1 Точка

В данном разделе содержится не только измерение точки, но и кодирование точек и графическое отображение данных.

<b>HA</b>	Текущий горизонтальный угол
<b>VA</b>	Текущий вертикальный угол.
<b>HD</b>	Измеренное горизонтальное расстояние.
<b>VD</b>	Измеренное вертикальное расстояние.
<b>SD</b>	Измеренное наклонное расстояние.
<b>Данн</b>	Отобразить снятые точки.
<b>Граф</b>	Графическое отображение сохраненных точек.
<b>Тчк</b>	Введите ID точки. Каждая последующая точка будет иметь ID, равный ID предыдущей точки + 1.
<b>Код</b>	Введите и выберите код для точки.
<b>Соед</b>	Создать линию с выбранной точкой.
<b>В.Отр</b>	Ввод высоты отражателя.
<b>[РАСТ]</b>	Измерение расстояния.
<b>[СОХР]</b>	Сохранить измерения. Если не были выполнены измерения расстояния, программа запишет только текущий угол.
<b>[ВСЕ]</b>	Выполнить измерение точки и сохранить.

## 6.2 Смещение расстояния



Получение координат точки после смещения относительно цели.

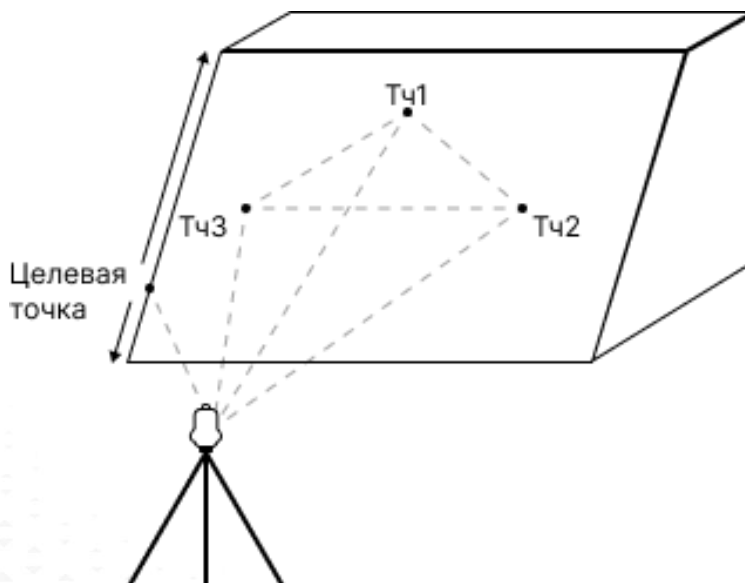
**Примечание:** Направления указаны относительно направления визирования оператора.

← ★ 📁
Смещ по Расст
1 📄 🌐

Изм	Данн	Граф
Тчк	11	
Код	<input type="text" value=""/>	В Отр 1.500 m
<input type="radio"/> L	<input checked="" type="radio"/> R	0.000 m
<input type="radio"/> Перед	<input checked="" type="radio"/> Зад	0.000 m <span style="background-color: #ffc107; padding: 2px 5px;">ИЗМ</span>
<input type="radio"/> Вх	<input checked="" type="radio"/> Вн	0.000 m <span style="background-color: #ffc107; padding: 2px 5px;">ВСЕ</span>

<b>Тчк</b>	Введите ID точки смещения.
<b>Код</b>	Введите или выберите код точки.
<b>В Отр</b>	Высота отражателя.
<b>L/R</b>	Отклонение влево/вправо.
<b>Перед/Зад</b>	Разница расстояния вперед/назад.
<b>Вх/Вн</b>	Разница высоты выше/ниже.
<b>[ИЗМ]</b>	Измерение.
<b>[ВСЕ]</b>	Выполнить измерение точки и сохранить.

## 6.3 Плановое смещение



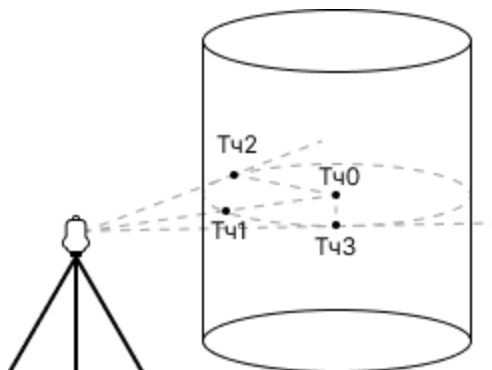
Точками P1, P2, P3 задается плоскость, далее необходимо навестись на точку смещения P0. Координаты этой точки будут рассчитаны.

← ★ 🗄
Смещ по плоск
1 📄 🌐

Изм	Данн	Граф
Тчк	11	<b>NE Проекц</b>
Код	<input type="text" value=""/>	В Отр <input type="text" value="1.500"/> m
A:	<span style="background-color: #00FF00; padding: 2px;">OK</span> <span style="background-color: #FFD700; padding: 2px; margin-left: 10px;">Переме</span> <span style="background-color: #FFD700; padding: 2px; margin-left: 10px;">Спис</span>	HA: 0°32'39"
B:	<span style="background-color: #00FF00; padding: 2px;">OK</span> <span style="background-color: #FFD700; padding: 2px; margin-left: 10px;">Переме</span> <span style="background-color: #FFD700; padding: 2px; margin-left: 10px;">Спис</span>	VA: 78°19'22"
C:	<span style="background-color: #FF0000; padding: 2px;">Ожид</span> <span style="background-color: #FFD700; padding: 2px; margin-left: 10px;">Изм</span>	<b>COXP</b>

<b>[Изм]</b>	Измерить точку.
<b>[Переме]</b>	Отменить измерение точки.
<b>[Спис]</b>	Посмотреть результат измерения.
<b>[COXP]</b>	Сохранить результаты измерения.
<b>HA</b>	Текущий горизонтальный угол.
<b>VA</b>	Текущий вертикальный угол.

## 6.4 Центр колонны/Скрытая точка



Центр колонны используется для измерения скрытых точек, например, центра колонны, изображенного на картинке выше.

Точка P1 – пересечение между центром колонны и станцией, точки P2 и P3 – левая и правая границы колонны.

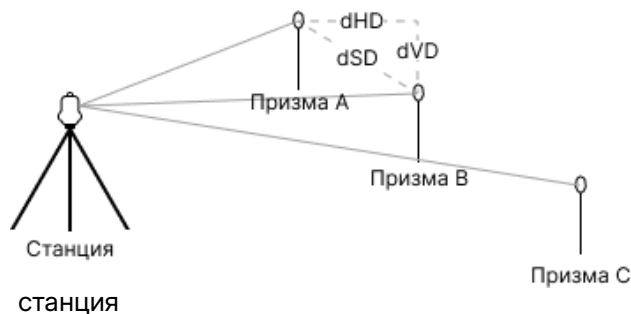
Измерив эти точки, ПО автоматически рассчитает точку P0.

←
★
☰
Центр Колонны
1
📷
📍

Изм.	Данн	Граф
Тчк	<input type="text" value="11"/>	
Код	<input type="text" value=""/>	R.Ht <input type="text" value="1.500"/> m
Нап.А	<span style="background-color: red; color: white; padding: 2px;">OK</span>	HA: <input type="text" value="0°32'39"/>
Нап.В	<span style="background-color: red; color: white; padding: 2px;">OK</span>	HA: <input type="text" value="0°32'39"/>
Центр	<span style="background-color: red; color: white; padding: 2px;">РАСТ</span>	HD: <input type="text" value=""/> m

<b>Нап. А</b>	Наведитеcь на край колонны.
<b>Нап. В</b>	Наведитеcь на другой край колонны.
<b>Центр</b>	Наведитеcь на центр колонны.
<b>[УГОЛ]</b>	Измерение угла краев колонны.
<b>[РАСТ]</b>	Измерение дистанции до центра колонны.

## 6.5 Недоступное расстояние (MLM)

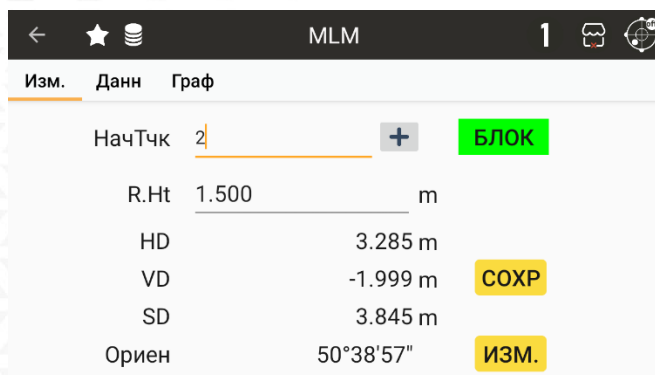


Данная программа используется для расчёта горизонт. пролож., превышения, наклонное расст. и азимута между двумя точками.

Есть два способа измерения:

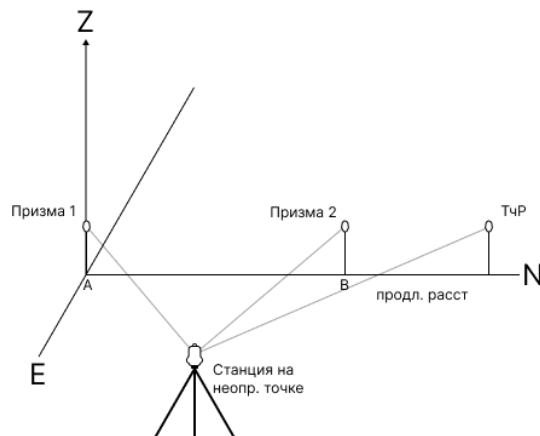
**MLM (А-В, А-С) (с блокировкой)**

**MLM (А-В, В-С) (без блокировки)**



<b>НачТчк</b>	Начальная точка.
<b>HD</b>	Горизонтальное расстояние между двумя точками.
<b>VD</b>	Вертикальная разница между двумя точками.
<b>SD</b>	Расстояние сдвига между двумя точками.
<b>Ориен</b>	Угол между двумя точками.
<b>[БЛОК]</b>	Выбор способа измерения.
<b>[СОХР]</b>	Сохранить результаты измерения.
<b>[ИЗМ.]</b>	Измерить.

## 6.6 Расчёт координат точки в створе по смещению



Вычисление координат недоступной точки Р которая является продолжением линии Р1 Р2, путем измерения на точки Р1 Р2.

**Дано:** Р1, точка начала; Р2, точка конца; ВN, удлиненное расстояние

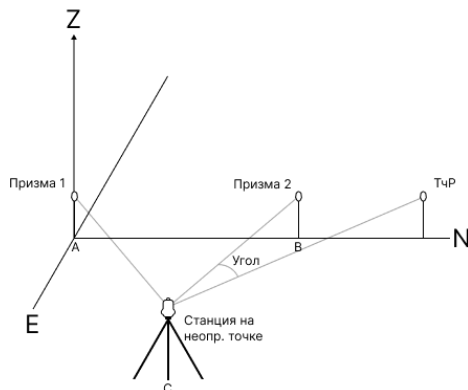
**Требуется узнать:** Р, точку удлинения

← ★ 📁 Линия&УдлинтЧк 1 🗨️ 🌐

Изм.	Данн	Граф		
Тчк	11	Код	<input type="text"/>	В Отр 1.500 m
НА:	3°38'57"	VA:	78°19'23"	
Р1	m		<span style="background-color: yellow;">ИЗМ.</span>	<span style="background-color: yellow;">СПИС</span>
Р2	m		<span style="background-color: yellow;">ИЗМ.</span>	<span style="background-color: yellow;">СПИС</span>
Продолж	m		<span style="background-color: yellow;">+</span>	<span style="background-color: yellow;">СОХР</span>

<b>НА</b>	Горизонтальный угол.
<b>VA</b>	Вертикальный угол.
<b>Р1</b>	Расстояние до точки 1.
<b>Р2</b>	Расстояние до точки 2.
<b>Продолж</b>	Расстояние удлинения.
<b>[ИЗМ.]</b>	Измерение первой или второй точки.
<b>[СПИС]</b>	Посмотреть результат измерения первой или второй точки.
<b>[+/-]</b>	Положительное или отрицательное направление.
<b>[СОХР]</b>	Сохранить точку удлинения.

## 6.7 Расчёт координат точки в створе по углу



Вычисление координат недоступной точки P которая является продолжением линии P1 P2, путем измерения на точки P1 P2.

**Дано:** P1, точка начала; P2, точка конца; угол удлинения

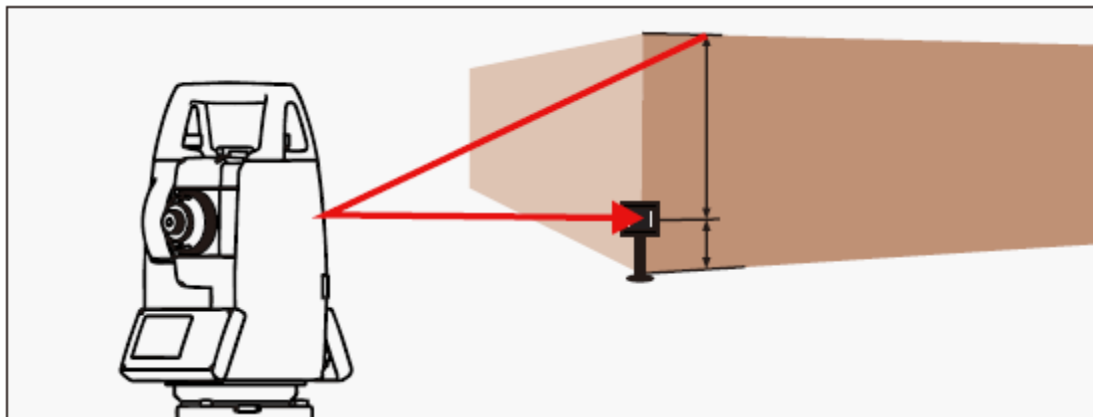
**Требуется узнать:** P, точку удлинения

< ★ 📄
Лин&УгТч
1 🔄 🌐

Изм	Данн	Граф
Тчк	11	Код <input type="text"/> В Отр 1.500 m
НА:	3°38'56"	VA: 78°19'23"
P1	m	<span style="background-color: #ffc107; padding: 2px;">ИЗМ.</span> <span style="background-color: #ffc107; padding: 2px;">СПИС</span>
P2	m	<span style="background-color: #ffc107; padding: 2px;">ИЗМ.</span> <span style="background-color: #ffc107; padding: 2px;">СПИС</span>
Кут		<span style="background-color: #ffc107; padding: 2px;">ИЗМ.</span> <span style="background-color: #ffc107; padding: 2px;">СОХР</span>

<b>НА</b>	Горизонтальный угол.
<b>VA</b>	Вертикальный угол.
<b>P1</b>	Расстояние до точки 1.
<b>P2</b>	Расстояние до точки 2.
<b>Кут</b>	Угол удлинения.
<b>[ИЗМ.]</b>	Измерение первой или второй точки.
<b>[СПИС]</b>	Посмотреть результат измерения первой или второй точки.
<b>[+/-]</b>	Положительное или отрицательное направление.
<b>[СОХР]</b>	Сохранить точку удлинения.

## 6.8 REM



Точки над призмой можно измерять без отражателя.

Определение отметки недоступной точки или превышения между отражателем и недоступной точкой.

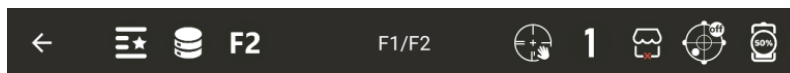
Чаще всего данная функция применяется для определения высоты ЛЭП.

← ★ 📁 REM 1 🗨️ 📏	
VA	78°19'23"
dVD	1.500 m
R.Ht	1.500 m
VA	78°19'23" <b>УГОЛ</b>
HD	3.989 m <b>ВСЕ</b>

<b>R.Ht</b>	Высота отражателя.
<b>VA (первый)</b>	Текущий вертикальный угол.
<b>dVD</b>	Разница отметок точек.
<b>VA (второй)</b>	Вертикальный угол измеренной точки.
<b>HD</b>	Горизонтальное расстояние до измеренной точки.
<b>[УГОЛ]</b>	Измерить VA.
<b>[ВСЕ]</b>	Измерить VA и HD.

## 6.9 КЛ/КП

Уточнение угла, повтором измерения при другом круге.



HA (Face2): 260°47'56.0"      VA (Face2): 303°21'02.8"

ANG

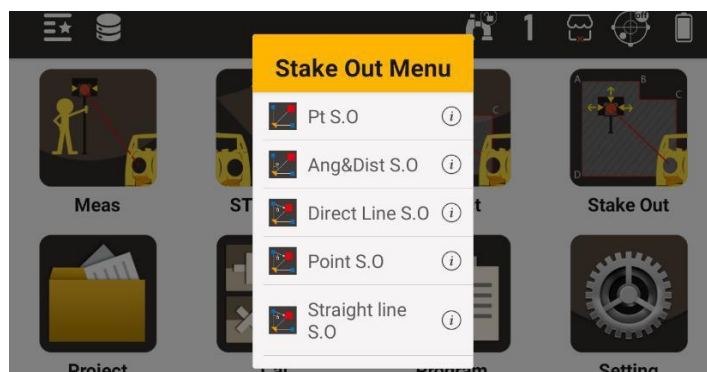
HA Result :

VA Result :

F1/F2

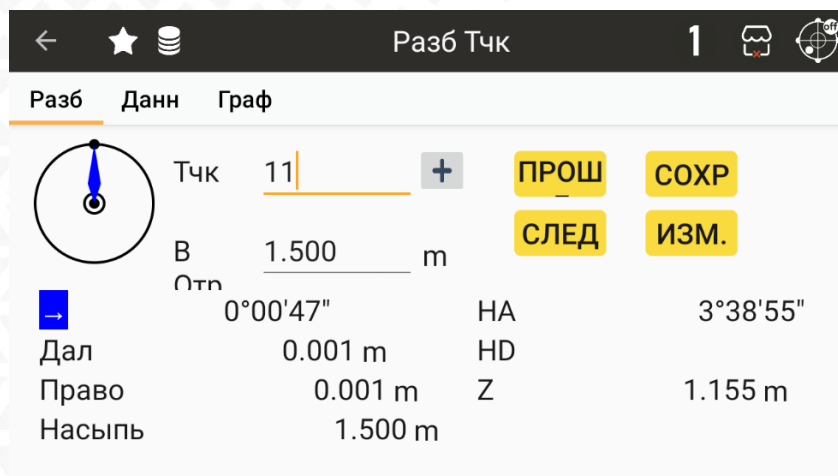
## 7 Вынос в натуру

Меню разбивки (выноса в натуру):



### 7.1 Вынос точки

Для выноса точки можно выбрать точку из памяти или ввести ее координаты вручную.



<b>Тчк</b>	ID точки, которую необходимо вынести.
<b>В Отр</b>	Высота отражателя.
<b>[ПРОШ]</b>	Выбрать последнюю точку.
<b>[СЛЕД]</b>	Выбрать следующую точку.
<b>[ИЗМ.]</b>	Провести измерение.
<b>[СОХР.]</b>	Сохранить текущую выносимую точку.

<b>HA</b>	Горизонтальный угол выносимой точки.
<b>HD</b>	Горизонтальное расстояние выносимой точки.
<b>Z</b>	Превышение выносимой точки.
<b>Ближ/Дал</b>	Подсказка дальше/ближе.
<b>Лево/Право</b>	Подсказка левее/правее.
<b>Насыпь/Выемка</b>	Подсказка выше/ниже.

## 7.2 Вынос по углу и расстоянию

Вынос точки по значению угла (HA), расстоянию (HD) или высоте (Z).

<b>В Отр</b>	Высота отражателя.
<b>Ближ/Дал</b>	Подсказка дальше/ближе.
<b>Лево/Право</b>	Подсказка левее/правее.
<b>Насыпь/Выемка</b>	Подсказка выше/ниже.

## 7.3 Разбивка ПГЗ

Вынос точек по азимуту, горизонтальному смещению (HD) и превышению (VD).

Точки можно выбрать точку из памяти или ввести ее координаты вручную.

← ★ 🗄 Разб. ПГЗ 1 📄 🎯 off

Разб	Данн	Граф
Тчк	<input type="text"/>	<input style="float: right;" type="button" value="+"/>
Азимут	<input type="text" value="000°00'00"/>	
HD	<input type="text" value="0.000"/>	m
VD	<input type="text" value="0.000"/>	m <input type="button" value="ДАЛЬ"/>

<b>Тчк</b>	ID точки, которую необходимо вынести.
<b>Азимут</b>	Азимут выносимой точки.
<b>HD</b>	Горизонтальное расстояние выносимой точки.

## 7.4 Вынос относительно линии

Расчет координат точки выноса по двум известным точкам (НачТчк и КонТчк) и по расстоянию смещения (влево или вправо, вперед или назад, вверх или вниз) на основании линии, которую формируют эти точки.

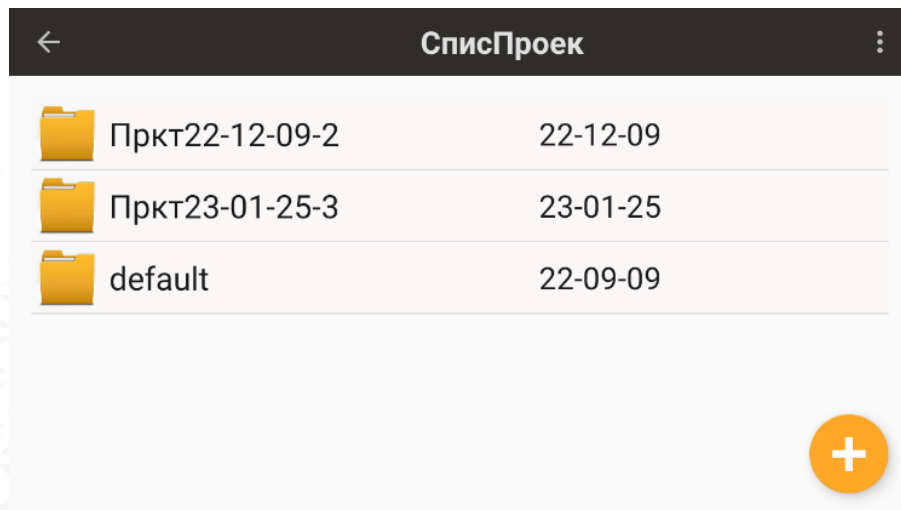
← ★ 🗄
Разб. Тчк
1 📄 🎯

Разб	Данн	Граф
НачТчк 10		<input style="border: 1px solid #ccc; padding: 2px 5px; background-color: #eee; color: #333; font-weight: bold; font-size: 1.2em; vertical-align: middle;" type="button" value="+"/>
N(+)	<input style="width: 100px;" type="text" value="0.000"/>	m
E(+)	<input style="width: 100px;" type="text" value="0.000"/>	m
Z(+)	<input style="width: 100px;" type="text" value="0.000"/>	m
Угол(+)	<input style="width: 100px;" type="text" value="0.0000"/>	dm
КонТчк 11		<input style="border: 1px solid #ccc; padding: 2px 5px; background-color: #eee; color: #333; font-weight: bold; font-size: 1.2em; vertical-align: middle;" type="button" value="+"/>
	<input checked="" type="radio"/> L <input type="radio"/> R	<input style="width: 100px;" type="text" value="0.000"/> m
	<input checked="" type="radio"/> Перед <input type="radio"/> Зад	<input style="width: 100px;" type="text" value="0.000"/> m
	<input checked="" type="radio"/> Вх <input type="radio"/> Вн	<input style="width: 100px;" type="text" value="0.000"/> m
<input style="background-color: #ffc107; border: 1px solid #ccc; padding: 5px 15px; font-weight: bold; font-size: 1.1em; vertical-align: middle;" type="button" value="ДАЛЬ"/>		

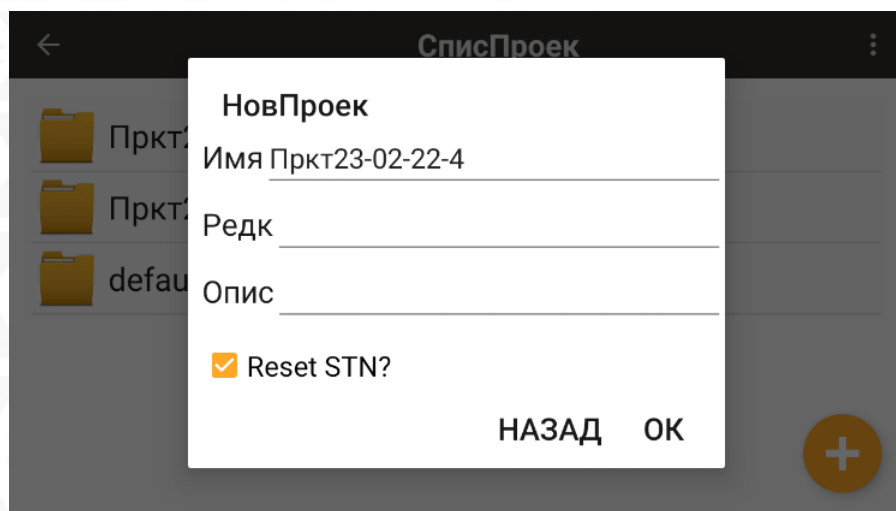
<b>НачТчк</b>	Первая известная точка.
<b>КонТчк</b>	Вторая известная точка.
<b>[ИЗМ.]</b>	Провести измерение.
<b>[СОХР.]</b>	Сохранить текущую выносимую точку.

## 8 Проект

Меню проекты:



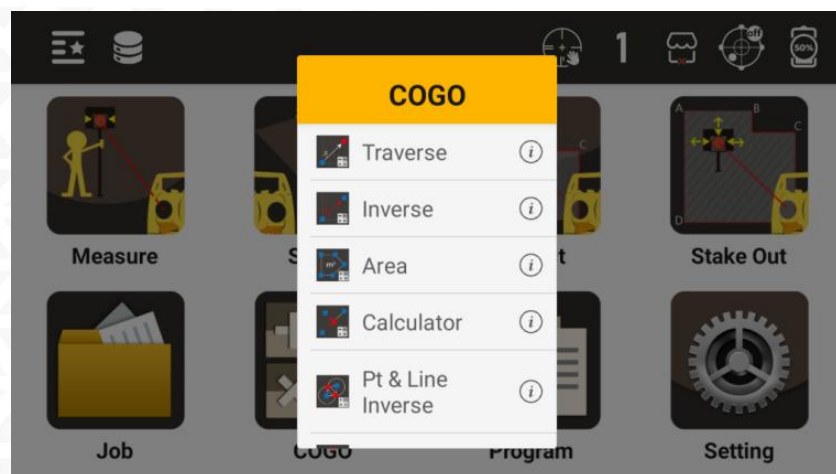
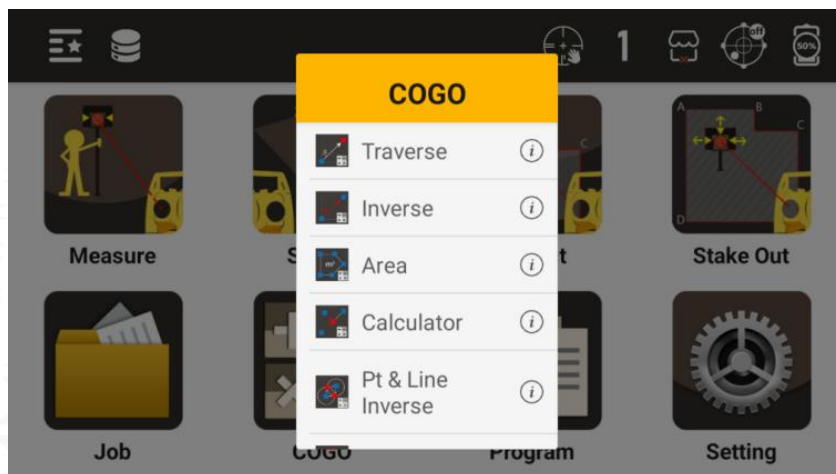
Для создания нового проекта нажмите на "+" в правом нижнем углу.



## 9 COGO

В данном разделе содержится набор программ для различных расчетов.

Меню COGO:



## 9.1 ПолярТЧК

★ 
ПолярТЧК
1

Calc
Граф

НачТчк		<b>+</b>		Результат
НачУгл	000°00'00"		N	m
Оборот	000°00'00"		E	m
HD	0.000	m	Z	m
VD	0.000	m	<b>СОХР</b>	<b>РАСЧ</b>

Расчёт координат точки относительно другой точки по углу и расстоянию.

<b>НачТчк</b>	Точка начала. Ее можно измерить, ввести и выбрать из памяти.
<b>КонТчк</b>	Начальный угол.
<b>Оборот</b>	Угол поворота относительно начальной точки.
<b>[РАСЧ]</b>	Рассчитать координаты точки.
<b>[СОХР]</b>	Сохранить результат.

## 9.2 Обратная задача

Расчет взаимного расположения двух точек.

<b>НачТчк</b>	Точка начала. Ее можно измерить, ввести и выбрать из памяти.
<b>КонТчк</b>	Начальный угол.
<b>Оборот</b>	Угол поворота относительно начальной точки.
<b>HD</b>	Горизонтальное расстояние между двумя точками.
<b>VD</b>	Вертикальная разница между двумя точками.
<b>SD</b>	Расстояние сдвига между двумя точками.
<b>V%</b>	Наклон между двумя точками.
<b>Угол</b>	Угол между двумя точками.
<b>[COXP]</b>	Сохранить результат.

## 9.3 Площадь и периметр

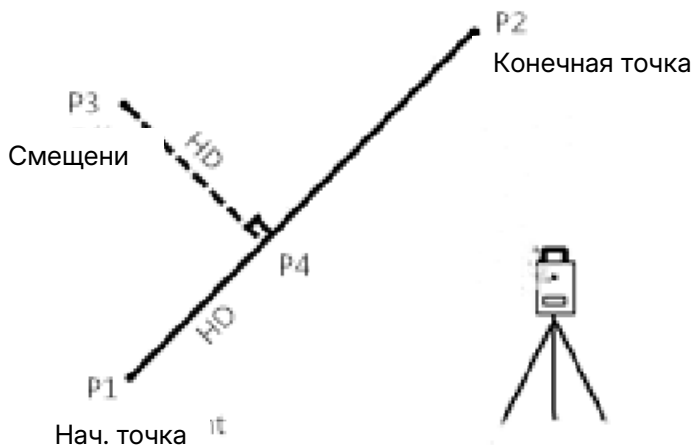
Вычисление площади и периметра полигона, образованного известными точками.

Площ	Резт	Граф
Имя	N	E
1	102.883	100.002
St1	100.000	100.000

Доб>> + ↑ ↓ Удал Расч

<b>[Доб]</b>	Вставить точку в конец списка.
<b>[Встав]</b>	Вставить точку в текущее положение в списке точек.
<b>[Удал]</b>	Удалить выбранную точку.
<b>[Расч]</b>	Рассчитать периметр и площадь.

## 9.4 Ортогональ к базовой линии



Расчет значения горизонтального проложения между начальной точкой P1 линии P1-P2 и точкой пересечения P4, образованной перпендикуляром к линии P1-P2 от точки P3, и горизонтального проложения от точки P3 до точки P4, а также координат точки P4.

← ★ 📁 Тчк-Л Зас 1 🗺️ 🌐

Засч Резт Граф

НачТчк1  +

КонТчк2  +

Смещ.Р3  +

**РАСЧ**

← ★ 📁 Тчк-Л Зас 1 🗺️ 🌐

Засч Резт Граф

N: 3.884 m

E: 99.930 m

Z: 15.000 m

P1 to P4 (HD): 96.116 m

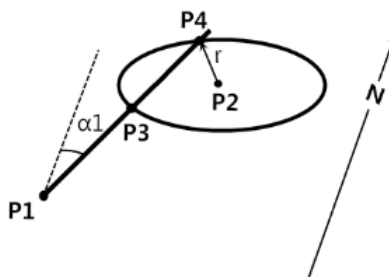
P3 to P4 (HD): 99.679 m

ИмяТчк St1 1 ms ap

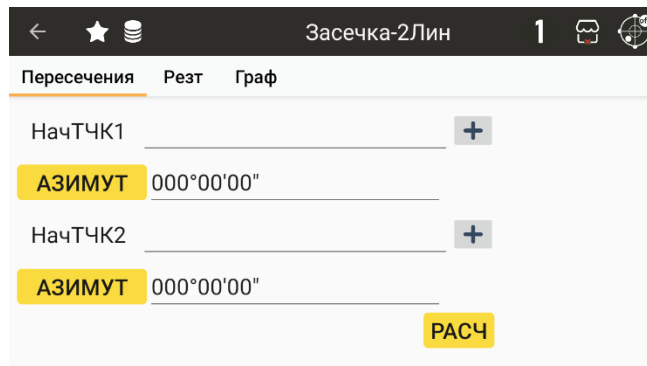
Код: cal  **СОХР**

## 9.5 Пересечение по 2 точкам

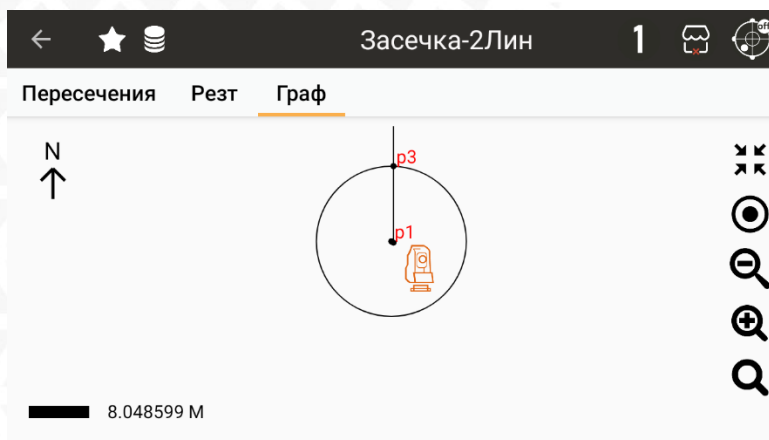
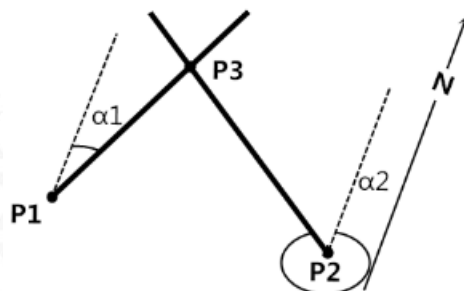
Вычисление координат точки пересечения по известному значению расстояния.



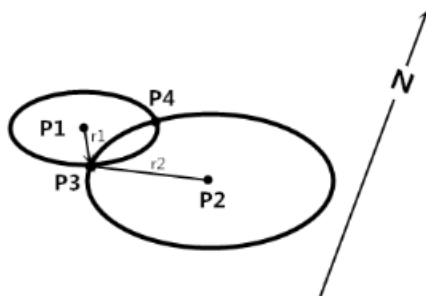
1. Рассчитайте пересечение по азимуту и расстоянию.



2. Расчет по азимуту.



3. Расчет по расстоянию.



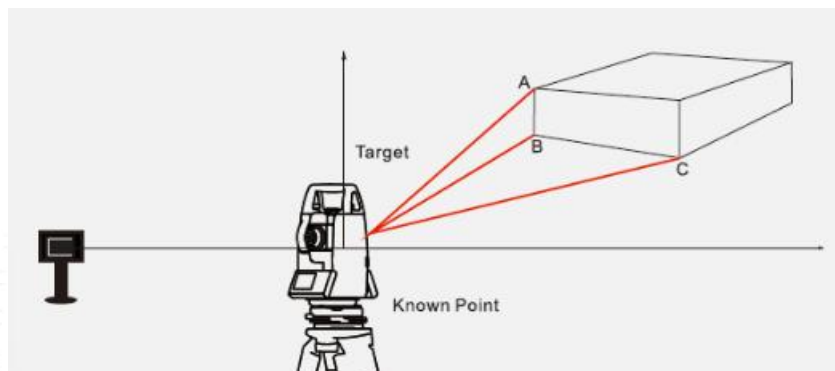
## 9.6 Пересечение по 4 точкам

Вычисление координат точки пересечения двух линий, сформированных четырьмя известными точками.

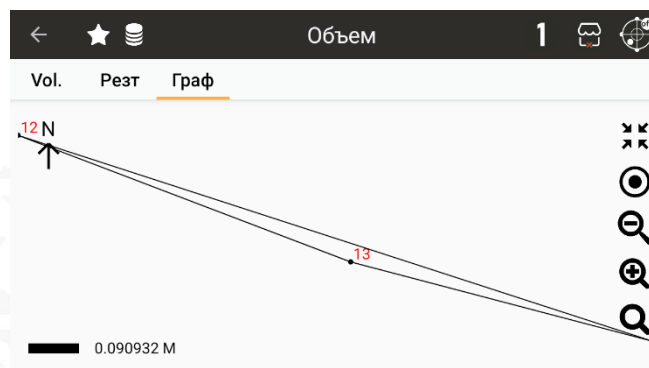
<b>НачТчк</b>	Начальная точка линий 1,2.
<b>КонТчк</b>	Конечная точка линий 1,2.
<b>[РАСЧ]</b>	Рассчитать координаты точки пересечения.
<b>[СОХР]</b>	Сохранить результат.

## 9.7 Объем

Расчет объема насыпи и выемки относительно определенной высоты.



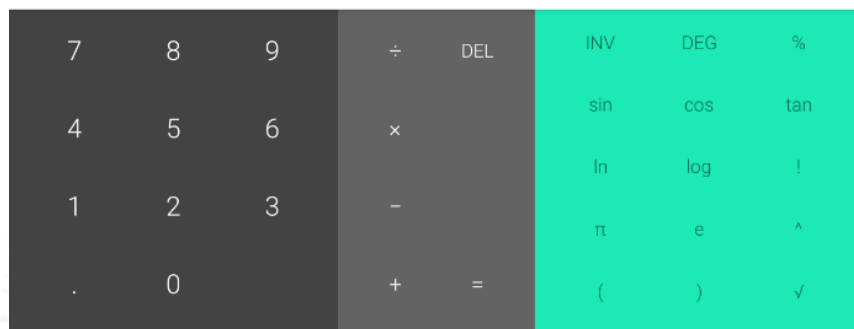
Объем 1					
Vol.	Резт	Граф			
No.	Имя	N	E	Z	
1	12	4.066	0.000	1.184	
2	13	3.840	0.594	1.132	
3	14	3.698	1.135	1.127	
Исх Выс		m		ДОБ ВСЕ	
НачТчк		Кон Тчк		УДАЛ ВСЕ	
14		+		ДОБ ГРУП	
				УДАЛ	
				ДОБ ТЧК	
				РАСЧ	



<b>[УД]</b>	Удалит выбранную точку.
<b>[УДАЛ ВСЕ]</b>	Удалить все точки.
<b>[РАСЧ]</b>	Расчет объема на основании введенных данных.
<b>[ДОБ ВСЕ]</b>	Добавить сразу несколько точек.

## 9.8 Калькулятор

15:55   



## 10 Трассы

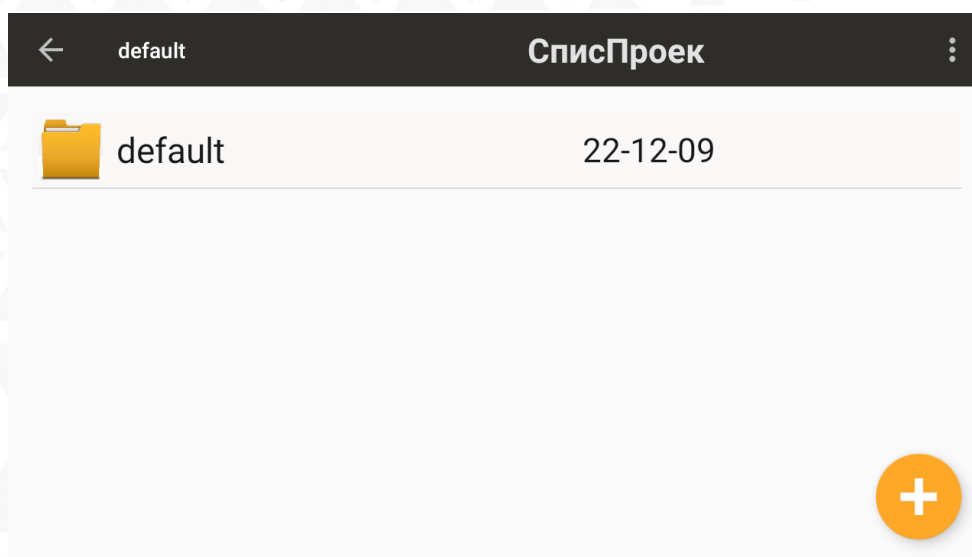
Дорога состоит из двух сегментов: горизонтальный и вертикальный. Каждый сегмент может состоять из различных элементов. Горизонтальный сегмент необходим для создания трассы, вертикальный – опционально.

Меню трассы:

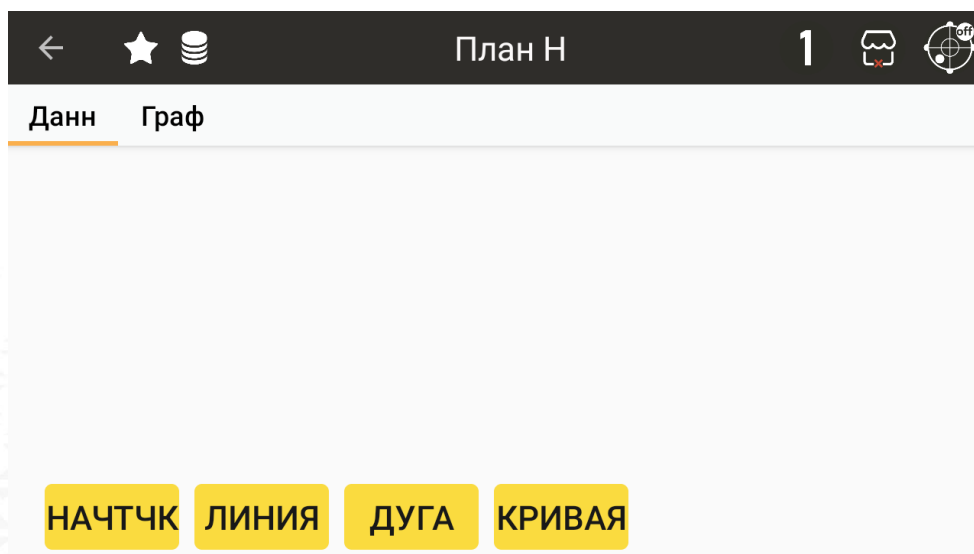


### 10.1 Выбор трассы

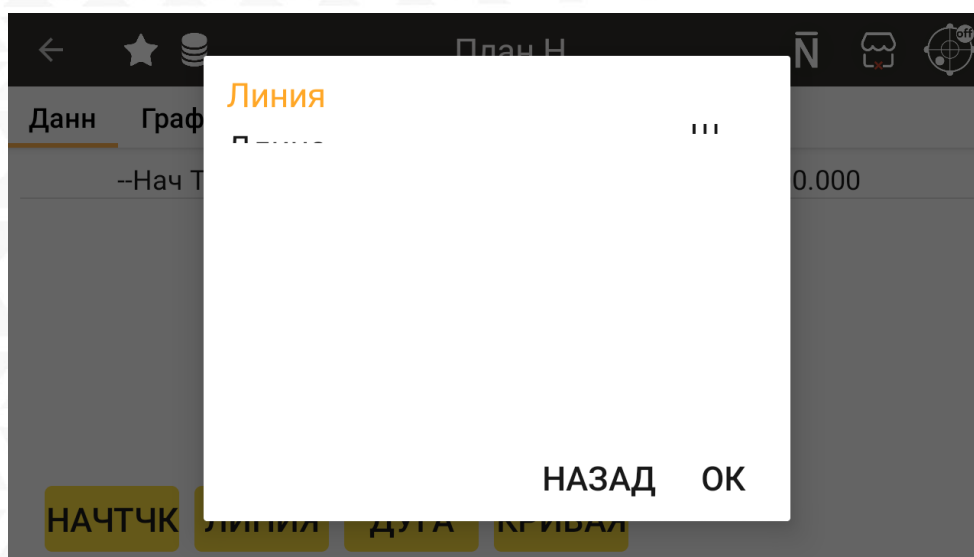
Для того чтобы создать трассу нажмите [+], или выберите трассу из списка.



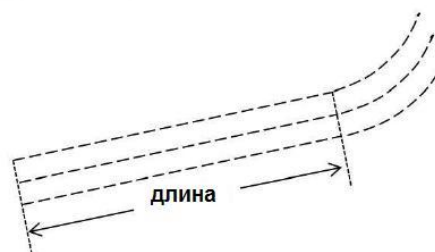
## 10.2 Горизонтальный сегмент

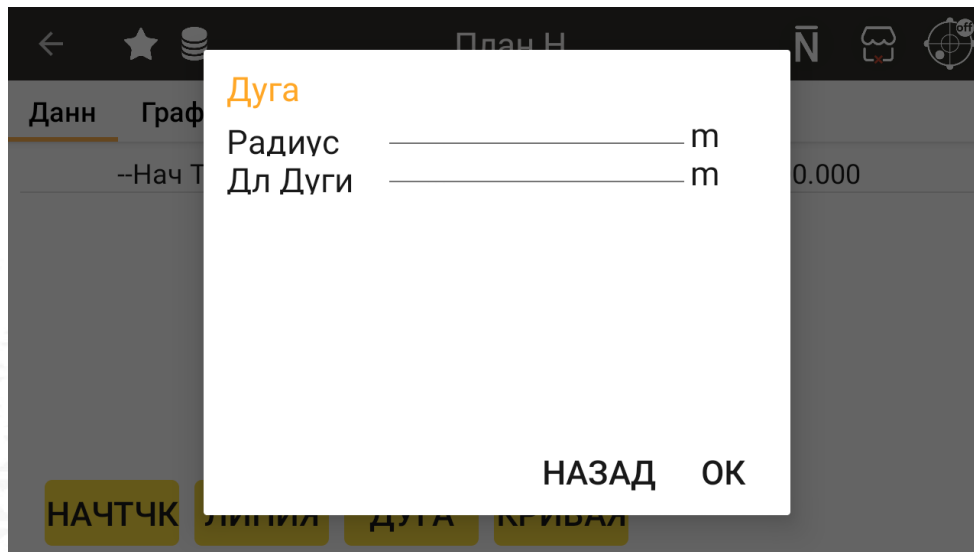


Горизонтальный сегмент состоит из начальной точки, линии, кривая и дуга. Нажмите на соответствующую клавишу чтобы добавить элемент в горизонтальный сегмент.



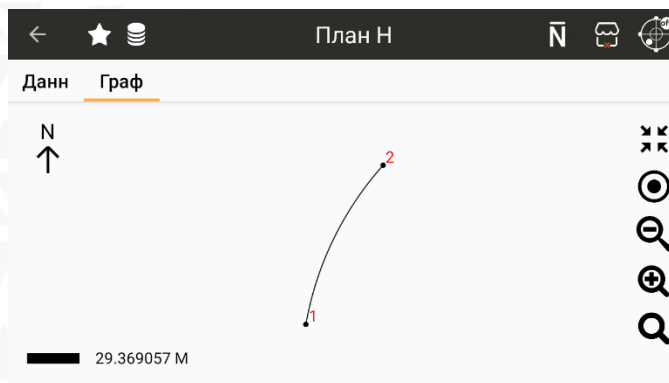
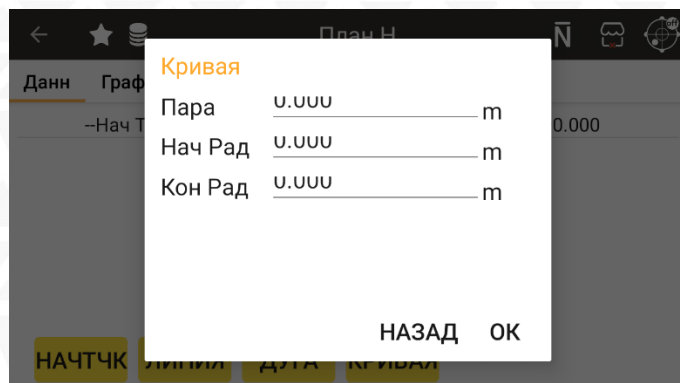
**Длина:** длина линии.





**Радиус:** радиус кривой.

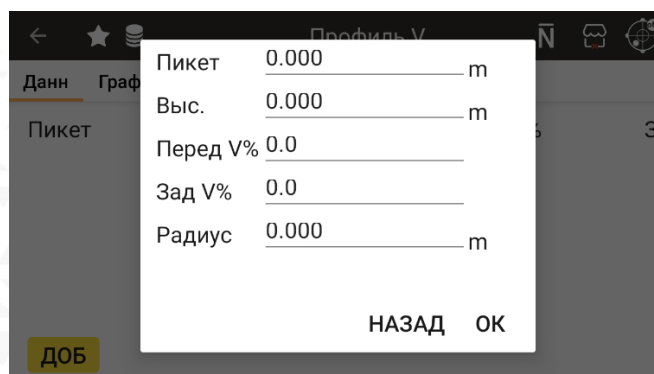
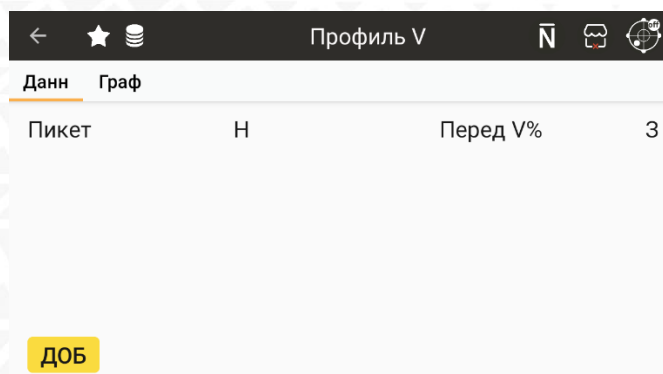
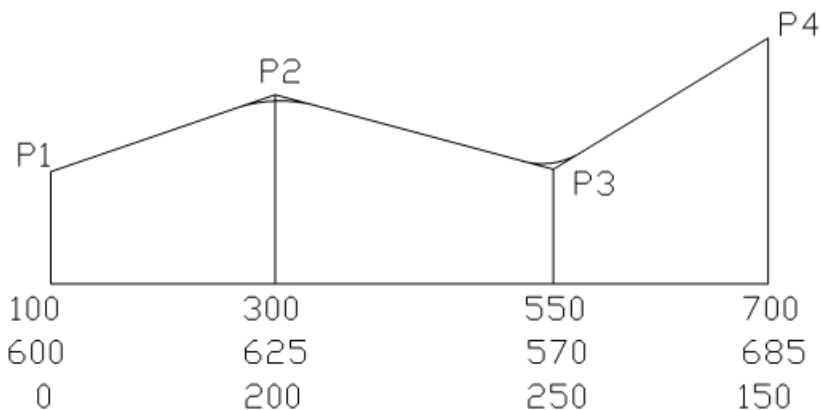
**Дл Дуги:** длина линии.



<b>Пара</b>	Параметр ввода.
<b>Нач Рад</b>	Начальный радиус.
<b>Кон Рад</b>	Конечный радиус.

## 10.3 Вертикальный сегмент

Вертикальный сегмент состоит из пикетов, которые, в свою очередь состоят из номера, превышения и длины кривой.

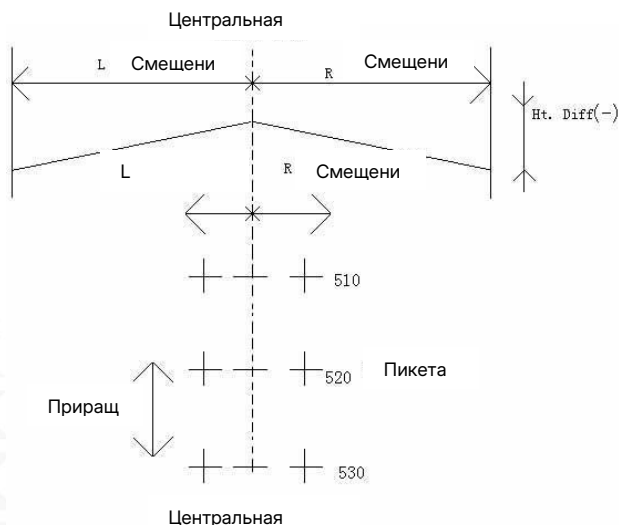


<b>[ДОБ]</b>	Добавить новый элемент вертикального сегмента.
<b>Пикет</b>	Ввод пикета.
<b>Выс.</b>	Ввод высоты пикета.
<b>Перед V%</b>	Ввод начального превышения.
<b>Зад V%</b>	Ввод конечного превышения.
<b>Радиус</b>	Ввод радиуса между двумя точками.

## 10.4 Разбивка трассы

В режиме разбивки дорог 1 выносятся центральная точка, затем пикеты на обеих сторонах.

Данные вертикального выравнивания вводить необязательно, кроме случаев, когда необходим расчёт выемки и насыпи.



←
★
☰
РазбДорог
⊞
📄
🌐

НачПК	0.000	m
Шаг	10.000	m
СмещСредПикет		
<input type="radio"/> L	<input checked="" type="radio"/> R	0.000 m
<input type="radio"/> Вх	<input checked="" type="radio"/> Вн	0.000 m

ДАЛЬ

<b>НачПК</b>	Начальная точка выноса.
<b>Шаг</b>	Интервал между точками.
<b>L/R</b>	Смещение левее или правее.
<b>Вх/Вн</b>	Смещение выше или ниже.
<b>Дальше</b>	Следующий страница выноса.

## 10.5 Расчет координат

←
NEZ Cal

Start Pt

Interval  
10.0000 m

Start Mileage  
0.0000 m

End Mileage  
0.0000 m

EXIT

CAL

Введите имя начальной точки, имя конечной точки, значение шага и начальный пикетаж. Нажмите **[Расч]**, после успешного расчета страница закроется автоматически.

## 10.6 Импорт трассы

←
Import Road

Import Location -----

Data Sources TXT(\*.txt/.dat/... ▾)

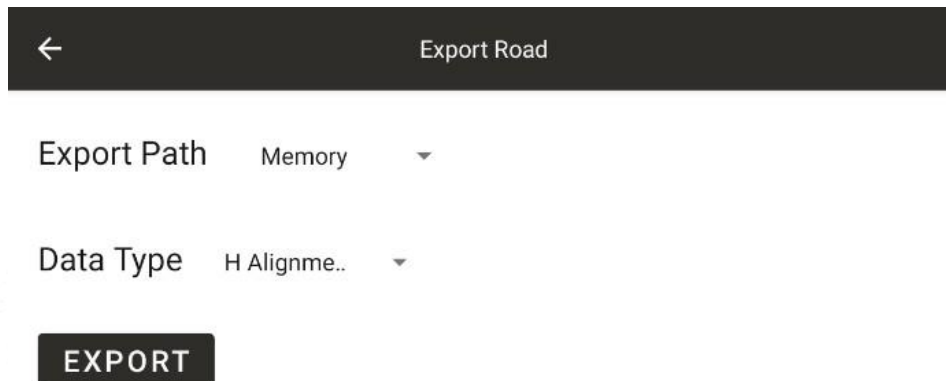
Data Type H Alignment ▾

SELECT FILE

IMPORT

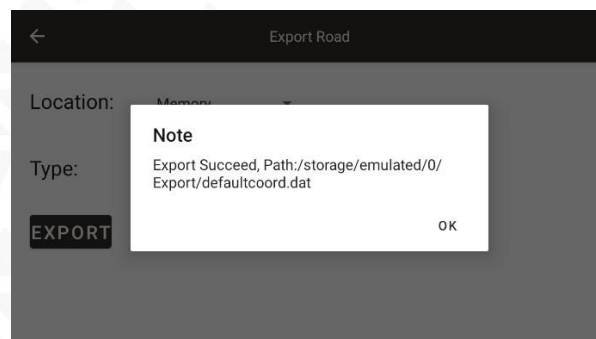
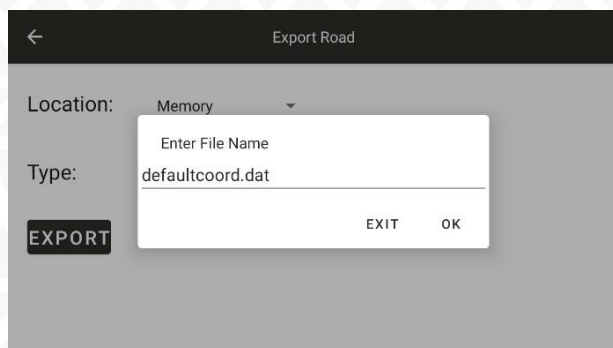
<b>Тип данн.</b>	Тип данных для импорта.
<b>Выбор файла</b>	Выбор файла на внутренней памяти прибора.
<b>Импорт</b>	Импортировать файл.

## 10.7 Экспорт трассы



<b>Тип данн.</b>	Тип данных для экспорта.
<b>Путь экспорта</b>	Выбор пути для экспорта файла. (Внутр. Память или USB)
<b>Экспорт</b>	Экспортировать файл.

После нажатия на клавишу экспорта необходимо ввести название файла. Нажмите ОК и вы увидите сообщение о успешном экспорте и путь файла.



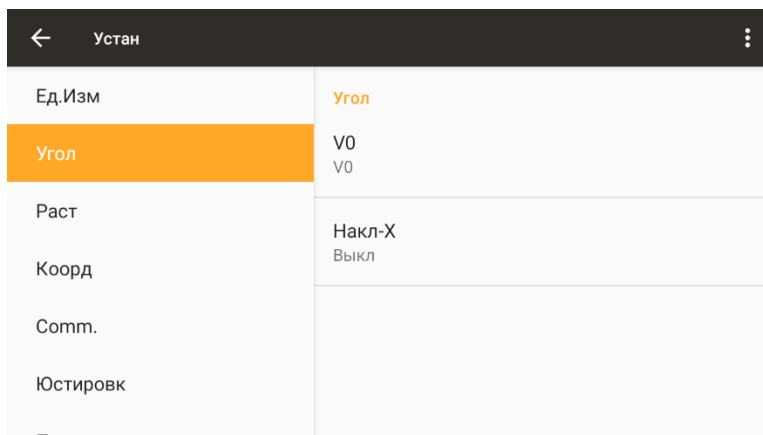
# 11 Настройки

## 11.1 Единицы измерения

← Устан	
<b>Ед.Изм</b>	Угол г/м/с
Угол	
Раст	Раст М
Коорд	Темп °С
Сотт.	
Юстировк	Давл hPa
Помощник	

<b>Угол</b>	градусы, гоны, тысячные, град/мин/сек
<b>Раст</b>	метр, футы, футы-дюймы
<b>Темп</b>	°С, °F
<b>Давл</b>	гПА, мм ртутного столба, дюймы ртутного столба.

## 11.2 Угол



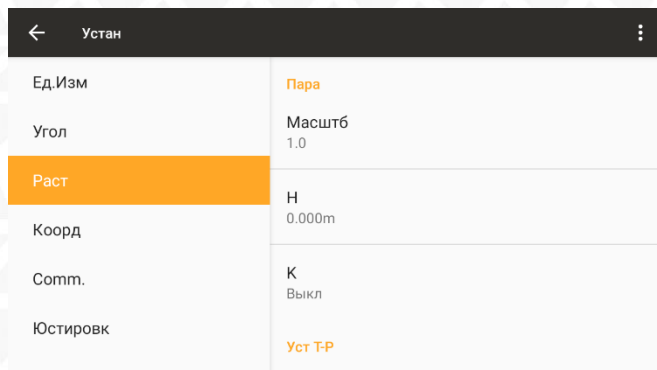
**V0**

вертикальный 0.

**Накл-Х**

Компенсатор, имеет след. статусы: выключен, одна или две оси.

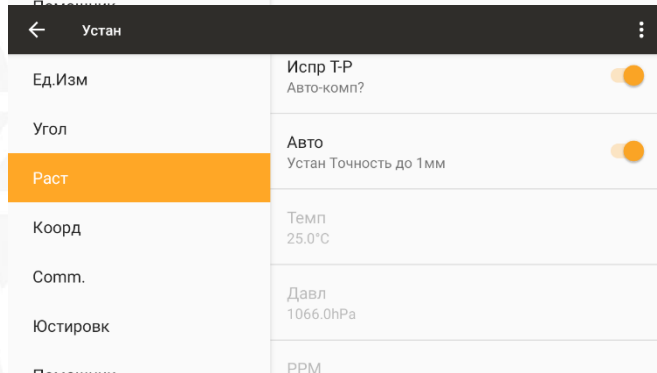
## 11.3 Расстояние



**Параметры:**

**Н:** 1мм, 0.1мм

**Коэффициент кривизны земли (К):** 0.14, 0.2, ВЫКЛ.



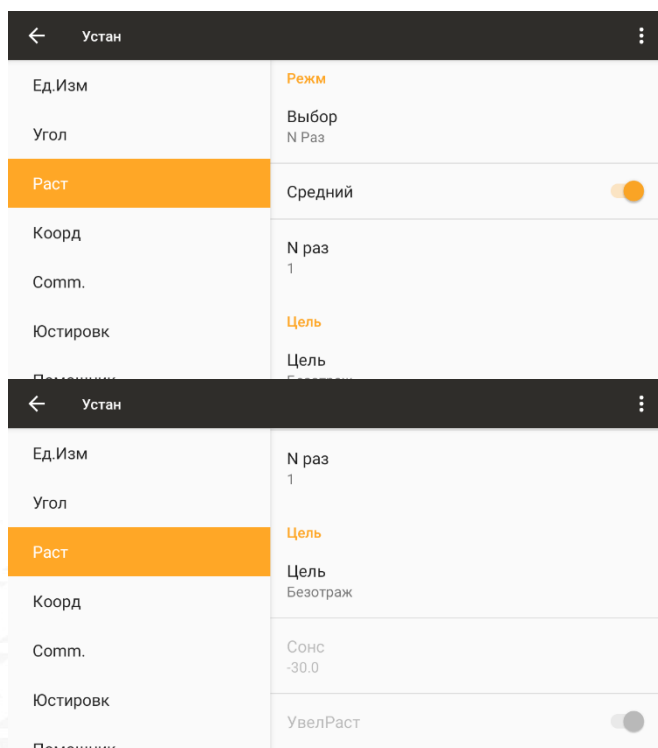
**Настройки температуры и давления:**

**Испр Т-Р:** Вкл/Выкл датчик.

**Авто:** определить параметры автоматически.

**Темп:** температура окружающей среды.

**Давл:** текущее давление.



**PPM:** Значение атмосферной коррекции.

**Режим:**

**Выбор:** N-раз, непрерывно, отслеживание и единичное измерение.

**Средний:** рассчитать среднее значение.

**N раз:** установить количество измерений.

**Цель:** выбор цели.

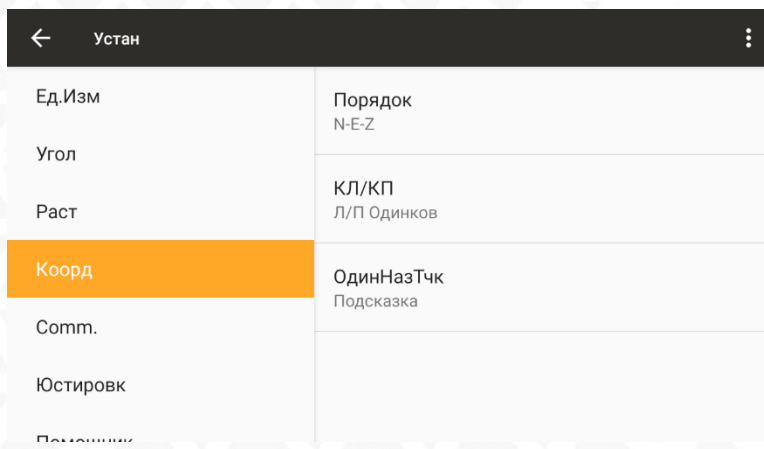
**Цель:**

**Сонс:** установка постоянной призмы.

**Цель:** выбор цели.

**УвелРаст:** на 1 призму 5000м, на 3 – 6000м.

## 11.4 Координаты



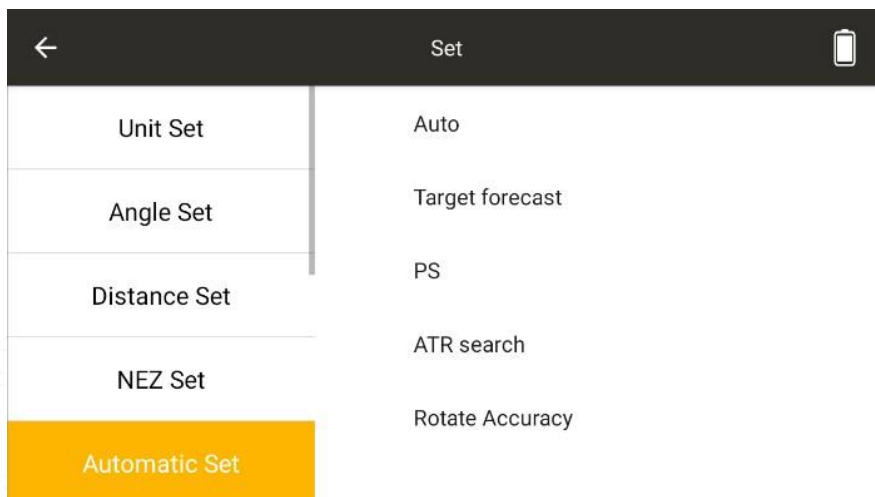
**Порядок**

Порядок отображения координат. Ву N-E-Z (север, восток, высота) или E-N-Z (восток, север, высота).

**КЛ/КП**

Учитывать или нет КЛ/КП при получении координат.

## 11.5 Настройки авто




### 11.5.1 Автомат.



<b>Выкл (Off)</b>	Выключение автоматического определения цели.
<b>ATR</b>	Включение автоматического определения цели.
<b>Блок (Lock)</b>	Фиксирование на призме.

## 11.5.2 Угад. цели

←Target Prediction

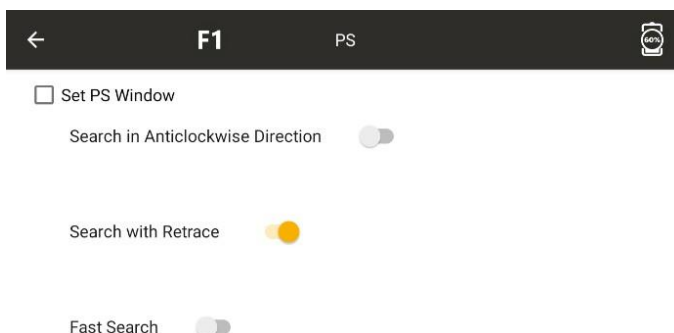
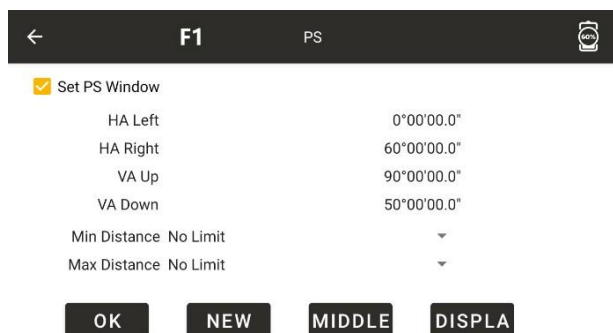
Time Limit:	5 seconds	▼
When Target Lost:	Stop	▼
On/Off	Off	▼

DEFAULTSET

При потере цели прибор будет пытаться предугадать положение призмы в течении указанного времени.

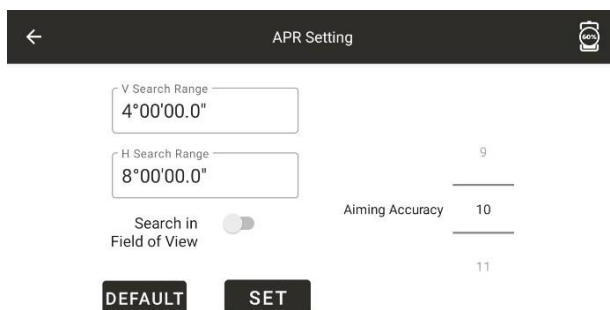
<b>Допуск (Time Limit)</b>	Максимальное время поиска.
<b>[По умолч.] [Default]</b>	Возврат к заводским настройкам.
<b>[Уст.] [Set]</b>	Сохранить параметры.

### 11.5.3 Настр. поиска



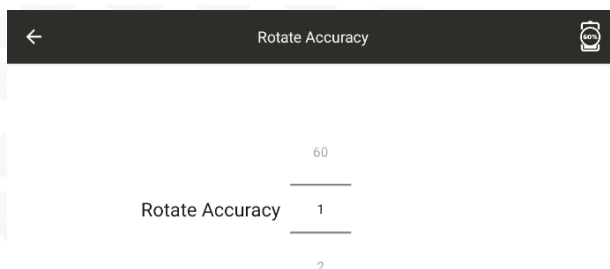
<b>HA Лево (HA Left)</b>	горизонтальный угол левой границы окна.
<b>HA Право (HA Right)</b>	горизонтальный угол правой границы окна.
<b>VA Верх (VA Up)</b>	вертикальный угол верхней границы окна.
<b>VA Низ (VA Down)</b>	вертикальный угол нижней границы окна.
<b>Мин расст. (Min distance)</b>	минимальная дистанция для Power Search.
<b>Макс расст. (Max distance)</b>	максимальная дистанция для Power Search.
<b>[OK]</b>	сохранить настройки
<b>[НОВ] [NEW]</b>	создать новое окно Power Search.
<b>[СРЕД] [MIDDLE]</b>	центрировать относительно текущей позиции инструмента, охватив 30° по горизонтали (влево и вправо) и 20° по вертикали (вверх и вниз).
<b>[ОТОБР] [DISPLA]</b>	инструмент вращается в соответствии с установленными границами окна.
<b>Против часовой (Search counterclockwise)</b>	включить вращение против часовой стрелки для поиска.
<b>Быстрый поиск (Quick search)</b>	активировать функцию быстрого поиска.

## 11.5.4 APR поиск



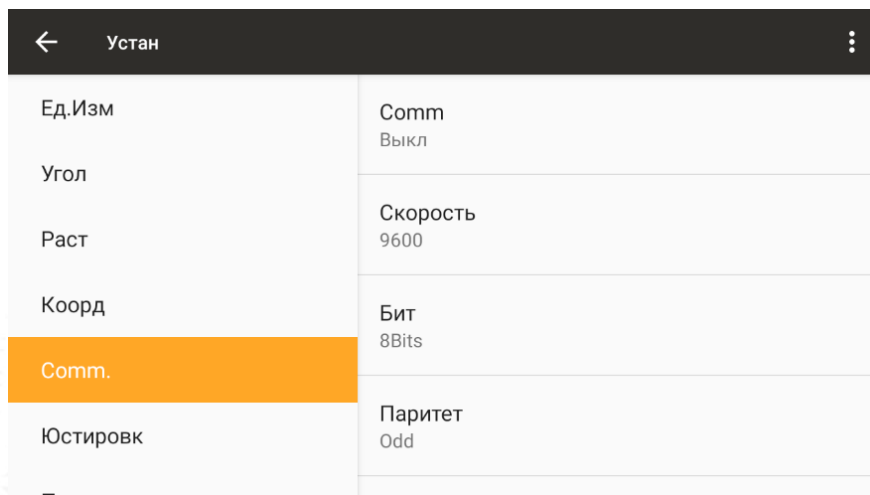
<b>Вер. диап поиска (V. search range)</b>	настройка вертикального диапазона поиска ATR.
<b>Гор. диап поиска (H. search range)</b>	настройка горизонтального диапазона поиска ATR.
<b>[Уст.] [Set]</b>	Сохранить параметры.
<b>[По умолч.] [Default]</b>	восстановление стандартных настроек.

## 11.5.5 Точность вращения



Установка максимального значения ошибки вращения.

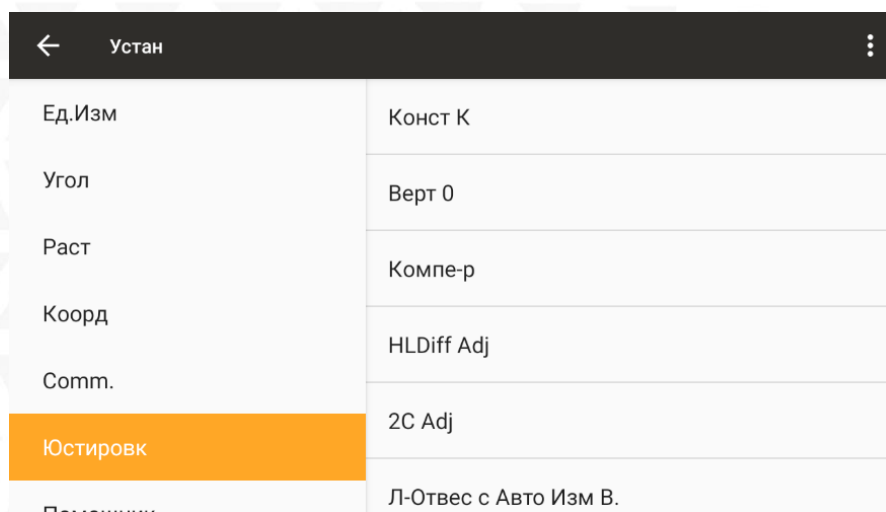
## 11.6 Передача данных (Com-порт)



<b>Comm</b>	Вкл/Выкл порт.
<b>Скорость</b>	Установить скорость передачи данных.
<b>Бит</b>	Установить кол-во бит.
<b>Паритет</b>	Установить паритет порта.

## 11.7 Юстировка

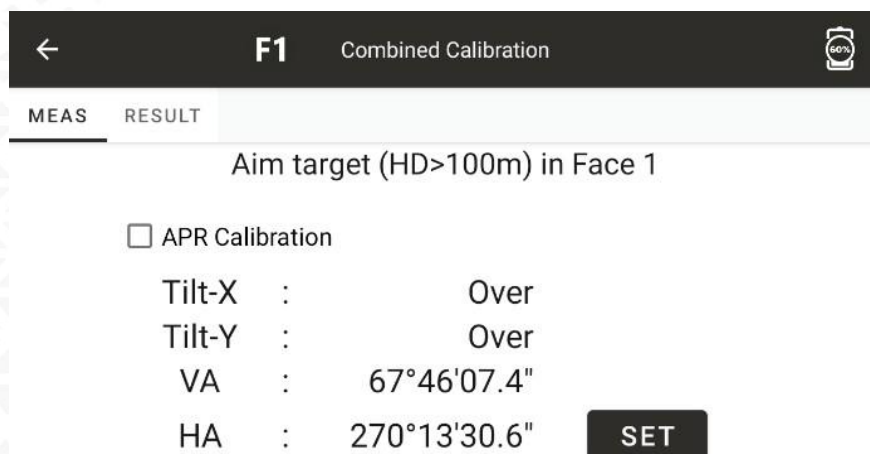
Настройка угла I, 2C, горизонтальной оси, компенсатора, параметров (констант K) и отображения ошибок.





**Конст. К  
(Constant K)**

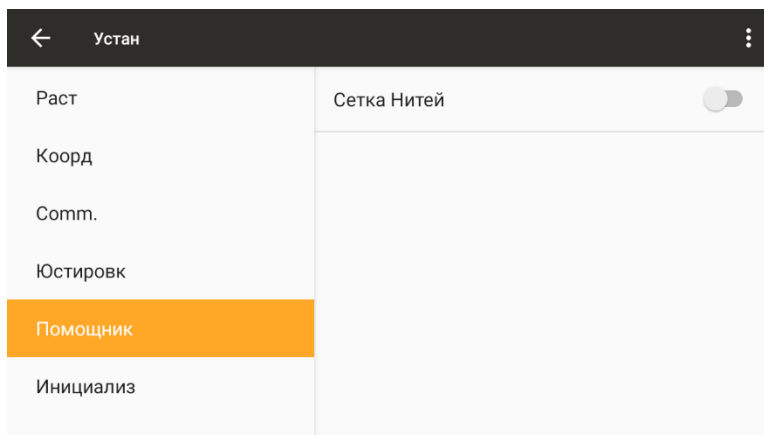
Установка константы в отражательном и безотражательном режиме.



**Совм.  
настройка  
(Combined  
correction)**

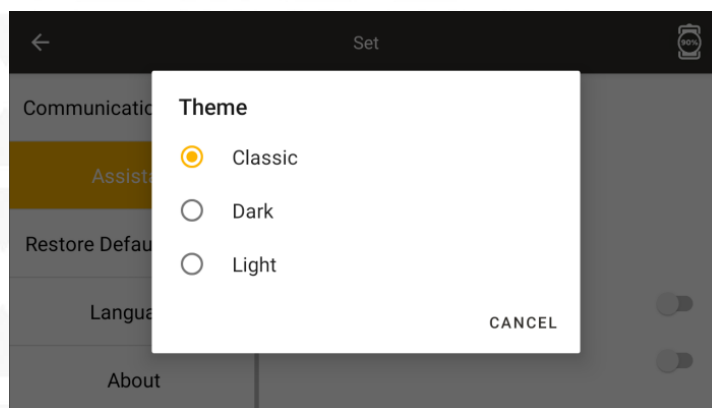
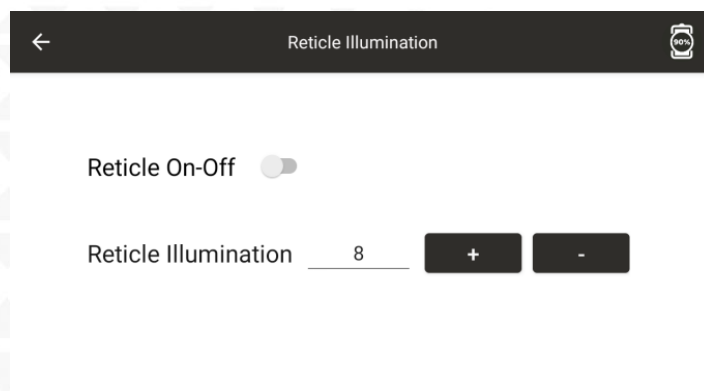
одновременная коррекция I-угла, компенсация по двум осям, калибровка 2C и настройка ATR инструмента.

## 11.8 Помощник

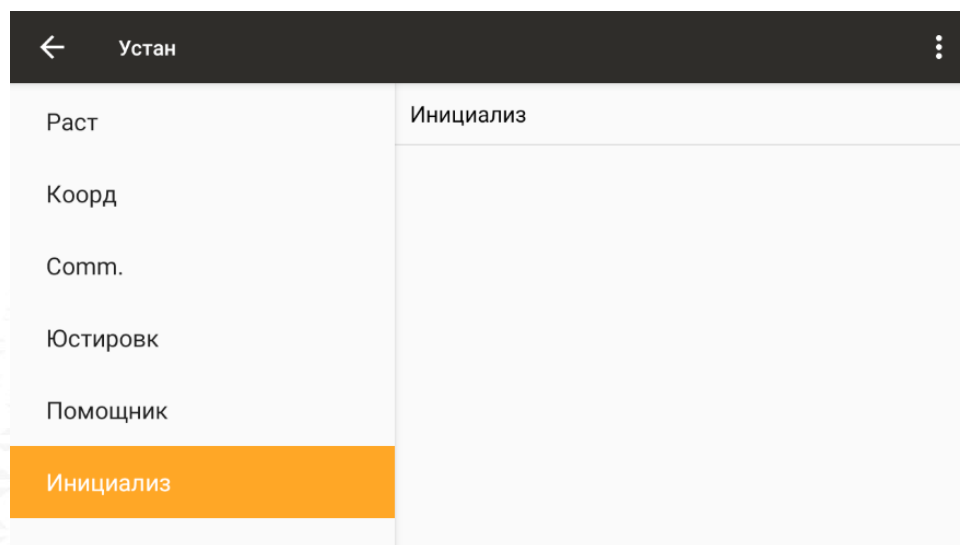


**Сетка нитей** | Вкл/Выкл подсветку сетки нитей.

**Тема** | Выбор темы



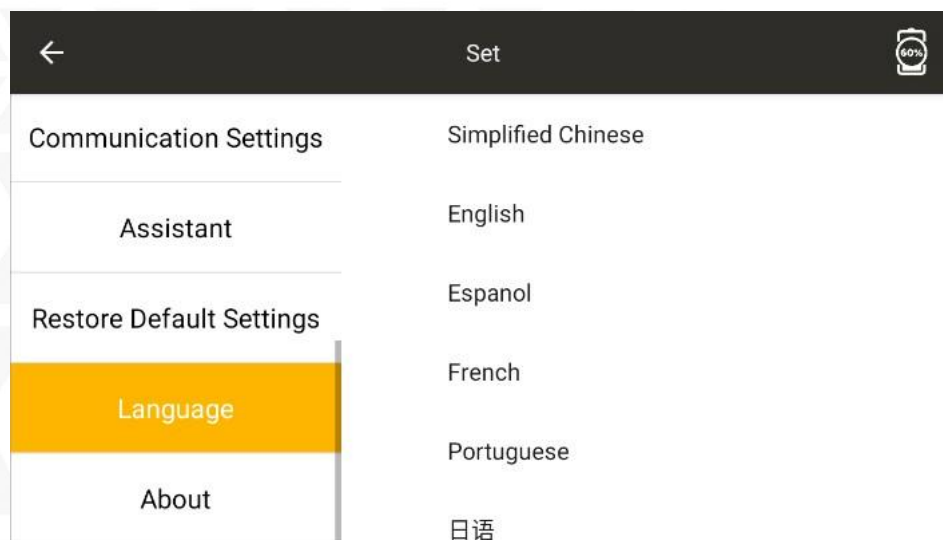
## 11.9 Возвр. к заводским



**Инициализ** | Вернуть прибор к заводским настройкам.

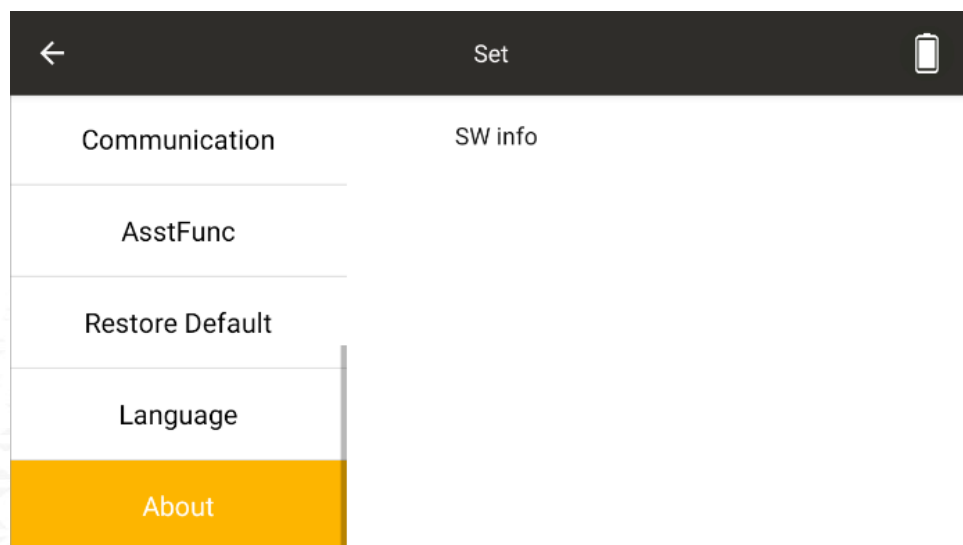
## 11.10 Язык

Выбор языка прибора.





## 11.11 Информация



**Информация** | Просмотр информации о приборе.

## 12 Данные

### 12.1 Сырые данные

Коорд.	Сыр Данных	Коорд	Граф
Имя	Тип	Код	HR
St1	СТН		100.000
	ЗТ		0.000
1	HDSOSS		0°02'29"
2	СТН	1.500	0.000
	ЗТ	0.000	0°00'00"
12	HDSOSS	1.500	0°00'00"
13	HDSOSS	1.500	8°48'00"
14	HDSOSS	1.500	17°03'30"

Просмотр сырых данных.



Прочие функции. Содержит следующие инструменты: очистить список точек, импорт точек, экспорт сырых данных или координат.



Поиск по точкам.

### 12.2 Координатные данные

Коорд.	Сыр Данных	Коорд	Граф
Имя	Тип	Код	N
St1			E
1	Редк		100.000
2	Удал		100.002
12	Изм	4.066	0.000
13	Изм	3.840	0.594
14	Изм	3.698	1.13

Просмотр координатных данных.

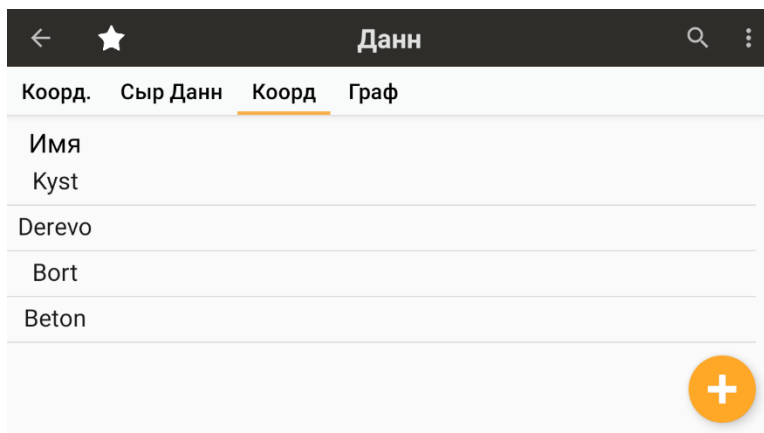


Прочие функции. Содержит следующие инструменты: очистить список точек, изменить точку.



Поиск по точкам.

## 12.3 Коды



Просмотр списка кодов.

Нажмите на код для его изменения или удаления.



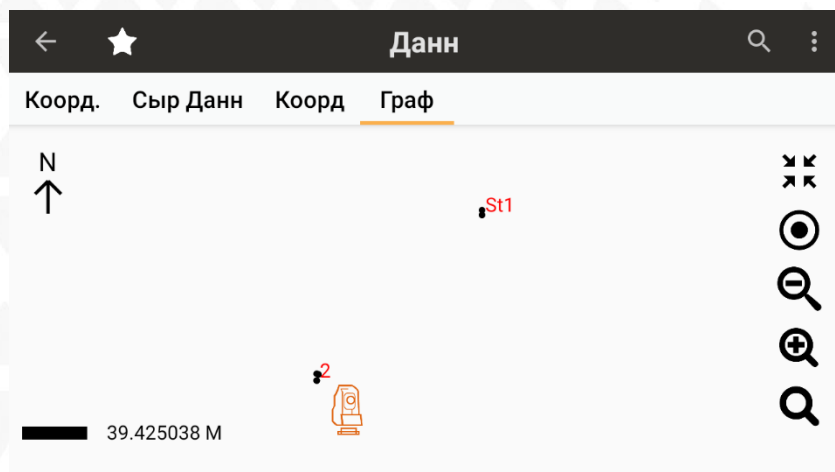
Прочие функции. Содержит следующие инструменты: очистить список кодов, импорт кодов, экспорт кодов.



Поиск по кодам.

## 12.4 Графические данные


Просмотр данных в графическом виде.



## 12.5 Импорт данных

Коорд.	Сыр Данных	Коорд	Граф	
Имя	Тип	Код	HR	
St1	СТН		0.000	
	ЗТ		0.000	
1	HSDSDSS		0.000	0°02'29"
2	СТН		1.500	0.000
	ЗТ		0.000	0°00'00"
12	HSDSDSS		1.500	0°00'00"
13	HSDSDSS		1.500	8°48'00"
14	HSDSDSS		1.500	17°03'30"

Уборка  
Импорт  
Экспорт

1. Зайдите в «Сыр данные».
2. Нажмите клавишу , затем нажмите «Импорт».
3. Выберите файл данных на внутренней памяти.

← **Импорт**

Локация: -----

ИсточДанн: ТХТ (\*.txt) ▼

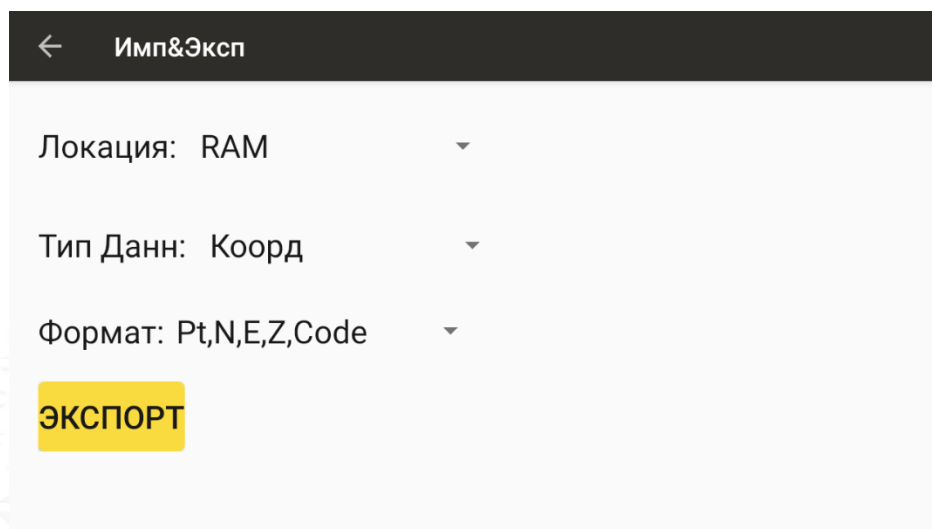
Тип Данн: Коорд. ▼

Формат: Pt,N,E,Z,Code ▼

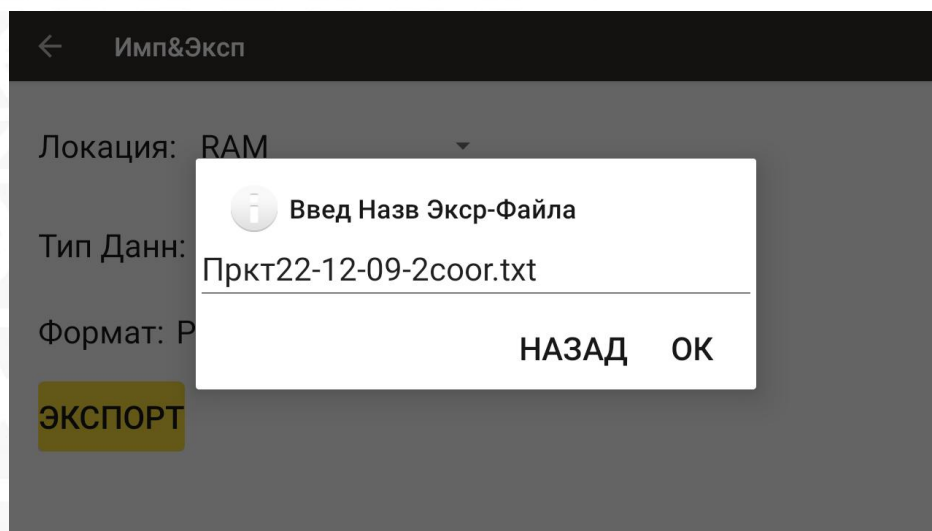
**ФАЙЛ** **ИМП.**

4. Выберите тип выбранных данных (Координаты/Коды) и порядок формирования файла (Имя точки, код, N, E, Z).
5. Нажмите «ИМП.» для импорта.

## 12.6 Экспорт данных

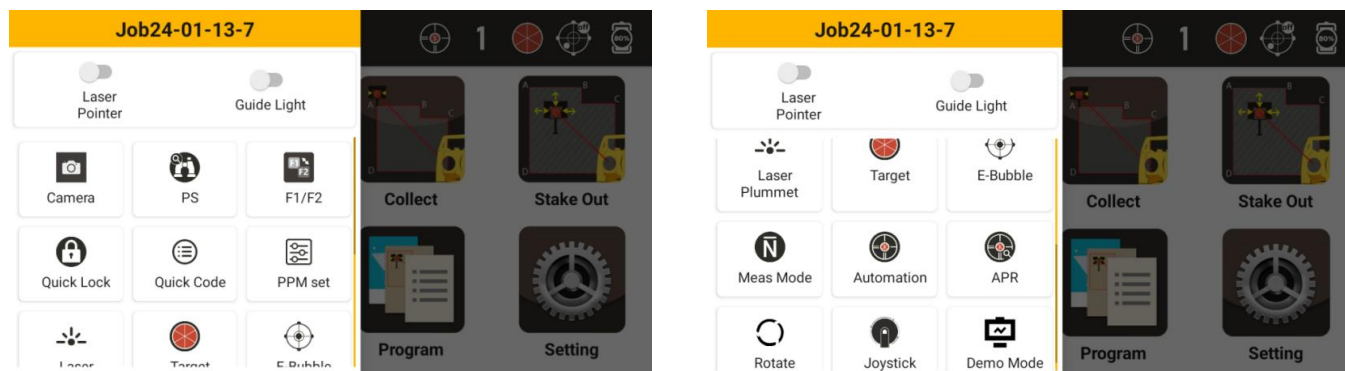


1. Зайдите в **«Сыр данные»**.
2. Нажмите клавишу **⋮**, затем нажмите **«Экспорт»**.
3. Выберите данные для экспорта и нажмите **«Экспорт»**.
4. Выберите тип выбранных данных (Координаты/Коды) и порядок формирования файла (Имя точки, код, N, E, Z).



5. Введите имя файла.
6. Нажмите **«ОК»** для экспорта.

## 13 Клавиша быстрых настроек

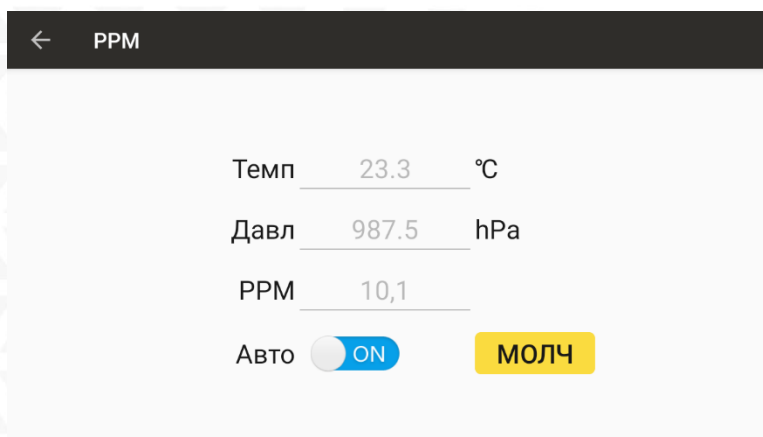


Быстрый доступ к основным настройкам прибора.

Данная вкладка содержит PPM, цель, наклон, режим измерения и лазерный отвес.

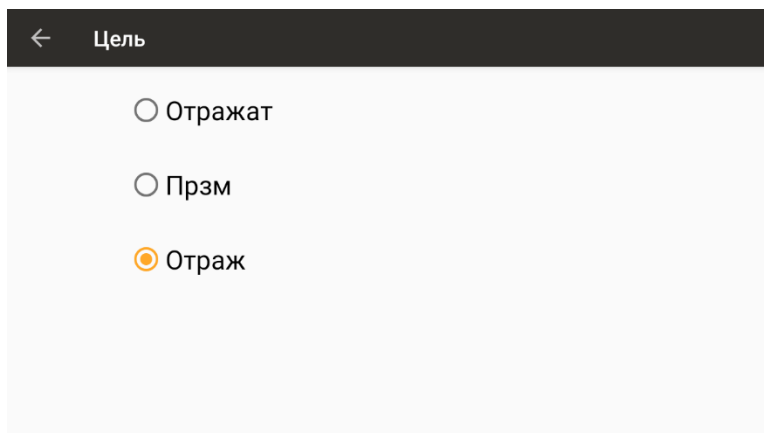
Нажмите ★ чтобы открыть это меню.

### 13.1 Настройка PPM



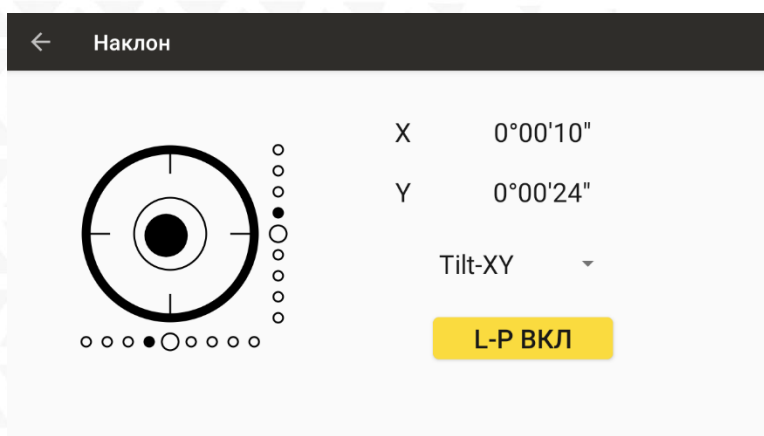
<b>Темп</b>	Текущая температура.
<b>Давл</b>	Текущее давление.
<b>PPM</b>	Атмосферная коррекция.
<b>Авто</b>	Вкл/Выкл автоматическую коррекцию.

## 13.2 Цель



<b>Отражат</b>	Отражательный режим.
<b>Прзм</b>	Призма.
<b>Отраж</b>	Безотражательный режим.

## 13.3 Компенсатор



<b>[Компенсация-Выкл]</b>	Отключить датчик наклона.
<b>[Компенсация -X]</b>	Включить датчик по направлению X.
<b>[Компенсация -XY]</b>	Включить датчик по направлению X и Y.

## 13.4 Режим измерения

← РежимИзм

N раз

Многократ  Раз  Средний

Трекинг

<b>Средний</b>	Рассчитать среднее значение.
<b>N раз</b>	Установить количество измерений.
<b>Многократ</b>	Режим непрерывного измерения.
<b>Трекинг</b>	Отслеживание

## 13.5 Лазерный отвес

← Л-Отвес с Авто Изм В.

В.Инст 0.000 м **ИЗМ**

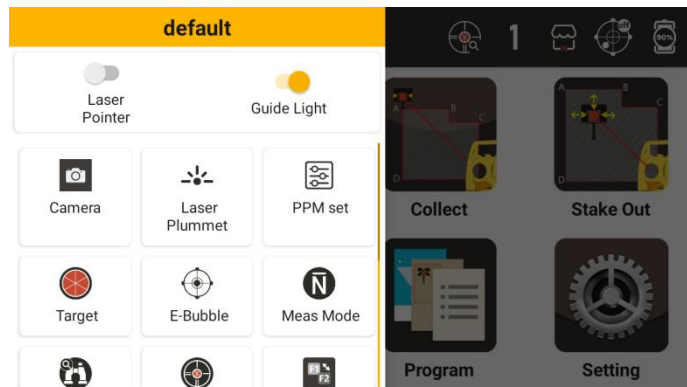
СигнЯркость 4

5

0

Установка высоты инструмента автоматически, а также настройка яркости лазерного отвеса.

## 13.6 Створоуказатель



## 13.7 Super Search

Нажмите **Super Search**, чтобы начать поиск. Для настройки параметров обратитесь к разделу Настройки автоматизации в меню настроек.

## 13.8 КЛ/КП

Смена круга лево и круга право.

## 13.9 Поиск APR

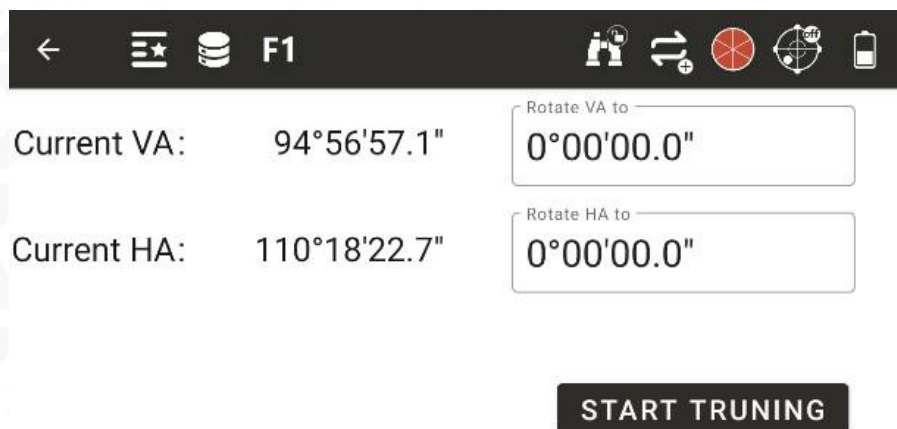
Нажмите **APR Search**, чтобы начать поиск. Для настройки параметров обратитесь к разделу Настройки автоматизации в меню **Настройки** → **Настройки APR**.

## 13.10 Джойстик



Управление вращением прибора по горизонтали и вертикали в четырех режимах скорости: «Сверхнизкая скорость», «Низкая скорость», «Средняя скорость» и «Высокая скорость».

## 13.11 Вращение



Введите значения вертикального и горизонтального углов, нажмите [**Начать вращение**], и прибор автоматически повернется на заданный угол.

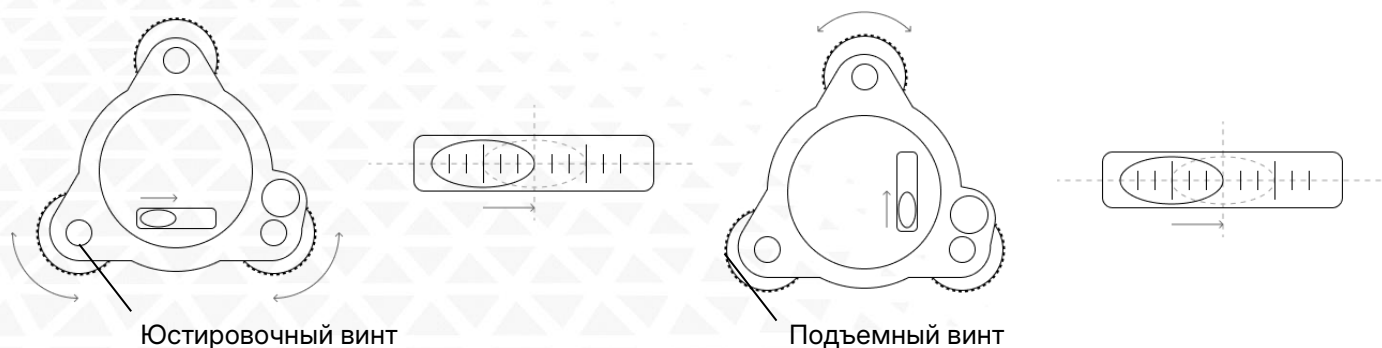
## 14 Поверка и юстировка

Все приборы **South** проходят все необходимые этапы осмотра и юстировки перед отправкой пользователю как на заводе-изготовителе, так и в сервисном центре компании «Геодетика». Однако после длительного использования или пересылке оборудования различными транспортными компаниями может произойти разъюстировка. Поэтому перед использованием оборудования в первый раз проведите осмотр оборудования и при необходимости – юстировку.

### 14.1 Цилиндрический уровень

#### Осмотр

См. раздел 2.4 «Настройка прибора».



#### Юстировка

1. Если пузырек цилиндрического уровня ушел из нуль-пункта, то половину величины его отклонения от нуль-пункта убирают подъемными винтами, которые параллельны цилиндрическому уровню. Вторую величину отклонения пузырька цилиндрического уровня от нуль-пункта, убирают юстировочными винтами цилиндрического уровня.
2. Проверьте находится ли пузырек цилиндрического уровня в нуль пункте поворачивая прибор на 180°. Если, это условие не выполняется, то повторите операцию (1).
3. Установите прибор на 90° и третьим подъемным винтом приведите пузырек в нуль-пункт.

Повторяйте поверку до тех пор, пока пузырек не будет находится в нуль-пункте во всех направлениях.

## 14.2 Круглый уровень

### Осмотр

Юстировка круглого уровня не требуется, если после юстировки цилиндрического уровня его пузырек находится в нуль-пункте.

### Юстировка

Если пузырек круглого уровня ушел из центра, то половину дуги отклонения пузырька круглого уровня возвращают, используя юстировочный винт круглого уровня. Сначала, ослабьте винт со стороны, куда должен быть приведен пузырек, затем закрепите винт с противоположной стороны, приведите пузырек в нуль-пункт.

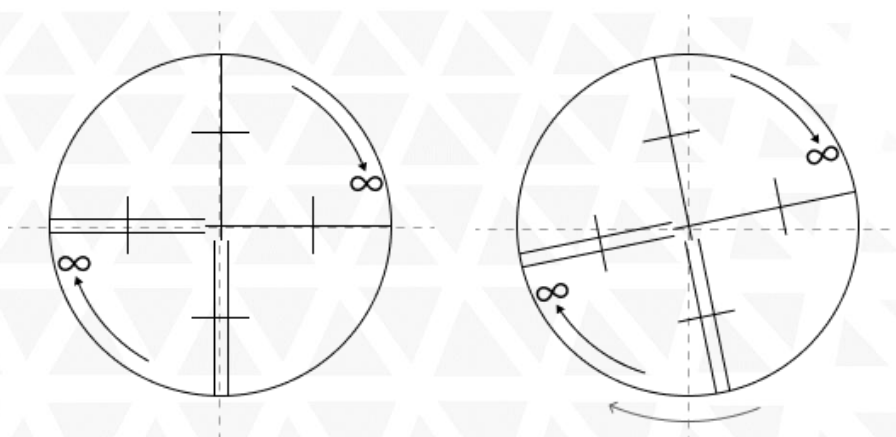
После того, как пузырек придёт в нуль-пункт - закрепите винты круглого уровня.

## 14.3 Сетка нитей

### Осмотр

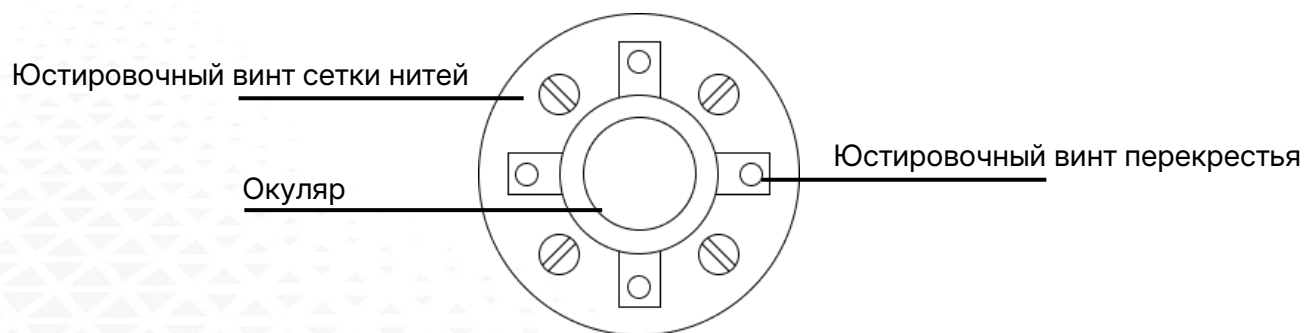
1. Наведитесь на объект А и зафиксируйте его положение закрепительным винтом зрительной трубы и закрепительным винтом алидады.
2. Перемещайте объект А вдоль вертикальной нитки сетки нитей наводящим винтом зрительной трубы (точка А).
3. Никакой юстировки не требуется, если объект А перемещается вдоль вертикальной сетки нитей.

Как показано на рисунке, взаимные отклонения сетки нитей от центрального положения должны быть исправлены.



## Юстировка

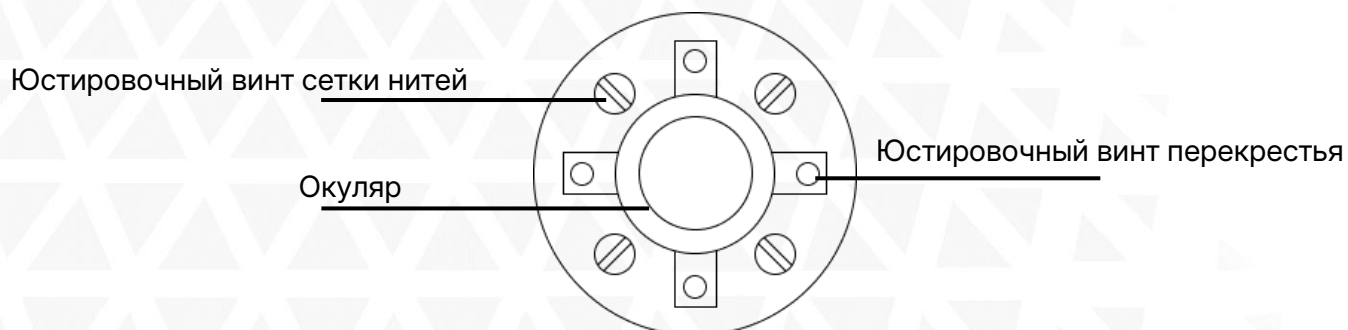
1. Если объект А не перемещается вдоль вертикальной линии сетки нитей, то сначала открывают крышку объектива чтобы отрегулировать 4 винта сетки нитей.
2. Ослабьте все 4 юстировочных винта, затем вращайте сетку нитей до тех пор, пока она не совпадет с точкой А.
3. Закрепите винты сетки нитей, после этого повторите осмотр, чтобы убедиться в правильности установки сетки нитей.
4. Закройте крышку объектива.



## 14.4 Коллимационная ошибка (2C)

### Осмотр

1. Установите объект А на большой дистанции на такой же высоте, что и инструмент, приведите прибор в рабочее состояние.
2. Навидитесь на точку А при левом круге и возьмите отсчет, горизонтальный угол например:  $L=10^{\circ}13'10''$
3. Ослабьте горизонтальные и вертикальные закрепительные винты и переведите трубу через зенит. Наведитесь на объект А и измерьте горизонтальный угол.  
Например:  $R=190^{\circ}13'40''$
4. Если  $2C=L-R+180^{\circ} \geq \pm 20''$ , то требуется юстировка.



## Юстировка

1. Наводящим винтом зрительной трубы установите исправленный отчёт горизонтального угла.  $R+C=190^{\circ}13'40'' - 15'' = 190^{\circ}13'25''$
2. Удалите крышку между окуляром и фокусирующим винтом. Юстировку выполните двумя юстировочными винтами, ослабляя один и затягивая другой. Установите сетку нитей точно на объект А.
3. Повторяйте юстировку до тех пор, пока  $|2C| < 20''$ .
4. Закройте крышку сетки нитей.

*После поверки необходимо проверить соосность оптической и фотоэлектрической осей.*

## 14.5 Компенсатор

### Осмотр

1. Установите и приведите прибор в рабочее положение, направьте зрительную трубу параллельно линии, соединяющей центр прибора с одним из закрепительных винтов. Закрепите закрепительный винт алидады.
2. После включения прибора обнулите вертикальный индекс. Закрепите закрепительный винт зрительной трубы, после этого на дисплее должно высветиться значение вертикального угла.
3. Открепите закрепительный винт зрительной трубы, и медленно вращая прибор в любом направлении, поверните его на величину не более 10 мм, в результате этого появится сообщение об ошибке "b". Вертикальная ось в этом случае отклоняется более чем на 3', что превышает диапазон компенсации.
4. Верните вышеупомянутый винт в начальное положение, на дисплее снова отобразится значение вертикального угла, это означает, что функция компенсации вертикального угла работает.

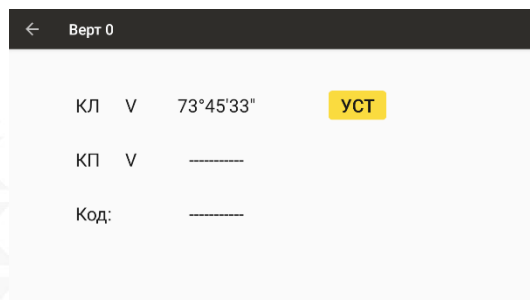
### Юстировка

Если функция компенсации не работает, то прибор необходимо отправить в сертифицированный сервисный центр.

## 14.6 Место вертикального 0 (Угол I)

### Осмотр

1. Включите прибор после горизонтирования. Наведитесь на точку А при круге лево и измерьте вертикальный угол при круге лево L.
2. Переведите трубу через зенит. Наведитесь на точку А, и измерьте значение вертикального угла при круге право R.
3. Если значение вертикального угла в зените равно  $0^\circ$ , то  $i = (L+R-360^\circ)/2$ . Если значение вертикального угла, отсчитанного от горизонта равно  $0^\circ$ , то  $i = (L+R-360^\circ)/2$  или  $(L+R-540^\circ)/2$ .
4. Если угол  $|i| \geq 10''$ , то необходимо выполнить поверку место нуля.



### Юстировка

1. Наведитесь при левом круге на цель А, расположенную на уровне высоты прибора.
2. Наведитесь на ту же цель при круге право.
3. Будет вычислена и выведена на дисплей ошибка в отсчетах по правому и левому кругам. Это значение будет учитываться системой в процессе проведения измерений. Нажмите [**УСТ**] для того, чтобы подтвердить юстировку.
4. Повторите операции чтобы проверить новое значение. Если значение не удовлетворяет техническим требованиям, сделайте юстировку еще раз и убедитесь, что вы выполняете ее корректно.

*Если значение угла все равно не удовлетворяет техническим требованиям, даже после повторной юстировки, прибор должен быть доставлен в сервисный центр для ремонта.*

## 14.7 Постоянная прибора (К)

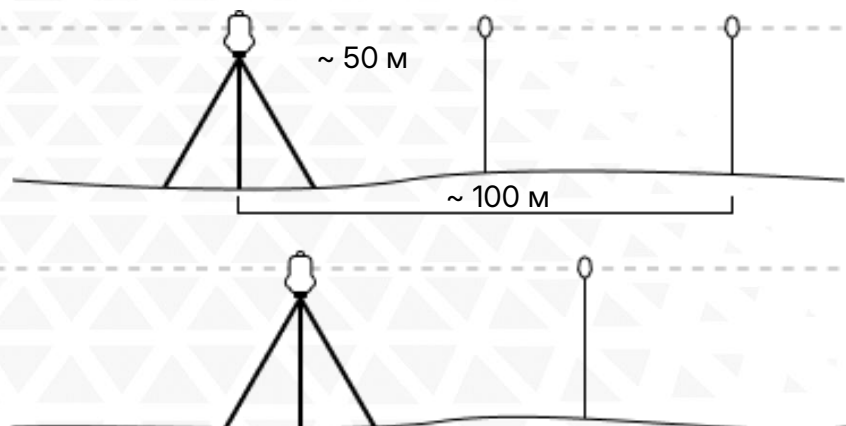
Постоянная прибора выражается коэффициентом  $K=0$ . Его величина меняется очень редко, рекомендуется проверять его значение 1-2 раза в год.

### Осмотр

1. Установите и приведите прибор в рабочее положение в точке А. При помощи вертикальной нити сетки нитей, на расстоянии 50 м вынесите точки В и С в створе базиса, отражатель должен быть точно установлен.
2. После установки значений температуры и давления, измерьте с высокой точностью расстояния АВ и АС.
3. Установите прибор в точку В, точно отцентрировав его, и измерьте с высокой точностью горизонтальное расстояние ВС.
4. Используя полученные данные измерений, можно вычислить постоянную прибора по формуле:

$$K = AC - (AB+BC)$$

К должен быть близок к нулю 0, если  $|K| > 5$  мм, то прибор необходимо поверить на базисе и отъюстировать соответствии с техническими требованиями.



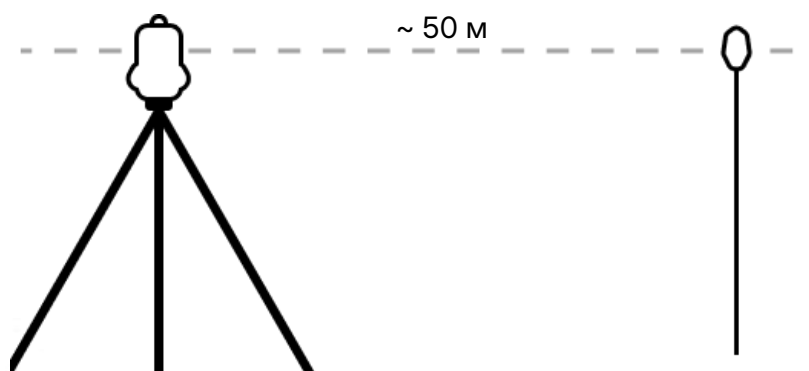
### Юстировка

Если в результате точных измерений подтвердилось, что постоянная прибора  $K$  отличается от нуля, то исполнитель должен установить поправку дальномера согласно  $K$ .

Точки А, В, С рекомендуется выносить вдоль базисной стороны используя вертикальную нить сетки нитей, на точках прибор должен быть точно отцентрирован.

Центр отражателя в точке В должен совпадать с центром прибора, это влияет на величину ошибки, так, что на точке В рекомендуется использовать штативы и трегер – это позволяет существенно уменьшить ошибку определения постоянной дальномера.

## 14.8 Проверка соответствия пятна лазерного целеуказателя линии визирования тахеометра



### Осмотр

1. Установите отражатель в 50 м от инструмента.
2. Наведитесь на центр отражателя при помощи сетки нитей.
3. Включите прибор и войдите в режим измерения расстояний. Нажмите \*ИЗМ+ для измерений.

Вращая горизонтальные и вертикальные микрометрические винты, сместите световой пучок вверх или вниз отражателя и снимите отсчеты. Биссектриса этого угла будет являться осью светового пучка дальномера.

4. Проверьте, совпадает ли центр сетки нитей с центром оси излучателя.

### Юстировка

Если расхождение между центром сетки нитей и центром оси излучателя остается существенным, то прибор необходимо отправить в сертифицированный сервисный центр.

## 14.9 Подъемные винты трегера

Если один из подъемных винтов имеет люфт, то его необходимо затянуть при помощи юстировочных винтов этого подъемного винта.

## 15 Технические характеристики

<b>Измерение углов</b>		
Метод измерения	Абс. Кодирование	
Диаметр диска	79 мм	
Минимальное разрешение	0.1"	
Точность	1"	
Метод определения	Гор. и верт.: квадратич.	
Класс лазера	Класс 3R	
Расстояние	Призма	6000 м
	Безотраж.*	1000 м
	Пленка	1000 м
Точность	Призма	$\pm(1\pm 1 \times 10^{-6} \bullet D)$ мм
	Безотраж.	$\pm(3\pm 2 \times 10^{-6} \bullet D)$ мм
Скорость	Призма	Повтор (<0.7 с); Трекинг (<0.3 с); Еденич. (<0.7 с)
	Безотраж.	Обычно 0.8 сек (>500 м, >5 сек)

<b>Дальномер</b>	
Изображение	Прямое
Увеличение	30x
Длина трубы	164.5 мм
Диаметр зрительной трубы	45 мм (DTM: 47 мм)
Поле зрения	1°30'
Мин. фокусное расстояние	1.5 м
Разреш. способность	3"

<b>Поиск призмы**</b>	
Расстояние	1.5-500 м
Время поиска	Обычно менее 15 сек
Охват	Гор.: 360°; Верт.: $\pm 18^\circ$
Польз. поиск	Поддерживается

**Следование за призмой\*\***

Расстояние	1.5-1000 м
Время измерения	Обычно менее 5 сек
Поле зрения	1.2°
Польз. поиск	Поддерживается

**Сервоприводы (Авто-наведение)**

Скорость вращения	180° в сек
-------------------	------------

**Прочие характеристики**

Отвес	Лазерный	
Компенсатор	Двухосевой, жидкостный, ±6', Точность: 1"	
Датчик температуры/давления	Есть	
Константа призмы	Авто	
Круглый уровень	6'/2 мм	
Цилиндрический уровень	6'/1 мм	
Дисплей	Тип	Цветной, сенсорный LCD дисплей
	Размер	6"
	Считывание	Макс.:999999999.9999 м; Мин.:0.1 мм
Операционная система	Android 9	
Процессор	MSM8953/ 1.8GHZ	
Данные	Хранение	RAM: 3GB; ROM: 32GB (опция 4GB, 64GB)
	Передача	4G/3G/2G, Bluetooth, WiFi, точка доступа, Micro USB, RS232
Питание	Вольтаж	14.4V
	Емкость	6400mAh LI-ION батарея
	Время работы	8 часов
Размер	430 мм * 255 мм * 235 мм	
Вес	9.3 кг	

\* : Белые объекты с высокой отражающей способностью (KGC 90%)

\*\* : При хороших условиях (видимость более 40 км)

## 16 Коды ошибок

Код	Описание	Решение
ERROR 01-06	Ошибки в измерениях углов	Перезапустите прибор, если ошибка останется – обратитесь в сервисный центр компании Геодетика.
ERROR 31-36	Ошибки в измерении расстояния	

## 17 Формат данных

### 17.1 Сырые данные

Строка	Описание
<b>JOB</b>	Название проекта, описание пути сохранения
<b>DATE</b>	Дата и Время
<b>NAME</b>	Имя оператора
<b>INST</b>	Серийный номер инструмента
<b>UNITS</b>	м/футы, градусы, гон, мил.
<b>SCALE</b>	фактор сетки, масштаб и высота
<b>ATMOS</b>	Температура °С, давление (мПа)
<b>STN</b>	имя станции, высота инструмента, код
<b>XYZ</b>	X(E), Y(N), Z(H)
<b>BKB</b>	Номер задней точки, азимут задней точки, угол задней точки
<b>SS</b>	Имя точки, высота цели, код
<b>HV</b>	HA (горизонтальный угол), VA (вертикальный угол)
<b>SD</b>	HA (горизонтальный угол), VA (вертикальный угол), SD (накл. расст.)
<b>HD</b>	HA (горизонтальный угол), HD (горизонт. пролож.) VD (превышение)
<b>OFFSET</b>	Смещения
<b>NOTE</b>	Примечание

## 17.2 Координатные данные

Формат выгрузки/загрузки данных координат должен выглядеть следующим образом:

1. ID точки, Восток, Север, Высота, Код
2. ID точки, Север, Восток, Высота, Код
3. ID точки, Код, Восток, Север, Высота
4. ID точки, Код, Север, Восток, Высота

## 17.3 Трассы

Форматирование передачи данных дорог для передачи данных с ПК на тахеометр:

**Горизонтальный сегмент:**

Строка	Описание
<b>name</b>	Название дороги
<b>start</b>	Начало пикетажа
<b>line</b>	Длина линии
<b>arc</b>	Радиус окружности, длина кривой
<b>spiral</b>	Радиус, длина

**Вертикальный сегмент:**

Строка	Описание
<b>gsp</b>	Пикетаж, превышение, длина

## 17.4 DXF

Формат соответствует стандарту R12.

## 18 Техника безопасности

### 18.1 Встроенный лазерный дальномер (видимый лазер)

**Внимание:**

Тахеометр оборудован электронным лазерным дальномером с лазером группы 3R/IIIa. На изделии имеются следующие обозначения.

Над закрепительным винтом вертикального круга имеется ярлык «ЛАЗЕРНОЕ ИЗДЕЛИЕ III КЛАССА». Аналогичный ярлык имеется на обратной стороне.

Данный прибор классифицируется как лазерное изделие класса 3R, которое соответствует следующим стандартам.

IEC60825-1:2001 «БЕЗОПАСНОСТЬ ЛАЗЕРНЫХ ИЗДЕЛИЙ».

Класс лазерного изделия 3R/IIIa: это вредные для зрения непрерывные лазерные лучи. Пользователь должен избегать контакта подобного лазера с глазами.

Подобный лазер может достигать пятикратного предела излучения лазера класса 2/II при длине волны 400 – 700 нм.

**Внимание:**

Продолжительный контакт лазера с глазами опасен.

**Меры:**

Не смотрите на лазерный луч и не наводите луч на глаза других людей.

Отраженный лазерный луч также является опасным.

**Внимание:**

При отражении лазерного луча от призмы, зеркала, металлической поверхности, оконного стекла и т.д. отраженный луч по-прежнему опасен.

**Меры:**

Не смотрите на объекты, отражающие лазерные лучи. Когда лазер включен (в режиме электронного измерения расстояния), не смотрите на него, находясь на оптической траектории или вблизи призмы. Наблюдать призму можно только с помощью телескопа тахеометра.

**Внимание:**

При неправильном использовании лазерного прибора класса 3R может возникнуть опасная ситуация.

**Меры:**

Во избежание травм каждый пользователь должен соблюдать правила безопасности и контролировать опасную зону (размеры которой указаны в IEC60825-1:2001).

**Далее приведены основные положения Стандарта.**

Лазерный прибор класса 3R предназначен для использования вне помещений, например, на строительных площадках. К числу решаемых им задач относятся измерения, выверка по горизонтали.

- 1) К работе с этим прибором, а также к его установке и настройке допускаются только лица, прошедшие соответствующее обучение и имеющие удостоверение.
- 2) Во время работы соблюдайте указания предупреждающих символов.
- 3) Не позволяйте людям смотреть на оптическое измерительное оборудование и на лазерный луч.
- 4) Во избежание травм блокируйте лазерный луч после завершения работы. При выходе лазера за пределы рабочей зоны (опасного расстояния\*) или при входе в рабочую зону людей немедленно блокируйте лазерный луч.
- 5) Оптическую траекторию лазера следует устанавливать выше или ниже линии взгляда.
- 6) Когда лазерный прибор не используется, держите его под контролем. Не допускайте его использования неквалифицированными лицами.
- 7) Не допускайте падения лазерного луча на плоское зеркало, металлическую поверхность, оконное стекло и т.д. Наиболее опасно падение лазерного луча на плоское или вогнутое зеркало.

\* Под опасным расстоянием понимается расстояние между источником лазера и точкой, в которой лазер ослабляется настолько, что безвреден для человека.

Встроенное электронное измерительное оборудование снабжено лазером класса 3R/III, опасное расстояние которого составляет 1000 м (3300 футов). Дальше этого расстояния интенсивность лазера падает до класса I (лазер, безвредный для человеческих глаз).

## 18.2 Лазерный отвес

Лазерный отвес, встроенный в прибор, производит видимый красный лазерный луч, который выходит из нижней части прибора. Класс 2/II Лазерный прибор.

Класс 2 Лазерный прибор в соответствии с:

IEC 60825-1:1993 "Безопасность лазерного оборудования"

EN 60825-1:1994 + A11:1996: "Безопасность лазерного оборудования".

**Класс 2 Лазерный прибор:** Не смотрите на луч и не направляйте его на других людей.

## 19 Комплектация

Тахеометр SOUTH NS10 1 шт.  
Контроллер N80 Plus - опция  
Транспортировочный кейс 1 шт.  
Зарядное устройство 1 шт.  
Антенна 1 шт.  
Кабель для зарядного устройства 1 шт.  
Аккумуляторная батарея 2 шт.  
Набор юстировочных инструментов 1 шт.  
Защитный чехол от дождя 1 шт.  
Плечевые ремни 2шт.  
Набор пленочных отражателей 1шт.  
Защитная крышка для объектива 1шт.  
Призма 360 градусов - опция  
Руководство пользователя 1 шт.  
Гарантийный талон 1 шт.

*Комплектация товара может отличаться от изображения/описания. Изменения в дизайне, функциях или аксессуарах могут быть внесены производителем. Обратитесь к менеджерам компании Геодетика для получения точной информации.*

## 20 Техническая поддержка на территории России

Прежде чем обратиться в службу технической поддержки, попробуйте следующие типовые способы решения неисправностей аппаратуры:

1. Перезагрузите аппаратуру;
2. Восстановите настройки по умолчанию.

Если у вас возникли проблемы или вопросы по работе с аппаратурой, и вы не смогли их решить самостоятельно, обратитесь в службу технической поддержки дилера вашей аппаратуры. Список официальных дилеров находится на сайте официального импортёра и дистрибьютора SOUTH SURVEYING & MAPPING INSTRUMENT CO., LTD. В Российской Федерации - ООО «Геодетика» - [www.geodetika.ru](http://www.geodetika.ru).

Либо вы можете обратиться напрямую в ООО «Геодетика» по телефону 8 (800) 600-38-77 или по почте [support@geodetika.ru](mailto:support@geodetika.ru).

## 21 Условия гарантии

1. Гарантийный ремонт осуществляется при соблюдении следующих условий:

- предъявление неисправного устройства;
- соблюдение технических требований, описанных в руководстве пользователя.

Отказ в гарантийном ремонте производится в случаях:

- наличия механических повреждений;
- самостоятельного ремонта или изменения внутреннего устройства.

2. Транспортировка неисправного изделия осуществляется за счет клиента.

3. Гарантия предусматривает бесплатную замену запчастей и выполнение ремонтных работ в течение 12 месяцев со дня покупки. Средняя наработка на отказ 10000 часов.

4. Гарантия не распространяется на следующие неисправности:

- случайные повреждения, причиненные клиентом;
- дефекты, вызванные стихийными бедствиями;
- небрежная эксплуатация.



# ГЕО▲ЕТИКА

ГЕОДЕЗИЧЕСКОЕ ОБОРУДОВАНИЕ

Гарантийный срок 12 месяцев со дня покупки.

Гарантийное обслуживание производится по адресу:

127411, г. Москва, Дмитровское шоссе, дом 157, строение 7, помещение 7258.

Тел.: 8 (800) 600-38-77

e-mail: [msk@geodetika.ru](mailto:msk@geodetika.ru)

[www.geodetika.ru](http://www.geodetika.ru)