

Leica รุ่น TS60 (Robotic)

กล้องสำรวจแบบประมวลผลระบบอัตโนมัติ (Total Station)



คุณสมบัติทางเทคนิค

1. ระบบกล้องเล็งที่หมาย (Telescope System)

- 1.1 ขนาดเส้นผ่านศูนย์กลางของเลนส์ปากกล้อง (Objective aperture) ขนาด 40 มิลลิเมตร มีกำลังขยาย 30 เท่า
- 1.2 สามารถให้ภาพกว้าง (Field of view) ได้ 2.7 เมตร ที่ระยะ 100 เมตร หรือ 1 องศา 30 ลิปดา
- 1.3 มีเลเซอร์กำหนดจุด (Visible red laser) เพื่อใช้ในการกำหนดจุดรังวัด
- 1.4 มีระบบการส่องหาเป้าแบบอัตโนมัติขณะเป่าอยู่ (Target Aiming) ด้วยปริซึมกลม (Circular prism) ในระยะ 1500 เมตร และปริซึม 360 องศาในระยะ 1000 เมตร
- 1.5 มีระบบการส่องหาเป้าแบบอัตโนมัติขณะเป้าเคลื่อนที่ (Target locking) ด้วยปริซึมกลม (Circular prism) ในระยะ 1000 เมตร และปริซึม 360 องศาในระยะ 1000 เมตร
- 1.6 สามารถส่ายหาเป้าได้เองในระยะ 300 เมตร (PowerSearch) ด้วยปริซึม 360 องศา

2. ระบบการวัดมุม (Angular measurement)

- 2.1 สามารถอ่านค่ามุมได้น้อยสุด (Minimum reading) 0.1 ฟลิปดา
- 2.2 ค่าความละเอียดถูกต้องในการวัดมุมมี 0.5 ฟลิปดา
- 2.3 มีระบบการปรับแก้ความคลาดเคลื่อนของตารางเล็งองศา (Compensator) แบบ Quadruple axis compensation โดยมีช่วงการทำงาน ± 4 ลิปดา
- 2.4 ความไวของหลอดระดับอิเล็กทรอนิกส์ 2 ฟลิปดา และระดับฟองกลม 6 ลิปดาต่อ 2 มิลลิเมตร

3. ระบบการรังวัดระยะ (Distance measurement)

- 3.1 ในสภาวะอากาศดี มีทัศนวิสัยในการมองเห็นประมาณ 20 กิโลเมตร สามารถวัดระยะได้ 7500 เมตร ด้วยปริซึมมาตรฐาน (Standard prism) 1 ดวง
- 3.2 ระยะใกล้สุดที่สามารถรังวัดได้ (Shortest measuring distance) 0.9 เมตร
- 3.3 สามารถรังวัดระยะทางโดยไม่ใช้เป้าได้ไกลสูงสุด 1000 เมตร
- 3.4 มีความละเอียดถูกต้อง (Accuracy) ของการวัดระยะ 0.6 mm + 1 ppm โดยการรังวัดด้วยปริซึม
- 3.5 มีความละเอียดถูกต้อง (Accuracy) ของการวัดระยะ 2 mm + 2 ppm โดยการรังวัดแบบไร้เป้า (Non-prism) ที่ระยะไม่เกิน 500 เมตร และมีความละเอียดถูกต้อง (Accuracy) ของการวัดระยะ 4 mm + 2 ppm โดยการรังวัดแบบไร้เป้า (Non-prism) ที่ระยะเกิน 500 เมตร
- 3.6 สามารถอ่านค่าระยะทางได้น้อยสุด (Minimum reading) 0.1 มิลลิเมตร
- 3.7 สามารถปรับแก้ค่าคงที่ของปริซึมได้ (Prism constant)

4. ระบบการทำงานทั่วไป

- 4.1 มีหน้าจอแสดงผลระบบสัมผัสขนาด 5 นิ้ว 800x480 พิกเซล ชนิด WVGA และมีปุ่มกดแบบ Alphanumeric
- 4.2 แบตเตอรี่ 1 ก้อน สามารถทำงานได้มากถึง 9 ชั่วโมง
- 4.3 มีความจำภายในตัวเครื่อง 2 GB และสามารถจัดเก็บข้อมูลที่ SD card ได้
- 4.4 ใช้ระบบปฏิบัติการแบบ Windows ec7
- 4.5 มีระบบเชื่อมต่อแบบ RS232, USB, Bluetooth และ WLAN
- 4.6 มีระบบเลเซอร์ส่องหัวหมุด (Laser plummet)
- 4.7 สามารถใช้งานได้ในช่วงอุณหภูมิตั้งแต่ -20°C ถึง +50°C
- 4.8 มาตรฐานการกันน้ำและกันฝุ่นระดับ IP55
- 4.9 สามารถถ่ายภาพได้ละเอียด 5 MP
- 4.10 สามารถทำงานร่วมกับเครื่องควบคุมกล้องสำรวจประมวลผลอัตโนมัติระยะไกล โดยไม่ต้องติดแปลงอุปกรณ์ใดๆ ด้วยการเชื่อมต่อด้วยวิทยุ*
- 4.11 มีระบบวัดความสูงกล้องอัตโนมัติ (AutoHeight) โดยสามารถรังวัดในช่วง 0.7 ถึง 2.7 เมตร

หมายเหตุ (*) เป็นคุณสมบัติเสริม (option) ของกล้องสำรวจประมวลผลอัตโนมัติ

5. เครื่องควบคุมกล้องสำรวจประมวลผลอัตโนมัติระยะไกล (Leica CS20)

- 5.1 มีหน้าจอแสดงผลระบบสัมผัสขนาด 5 นิ้ว 800x480 พิกเซล ชนิด WVGA และมีปุ่มกดแบบ QWERTY
- 5.2 ใช้ระบบปฏิบัติการแบบ Windows ec7 และตัวเครื่องประมวลผลด้วย Processor 1 GHz
- 5.3 มีกล้องดิจิทัลในตัวเครื่องสำหรับถ่ายภาพความละเอียดไม่น้อยกว่า 5 ล้านพิกเซล พร้อม Flash
- 5.4 มีหน่วยความจำภายในไม่น้อยกว่า 4 GB
- 5.5 มีระบบเชื่อมต่อแบบ RS232, USB device, Bluetooth และ WLAN
- 5.6 สามารถใช้งานได้ในช่วงอุณหภูมิตั้งแต่ -30°C ถึง +60°C
- 5.7 มาตรฐานการกันน้ำและกันฝุ่นระดับ IP68
- 5.8 แบตเตอรี่ 1 ก้อน สามารถทำงานได้มากถึง 8 ชั่วโมง
- 5.9 ตัวเครื่องมีอุปกรณ์ประกอบสำหรับเชื่อมต่อกล้องสำรวจประมวลผลอัตโนมัติด้วยระบบวิทยุ*
- 5.10 มีโปรแกรมภายในกล้องสำรวจแบบประมวลผลอัตโนมัติในเครื่องควบคุม

หมายเหตุ (*) เป็นคุณสมบัติเสริม (option) ของกล้องสำรวจประมวลผลอัตโนมัติ

6. คุณสมบัติโปรแกรมภายในกล้องสำรวจแบบประมวลผลอัตโนมัติ

- 6.1 สามารถเรียก แก้ไข และลบข้อมูลได้
- 6.2 หน้าจอแสดงข้อมูลเป็นกราฟิก 2D และ 3D ได้
- 6.3 สามารถใส่รหัส Password เพื่อป้องกันการใช้งานจากผู้ไม่ได้รับอนุญาตได้
- 6.4 สามารถรังวัดแบบใส่ Code ได้พร้อมกันหลาย Code ด้วยการรังวัดเพียงจุดเดียวสำหรับงานจุดเชื่อมต่อที่มีรหัสต่างกัน แต่เป็นจุดร่วมกัน (Multicode)
- 6.5 สามารถคำนวณหาทิศทางที่ตั้งกล้องจากหมุดทราบค่าได้ (Orientation with Coordinates)
- 6.6 สามารถคำนวณหาจุดปักการตั้งกล้องจากหมุดที่ทราบค่าได้ (Resection)
- 6.7 สามารถคำนวณหาการระดับของกล้องได้จากค่าหมุดที่ทราบค่าระดับความสูง (Height transfer)
- 6.8 สามารถวัดความสูงของจุดที่ไม่สามารถเข้าถึงเป้าหมายได้ (Remote point)
- 6.9 สามารถคำนวณหาจุดปักแบบ Hidden point
- 6.10 สามารถคำนวณพื้นที่ และปริมาตรได้*
- 6.11 สามารถคำนวณหาจุดปักที่ต้องการทราบค่าได้ (Stakeout)
- 6.12 สามารถแสดงสถานะของแบตเตอรี่ได้
- 6.13 สามารถถ่ายข้อมูลในรูปแบบ DXF file เพื่อนำเข้าในโปรแกรม AutoCAD ได้โดยตรง
- 6.14 สามารถคำนวณการรังวัดแบบรอบได้ (Traverse)*

หมายเหตุ (*) เป็นคุณสมบัติเสริม (option) ของกล้องสำรวจประมวลผลอัตโนมัติ

7. โปรแกรมลิขสิทธิ์สำหรับสำนักงานในการถ่ายโอนข้อมูลและคำนวณการทำงานของกล้องสำรวจประมวลผลอัตโนมัติ (Leica Infinity)

- 7.1 สามารถทำงานได้บนระบบปฏิบัติการ Microsoft Windows 7, Windows 8, Windows 10
- 7.2 สามารถแสดงรูปแผนที่และเมนูคำสั่งบนหน้าจอกอมพิวเตอร์
- 7.3 สามารถเลือกดูแผนที่แบบ 2 มิติ และ 3 มิติ
- 7.4 สามารถปรับแก้ค่าความสูงจุดตั้งกล้องและความสูงเป้าได้
- 7.5 สามารถปรับแก้วงรอบได้

อุปกรณ์ประกอบกล้องสำรวจประมวลผลอัตโนมัติ

ข้อ	อุปกรณ์	จำนวน(ชิ้น)	รูปภาพประกอบ
1.	ขาตั้งกล้อง (Tripod)	3	
2.	ปริซึม (Prism)	2	
3.	ฐานตั้งชุดปริซึมที่มีกล้องส่องหัวหมุน และพองกลม (Tribrach)	2	
4.	แท่นตั้งปริซึม (Carrier)	2	
5.	อุปกรณ์วัดความสูง	1	
6.	ปริซึม 360 องศา	1	
7.	โพล (Pole) ความยาวไม่น้อยกว่า 2 เมตร	1	
8.	แบตเตอรี่ชนิด Li-on สำหรับกล้องสำรวจแบบประมวลผลอัตโนมัติ	2	
9.	แท่นชาร์จแบตเตอรี่ (Charger)	2	
10.	อุปกรณ์ประกอบสำหรับเชื่อมต่อเครื่องควบคุมกล้องสำรวจประมวลผลอัตโนมัติ	1	
11.	เครื่องควบคุมกล้องสำรวจประมวลผลอัตโนมัติ พร้อมอุปกรณ์ประกอบสำหรับส่งสัญญาณ	1	
12.	แบตเตอรี่ชนิด Li-on สำหรับเครื่องควบคุมกล้องสำรวจแบบประมวลผลอัตโนมัติ	2	

อุปกรณ์ประกอบกล่องสำรวจประมวลผลอัตโนมัติ

ข้อ	อุปกรณ์	จำนวน(ชิ้น)	รูปภาพประกอบ
13.	อุปกรณ์ประกอบเครื่องควบคุมกล่องสำรวจประมวลผลอัตโนมัติ สำหรับติดตั้งพร้อมโพล	1	
14.	กล่องแข็งสำหรับบรรจุกล่องสำรวจประมวลผลอัตโนมัติ	1	
15.	กล่องแข็งสำหรับบรรจุชุดปริซึม	1	
16.	กล่องแข็งสำหรับบรรจุเครื่องควบคุมกล่องระดับประมวลผลอัตโนมัติและปริซึม 360 องศา		
17.	โปรแกรมลิขสิทธิ์สำหรับสำนักงานในการถ่ายโอนข้อมูลและคำนวณการทำงานของกล่องสำรวจประมวลผลอัตโนมัติ (Leica Infinity)	1	
18.	คู่มือการใช้งาน	1	