

A Routine for Time-Synchronization of Robotic Total Stations

Routine zur Zeitsynchronisierung von motorisierten Totalstationen

A novel routine for the synchronization of multiple robotic total stations is introduced. First, the characteristics of the total station's internal time at stable meteorological conditions is investigated. Based on these findings a calibration procedure for the temperature calibration of the total station's internal time is developed. The obtained calibration function is used subsequently as part of the proposed routine for real time synchronization of two robotic total stations.

Z.Gojcic, S. Kalenjuk, W. Lienhart

297 | Gast-Editorial

299 | Fachbeitrag begutachtet

299 A Routine for Time-Synchronization of Robotic Total Stations

308 | Fachbeiträge aus der Praxis

308 40 Jahre Landinformationssysteme – Rückblick und Status quo – Teil 2

315 Projektmanagement der Waldflurbereinigung aus Sicht des Flurbereinigungsgesetzes

324 | Wichmann Innovations Award

324 Ihre Stimme für das beste Produkt

329 | GNSS-Information

333 | avn aktuell

333 Ankündigungen

335 Bericht

336 | Impressum



Der Z+F IMAGER 5016 vereint kompaktes und leichtes Design mit neuester Laser-Messtechnik. Dadurch werden Anwendungsgebiete für höchste Ansprüche flexibilisiert und erweitert. Der Scanner ist mit einer integrierten HDR-Kamera, LED-Licht und einem Positionierungssystem für die automatische Registrierung im Feld ausgerüstet.