

E

Configurar os Eventos



1. No diálogo *Configuração de Eventos*, coloque os eventos requeridos para o levantamento ativo, marcando a caixa de seleção *Nome do Evento*.
2. Realce cada evento ativo e clique **Configurar**.
3. As guias disponíveis para cada tipo de evento dependem do que foi configurado no projeto e no tipo de evento ele mesmo. As guias disponíveis com mais frequência são:
 - *Geral* – Se necessário, mude os campos *Código Próximo Evento* e *Incrementar por*.
 - *Intervalo* – Configure quando o registro hora/ distância deve iniciar e especifique o intervalo.
 - *Dados do Registro* – Configure a frequência e os offsets do registro de dados (a Trimble recomenda que se registre o offset de sonda acústica).
 - *Anotar ES* – Defina a frequência de anotação da sonda acústica e os dados usados. Diferentes eventos podem enviar diferentes sequências de anotações para a onda acústica.
 - *Relatório* – Selecione os relatórios em tempo real a serem gerados por este evento.

F

Configurar a exibição em tempo real do texto de levantamento



1. Abra uma visualização em tempo real do *Texto de Levantamento* (a primeira vez que abrir uma visualização de *Texto de Levantamento*, aparece o diálogo *Propriedades do Texto de Levantamento*) e pressione Alt+Enter.
- SUGESTÃO** – A Trimble recomenda que configure o sistema *antes* de abrir esta visualização.
2. Para levantamentos básicos, clique **Padrões** para adicionar os campos padrões à visualização.
3. Para informações especializadas, selecione as guias apropriadas, expanda os itens da árvore, realce o item requerido e clique **Inserir**. Repita isso para cada informação, de acordo com as necessidades.

NOTA – Clique **Separador** para inserir espaços verticais na visualização. Pode-se editar as etiquetas e separadores.

Glossário

AST

Sistema de Tempo Preciso (Accurate System Time). O software de Navegação inicialmente usa o sistema de tempo do PC (baseado no horário de Greenwich) e depois inicia uma contagem para determinar o tempo com precisão daquele ponto em diante. Usado para todas as operações cronometradas.

Dados Decodificados

Quando dados são recebidos de um sensor, o software de Navegação verifica se eles estão ou não corretos, calibra-os e coloca os dados num formato padrão. São então considerados dados decodificados.

Eventos

São ocorrências singulares nas quais dados (incluindo tempo, nome do evento e posições) podem ser registrados. Podem resultar em ações. Por exemplo, uma anotação pode ser enviada a uma sonda acústica, dados decodificados podem começar ser registrados ou a posição de offset da sonda acústica pode ser registrada a cada cinco segundos.

GOs

Objetos Orientação (Guidance objects). Objetos imóveis que oferecem orientação à embarcação. Tipicamente são objetivos, linhas e rotas.

Registro

Podem ocorrer dois tipos de registro:

- Registro de dados decodificados
- Registro de evento

Origem

A origem de uma embarcação é a posição 0,0. A forma da embarcação e todos offsets são definidos com relação a este ponto. As posições relativas dos offsets *devem* referir-se àquelas do mundo real. O valor 0 para a altura é considerado como sendo o nível da água.

CRs

Cotas Reduzidas. Uma elevação positiva acima de um determinado datum de altura. Uma elevação negativa abaixo do datum.

Associação de Direcionamento

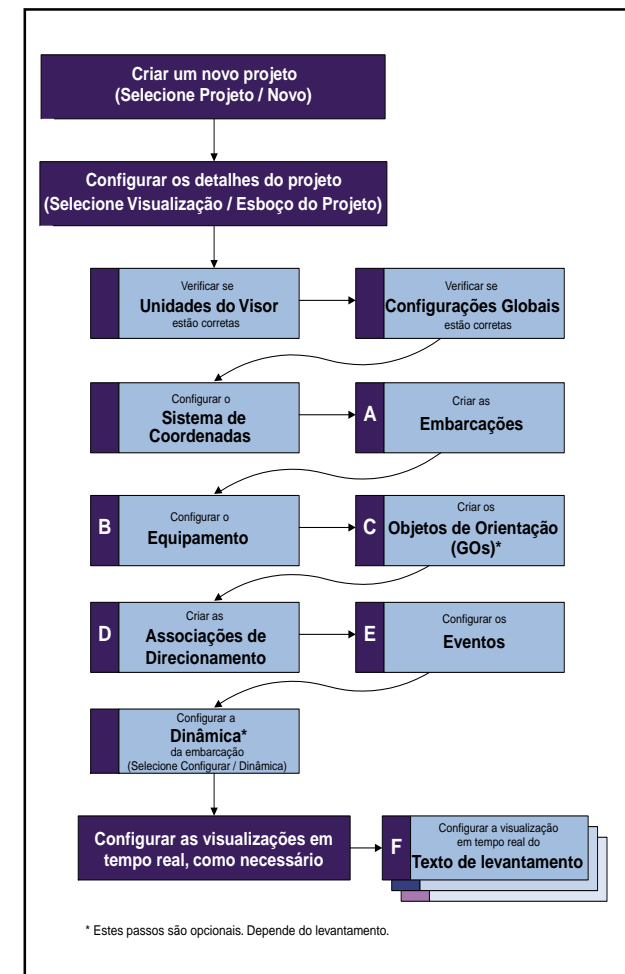
A ligação de um offset de embarcação para um GO. Uma vez que cria-se uma associação de direcionamento o software de Navegação gera informações de direcionamento para e ao longo do GO.



HYDROpro Navigation Guia de Referência Rápida

Criação de um projeto de Navegação

Siga os passos do fluxograma abaixo e os detalhes do lado oposto da página para criar um projeto de Navegação. Se desejar mais informações sobre como usar o software, clique **Ajuda** num diálogo ou, no menu *Ajuda*, escolha *Tópicos de Ajuda*.



A

Criar as Embarcações



1. No diálogo *Configuração da Embarcação*, clique **Adicionar**.
2. No diálogo *Adicionar Embarcação*, digite um nome para a embarcação e clique **Editor**.
3. No diálogo *Editor da Embarcação*:
 - a. Defina a forma da embarcação.

Clique (clique no início da linha e novamente no final da linha). Alternativamente, digite os valores.

- b. Defina os offsets da embarcação.

Clique ou digite os valores:

- Alturas do offset devem ser **digitadas**.
- Posições de offset devem ser digitadas com **precisão**.
- A Trimble recomenda que se digite um nome prático para cada offset.

SUGESTÃO – Clique para selecionar uma linha ou offset.

- c. Edite as propriedades da embarcação, de acordo como requerido (por ex.: forma, offset e cores de preenchimento).

NOTA – Propriedades padrões são configuradas para 'Metros' e intervalos de 1,0 m.

SUGESTÃO – A adição de linhas e offsets faz com que “saltem” para os valores de grid de 1m mais próximos. Para maior exatidão, mude as propriedades (clique **Propriedades** e configure os parâmetros da guia *Desenho*) ou mude os valores manualmente, usando as guias *Forma da Embarcação* ou *Offset da embarcação*.

B

Configurar o Equipamento



O exemplo usado é um serviço GPS NMEA:

Serviço	Sequências NMEA
Hora GPS	Marcas da hora ZDA ou UTC
Posição GPS	GGA ou GGL ou GLL
Velocidade GPS	VTG
Status GPS	GSA
StatusDifGPS	GGA, GSA
ElipseErroGPS	GST
InfoSatéliteGPS	GSV
Maré	GGK

Para adicionar um equipamento

1. No diálogo *Configuração do Equipamento*, clique **Adicionar**.
2. Selecione o tipo de equipamento requerido, por ex.: <GPS>.
3. Selecione o nome do equipamento (por ex.: NMEA) e clique **Próximo>**.
4. A partir da lista de *Serviços*, selecione os serviços requeridos se os padrões não forem apropriados.
5. Clique **Terminar**.

Dependendo dos serviços selecionados, abre-se o diálogo *Configurar Equipamento* ou *Configurar Equipamento Avançado*.

Para configurar o equipamento usando o diálogo *Configurar Equipamento*

1. No diálogo *Configurar Equipamento*, selecione a embarcação correta e offset para a posição do equipamento.
2. Clique **Portas** para editar os parâmetros COM da porta:
 - Clique **Teste** para visualizar dados de entrada (se um dispositivo estiver conectado).
3. Clique **Propriedades** para editar as opções *Temporizando e Registrar*:
 - *Temporizando* – Se necessário, mude as configurações da latência constante e da interrupção.
 - *Registrar* – Se necessário, mude as configurações do registro. Isso determina quais registros de dados decodificados são efetuados.
4. Clique **Personalizar** para editar as configurações personalizadas do dispositivo (não disponível para todos tipos de equipamento).

Para NMEA <GPS>:

- *Hora GPS* – Selecione a fonte de hora GPS a ser entrada no software Navegação, por ex.: sequência de hora/data ZDA.
- *Posição GPS* – Selecione o tipo de sequência de posição GPS a ser decodificado e configure a solução GPS mínima a ser decodificada, por ex.: Diferencial.
- *Maré RTK* – Se um serviço Maré for incluído nesta configuração, configure como os dados de maré devem ser gerados a partir dos dados de altura GPS, por ex.: fazer a média dos dados para mais de 300 segundos e somente usar qualidade GPS RTK de inteiro fixo.
- *Rumo e Sonda Acústica* – Geralmente não são aplicados ao <GPS>.

C

Configure Guidance Objects



1. No diálogo *Editor de Objeto Orientação (GO)*, clique **Grupo / Novo**. Aparece o diálogo *Novo Grupo*.
2. Digite um nome para o grupo GO e selecione se as coordenadas devem ser digitadas como grid local, datum local ou datum WGS-84.
3. No diálogo *Novo Objeto Orientação (GO)*, selecione o tipo GO (geralmente linhas) e digite um nome GO.
SUGESTÃO – Termine o nome com um número para poder identificá-lo com facilidade.
4. No diálogo *Novo Ponto*, digite as coordenadas do ponto do GO. Opcionalmente, digite valores de nível reduzido e super dragagem (requeridos para a visualização em tempo real de *Perfil*).
Selecione como a linha é traçada entre o ponto atual e o próximo ponto. Para seções curvas, selecione o item *Arco* (<180°) ou *Grande arco* (>180°) e digite um raio.
6. Clique **Próximo>** para passar para o próximo ponto em GO ou clique **Terminar** para completar o GO.
7. No diálogo *Próximo Novo GO*, selecione o método para criar o próximo GO, caso contrário clique **Cancelar** para sair.

D

Criar a Associação de Direcionamento



1. No diálogo *Configuração de Associação de Direcionamento*, clique **Adicionar**.
2. Na guia *Adicionar Associação Direcionamento* – *Configuração* selecione:
 - a embarcação requerida e offset
 - o GO requerido

Informações sobre o direcionamento para esta relação.
3. Na guia *Opções* configure como:
 - o próximo GO deve ser selecionado
 - a direção do GO é determinada
 - o GO selecionado é exibido na visualização em tempo real do *Mapa de visualização plana*