



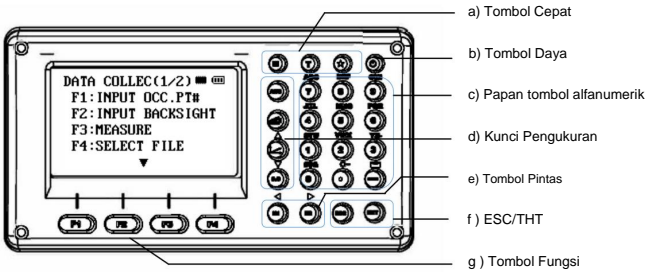
Panduan Cepat

ARMOR 3

Ver.202307

1. Papan Ketik Diperkenalkan

1.1 Papan Ketik



1.2 Ikon

Ikon	Keterangan
	Target (Prisma, Non-prisma, Lembaran)
	Bluetooth
	Simpan di RAM atau stik USB
	Sensor kemiringan
	Kapasitas baterai

1.3 Kunci

Kunci	Keterangan
M	Menu utama
T	Modus sasaran
	Mode Kunci Bintang
	Nyalakan/matikan
ITU	Pengukuran sudut
	Pengukuran jarak jauh
	Mengkoordinasikan pengukuran
JADI	Mengintai
K1/K2	Tombol pintas
.	Titik/Penunjuk laser hidup/mati
-	Dash / Kompensator ON/OFF
ESC	Melarikan diri
THT	Memasuki
F1-F4	Tombol fungsi

1.4 Kunci Bintang

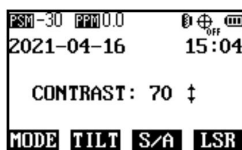
Tekan [y] di halaman mana pun untuk pengaturan cepat.

[F1]: Beralih mode pengukuran

[F2]: Menghidupkan/mematikan kemiringan.

[F3]: Mengatur suhu dan tekanan.

[F4]: Menghidupkan/mematikan titik laser.



1.5 Tombol Pintas

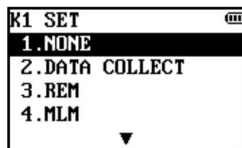
Armor 3 memungkinkan pengguna untuk menentukan dua

sering menggunakan program dengan hot key

pengaturan (K1&K2).

Pilih program dan tekan [ENT] untuk

mengonfirmasi.



1.6 Singkatan

Singkatan	Keterangan
HL/SDM	Sudut horisontal
.....	Sudut vertikal
SD	Jarak lereng
HD	Jarak horisontal
CEO	Jarak vertikal
R/L	Horisontal kiri/kanan
DI DIALAPC	Rasio kemiringan
T/E/Z	Koordinat Utara, Timur, Zenith
PPM	Koreksi atmosfer
PSM	Konstanta prisma

1.7 Waktu & Tanggal

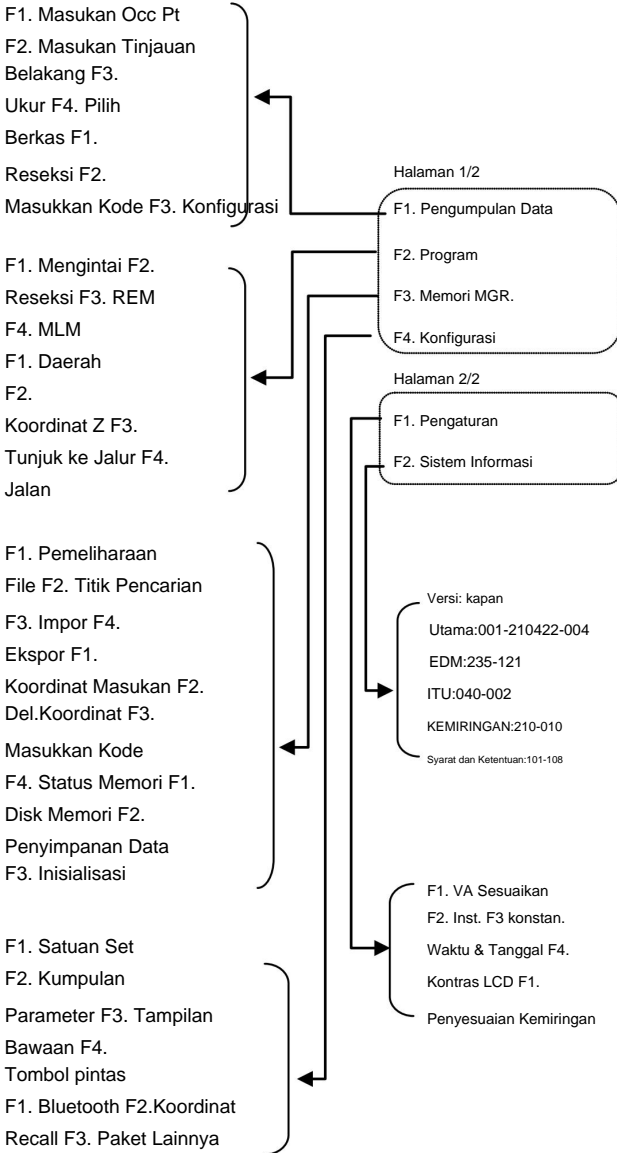
Tekan [MENU]-Halaman 2-[F1] Penyesuaian-[F3] Waktu & Tanggal.

Waktu : 24 jam, HH.MM.SS

Misalnya Masukkan 16.1630 untuk 16:16:30

Tanggal: Tahun/Bulan/Hari

2. Menu

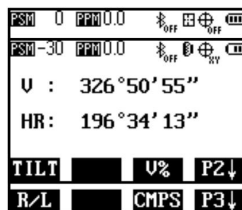


3. Survei Dasar


3.1 Pengukuran Sudut

Tekan **[ANG]** pada pengukuran dasar halaman untuk mengaktifkan pengukuran sudut.

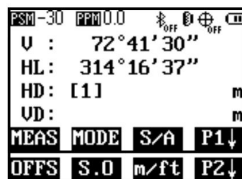
Tekan **[F4]** P1/P2/P3 untuk mengganti halaman tombol fungsi.




3.2 Pengukuran Jarak

Tekan  untuk pengukuran jarak

Tekan **[F4]** untuk mengubah mode pengukuran, masuk ke fungsi offset atau pengintaian.

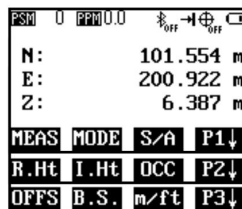


3.3 Pengukuran Koordinat

Tekan  untuk pengukuran koordinat.

Dalam mode ini, tekan **[F4]** untuk mengatur Stasiun dan Backsight bersifat sementara untuk diukur

koordinat tanpa menyimpan.



4. Pengumpulan Data

Tekan **[Menu]**, **[F1]** Pengumpulan Data. Memasukkan nama file atau tekan **[F2]** untuk memanggil berkas yang ada.

Dalam daftar file, (*) ditampilkan di sebelah kiri menunjukkan file saat ini.



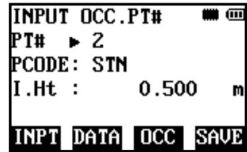
4.1 Titik Pendudukan Masukan

Masukkan nomor titik, kode titik dan ketinggian instrumen terlebih dahulu, lalu tekan **[F3]** OKE.

Tekan **[LIST]** untuk memilih koordinat.

Tekan **[NEZ]** untuk memasukkan koordinat.

Tekan **[SAVE]** untuk menyimpan dan merekam.



4.2 Masukan Tinjauan ke Belakang

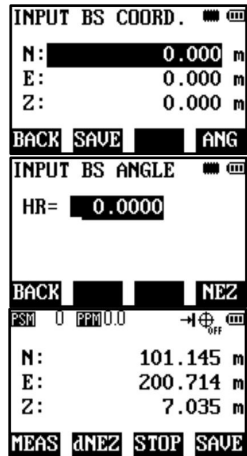
Masukkan nomor titik, kode titik dan ketinggian instrumen terlebih dahulu, tekan **[F2]**-BS.

Masukkan koordinat (tekan **[F4] NEZ**) atau sudut (tekan **[F4] ANG**) untuk orientasi.

Tekan **[F1] MEAS** untuk mengukur tinjauan ke belakang.

Tekan **[F2] dNEZ** untuk memeriksa perbedaannya.

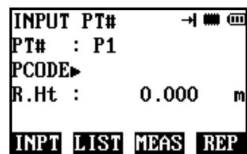
Tekan **[F4] SAVE** untuk menyimpan orientasi.



4.3 Mengukur

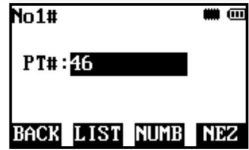
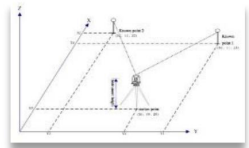
Tekan **[F4] MEAS** untuk pengumpulan data. Itu akan merekam data berdasarkan sudut, jarak, pengukuran koordinat dan offset.

Tekan **[F4] REP** untuk mengulangi pengukuran.

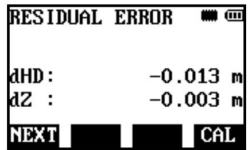


4.4 Reseksi

Reseksi digunakan untuk menentukan posisi instrumen dari pengukuran ke minimal 2 titik yang diketahui dengan koordinat atau 3 titik yang diketahui sudutnya. Masukkan Reseksi dan masukkan nama titik baru, kode dan tinggi instrumen.

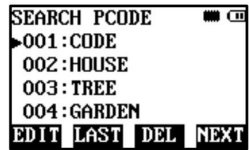


Masukkan nama titik atau koordinat untuk tanggal 1 titik yang diketahui, lalu ukurlah. Ulangi langkah tersebut setidaknya untuk 2 poin. Tekan [F4] CAL untuk menghitung koordinat.



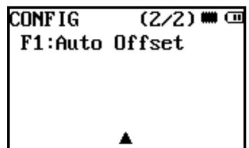
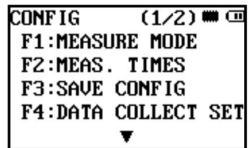
4.5 Kode Masukan

Armor 3 mampu menyimpan 500 kode di dalamnya maksimum. Tekan [F1] EDIT untuk memasukkan atau mengedit kode, tekan [F3] DEL untuk menghapus kode; tekan [F2] TERAKHIR atau [F4] BERIKUTNYA untuk membalik halaman.



4.6 Konfigurasi

Menu	Keterangan
F1.Ukur Mode	Tunggal/Pelacakan
F2.Ukur Waktu	1 Kali/Ulangi
F3.Simpan Konfigurasi	Penyimpanan otomatis
F4.Kumpulkan Set	Masukan terlebih dahulu/ Ukur terlebih dahulu
F1.Offset Otomatis	Ya Tidak



Offset Otomatis: Jika ya, maka akan memasuki offset sudut modus secara otomatis. Hasil dari pengukuran akan diubah berdasarkan arah teleskop.

5. Program

Ada 8 program di dalamnya.

Program-program tersebut dapat didefinisikan sebagai hot kunci (K1K2) untuk akses cepat kecuali mengintai.

5.1 Pengintaian

Sebelum mengintai, stasiun harus berada diselesaikan dengan melihat ke belakang. (Merujuk ke Bab 4.1 & 4.2.)

Masukkan atau pilih titik dari daftar data juga itu memungkinkan input secara manual.

Kemudian masukkan tinggi reflektor.

Tekan **[F4]** NEXT untuk mengatur horizontal sudut hingga dHR/dHL menjadi 0.

Tekan **[F1]/[F3]** untuk mengukur target, memindahkan posisi prisma berdasarkan bimbingan sampai semua nilai menjadi 0.

Tekan **[F4]** SAVE untuk menyimpannya ke dalam catatan.

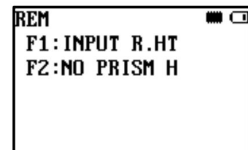
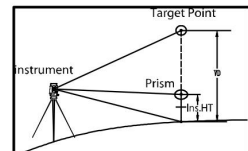
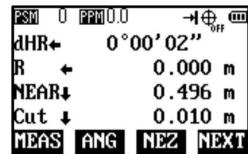
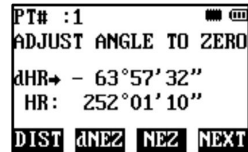
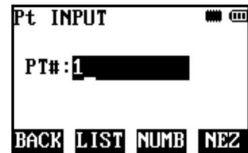
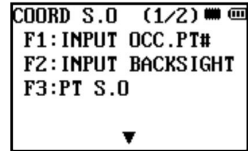
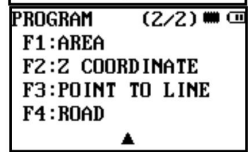
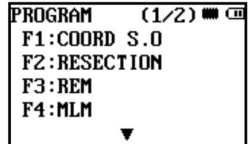
5.2 Reseksi

Silakan merujuk ke Bab 4.4

5.3 REM

Ketika Anda membutuhkan informasi a target yang sulit dijangkau atau bertahan udara, REM membantu Anda mengukurnya.

Atur reflektor tegak lurus terhadap target selesaikan pekerjaan



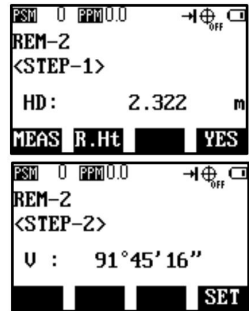
1) Dengan tinggi reflektor.

Masukkan tinggi reflektor, ukur prisma, tekan **[F4]** YES untuk halaman berikutnya. Kemudian putar EDM untuk membidik sasaran. VD adalah jarak vertikal target.



2) Tanpa ketinggian reflektor.

Ukur pusat prisma terlebih dahulu. Tekan **[F4]** YA ke halaman berikutnya. Putar EDM untuk membidik ujung tiang prisma (VD=0). Tekan **[F4]** Set untuk mengatur sudut vertikal. Putar EDM lagi untuk memeriksa jarak vertikal sasaran.

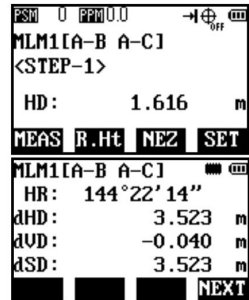
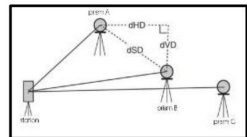


5.4 MLM

MLM terutama digunakan untuk menghitung Perbedaan HD/VD/SD/Azimuth antara dua poin. Dan fungsi ini bisa dipilih dalam dua metode.

- 1) MLM(AB,AC)
- 2) MLM (AB,BC)

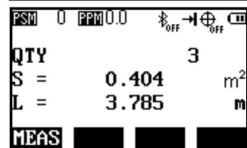
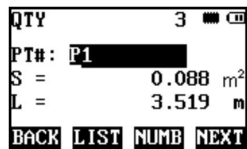
Ukur titik pertama dan tekan **[F4]** SET untuk mengkonfirmasi. Ulangi langkah tersebut untuk mengukur titik ke-2, ke-3, ke-4 dan titik lainnya. Hasilnya akan ditampilkan di layar.



5.5 Daerah

Poin dapat diukur atau dipilih dari ingatan.

Tekan **[F2]** LIST untuk memilihnya dari memori. Tekan **[F3]** NUMB/ALPH untuk memasukkan titik. Tekan **[F4]** NEXT untuk menambahkan poin.



Koordinat 5,6 Z

Fungsi ini menghitung koordinat z stasiun dari pengukuran poin lain yang diketahui.

Masukkan atau pilih titik yang ditempati dan target.

Tekan **[F1]** MEAS untuk mengukur target.

Tekan **[F4]** CALC untuk perhitungan, tekan **[F4]** SET untuk mengatur stasiun dengan yang baru tinggi.

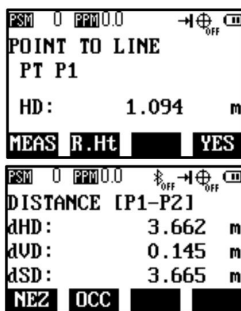
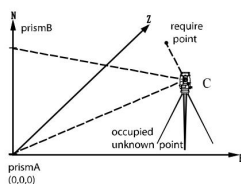
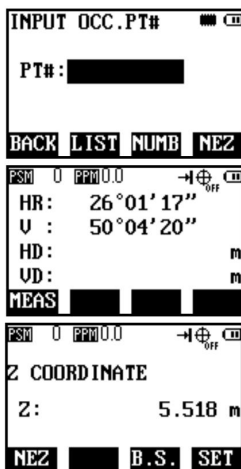
5.7 Titik ke Garis

Fungsi ini menghitung koordinat titik ditempati yang tidak diketahui dari dua poin yang diketahui.

Ukur dua titik P1 dan P2 untuk menentukan sistem koordinat sementara. P1 adalah titik asal, sedangkan P2 adalah utara arah.

Tekan **[F1]** MEAS untuk mengukur dua titik.

Tekan **[F1]** NEZ untuk mengukur titik ke-3 berdasarkan koordinat sementara ini sistem.



6. Jalan

Program ini memungkinkan pengguna dengan mudah tentukan garis, kurva, atau kurva transisi sebagai referensi untuk mengukur atau mengintai.

```
ROAD DESIGN
F1:ROAD DESIGN
F2:ROAD S.O
F3:DEL HZ ALIGNMENT
F4:DEL VT ALIGNMENT
```

6.1 Desain Jalan

1) Rancang perataan horizontal.

Alinyemen horizontal terdiri dari

elemen berikut: titik awal, lurus garis, kurva, dan kurva transisi dan titik persimpangan.

2) Rancang perataan vertikal

Penjajaran vertikal terdiri dari serangkaian persimpangan, termasuk tiang pancang nomor, ketinggian (VD) dan panjang kurva

(kiri).

```
ROAD DESIGN(1/2)
F1:DESIGN HZ AL
F2:EDIT HZ AL
F3:DESIGN V AL
F4:EDIT VT AL
▼
```

```
HZ AL      5
PILE:      838.489 m
AZMH:      102.4519
N :        2541157.748 m
E :        502795.843 m
LINE CURV TRAN
```

```
EDIT VT AL
PILE:      150.000 m
VD:        10.000 m
L:         100.000 m
EDIT 1ST LAST SRCH
```

6.2 Pengintiaan Jalan

Poin pengintiaan dapat dipilih

dari daftar data, atau dimasukkan secara manual berdasarkan tumpukan nomor.

Alignment horizontal adalah garis tengah.

-KIRI: Offset kiri horizontal.

+KANAN: Offset kanan horizontal.

-L VD: Offset vertikal ke kiri.

+R VD: Offset vertikal ke kanan.

Ikuti panduan untuk mengintai.

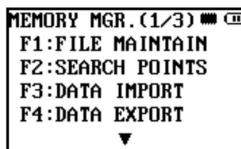
```
S.O MODE
F1:USE COORD. DATA
F2:INPUT PILE
```

```
ROAD S.O
-LEFT :    10.000 m
+RIGHT :   25.000 m
-L VD:     0.000
+R VD:     0.000
BACK P↓
```

```
ALIGNMENT S.O
PILE:     10.000 m
OFFS:     0.000 m
dVD:      0.000
R.HT:     1.000
BACK SLOP S.O P1↓
```

7. Manajer Memori

Periksa file, lihat dan edit poinnya, impor & ekspor data, periksa memori status.



7.1 Pemeliharaan File

Status	&	File koordinat saat ini
	*	File pengukuran saat ini
Tipe Data	.MENTAH .PTS	Data mentah
		Mengkoordinasikan data
	.HAL	Penjajaran horizontal
	.VCL	Penjajaran vertikal

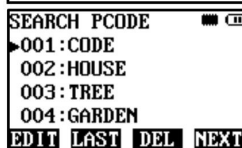
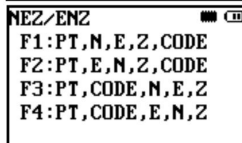
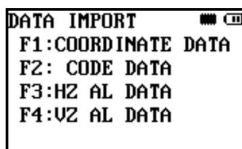
7.2 Impor Data

Format data koordinat (*.TXT):

- 1, Nomor titik, N, E, Z, Kode
- 2, Nomor titik, E, N, Z, Kode
- 3, Nomor titik, Kode, N, E, Z
- 4, Nomor titik, Kode, E, N, Z

Format data kode (*.TXT):

- 1, KODE
- 2, RUMAH
- 3, POHON



7.3 Ekspor Data

Transfer data dari total stasiun ke komputer dengan stik USB atau Bluetooth.

Pilih tipe data antara yang diukur data (*.RAW) dan data koordinat (*.PTS). Masukkan nama file yang akan disimpan di bawah direktori root stik USB, atau jadilah ditransfer ke PC melalui Bluetooth.



8. Konfigurasi

Satuan	Sudut	Gelar / Gon / Mil
	Suhu \ddot{y}/\ddot{y}	
	Tekanan h PA / mm Hg / dalam Hg	
	Jarak	M / kaki
Untuk	Sensor Kemiringan	MATI / HIDUP / X HIDUP / Y HIDUP
	W-Koreksi 0,14 / 0,2 /	OFF
	Faktor Jaringan	HIDUP/MATI
	Minimal. Membaca 1" / 5"	
	Sudut Vertikal Zenith 0 / Horizontal 0	
	Plot Set Jumlah poin /	5-50
	TP Otomatis	YA TIDAK
	Sensor	
Bawaan Menampilkan	Ukuran Mode	Sudut / Jarak / Koordinat
	HD & VD / SD HD & VD / SD	
	HIDUNG / ENZ	HIDUNG / ENZ
Bluetooth H	Hidup/Mati	Hidup / Mati
	Nama	Nama Masukan
	PW	Kata sandi
Paket Lainnya	Daya Otomatis Mati	HIDUP/MATI
	Mode Tidur 1 Menit / 5	Menit / 10 Menit / MATI
	Kumpulan Masukan	CAPS, NUMBS / RENDAH, CAPS / CAPS, RENDAH / CAPS, RENDAH, MATI RASA
	Mode Pabrik Reset ke	mode pabrik
	Berbunyi bip	HIDUP/MATI
	Laser	HIDUP / MATI / Tingkat Laser
	Jatuh terjerambab	
	Lampu Latar LCD HIDUP/MATI	
reticle	HIDUP/MATI	
Penerangan		