



# NOTES DE VERSION

## TRIMBLE<sup>®</sup> ACCESS<sup>™</sup> LOGICIEL

Version 2013.40  
Révision A  
Octobre 2013



## **Legal Information**

Trimble Navigation Limited  
Engineering Construction Group  
935 Stewart Drive  
Sunnyvale, California 94085  
U.S.A.  
[www.trimble.com](http://www.trimble.com)

## **Copyright and Trademarks**

© 2009–2013, Trimble Navigation Limited. All rights reserved.

Trimble, the Globe and Triangle logo, Autolock, GPS Pathfinder, Terramodel, and TSC2 are trademarks of Trimble Navigation Limited, registered in the United States and in other countries.

Access, CenterPoint, GX, Link, RTX, Trimble Geomatics Office, Trimble Survey Controller, Trimble Total Control, TRIMMARK, VISION, VRS, VX and xFill are trademarks of Trimble Navigation Limited.

RealWorks is a registered trademark of Mensi SA.

Microsoft, ActiveSync, Windows, Windows Mobile, and Windows Vista are either registered trademarks or trademarks of Microsoft Corporation in the United States and/or other countries.

The Bluetooth word mark and logos are owned by the Bluetooth SIG, Inc. and any use of such marks by Trimble Navigation Limited is under license.

All other trademarks are the property of their respective owners.

This document is for informational purposes only. Trimble makes no warranties, expressed or implied, in this document.

# Sommaire

|   |    |
|---|----|
| Trimble Access Logiciel Version 2013.40 ..... | 4  |
| Topographie générale .....                    | 6  |
| Routes .....                                  | 14 |
| Tunnels .....                                 | 15 |
| Mines .....                                   | 19 |
| Land Seismic .....                            | 19 |
| Surveillance .....                            | 20 |
| Aerial Imaging .....                          | 20 |
| Services Trimble Access .....                 | 23 |
| Exigences de logiciel et matériel .....       | 23 |

# Trimble Access Logiciel Version 2013.40

Ces Notes de version comprennent des informations concernant le logiciel version 2013.40 Trimble® Access™

Le logiciel Trimble Access fournit une collection d'outils de topographie à utiliser sur le terrain, et des services à base web pour le bureau et sur le terrain. Ces applications peuvent être installées sur le contrôleur, l'ordinateur de bureau, ou des serveurs hébergés de Trimble, selon les pièces que vous avez achetées.

## Installation du logiciel et des licences sur le contrôleur

### Installation du système d'exploitation

Avec un nouveau Trimble Tablet, le système d'exploitation n'est pas installé. Mettez sous tension le Tablet pour installer le système d'exploitation Windows® et à la suite appliquez les mises à jour Windows.

Avec tous les autres contrôleurs, le système d'exploitation est déjà installé.

### Installation du logiciel et de la licence

Avant d'utiliser votre contrôleur, il faut installer les applications, et les licences à l'aide du Gestionnaire de licences Trimble Access. Si vous n'avez:

- pas installé le Gestionnaire d'installation Trimble Access auparavant, consultez [www.trimble.com/taim](http://www.trimble.com/taim) pour des informations d'installation.
- pas installé auparavant le Gestionnaire d'installation Trimble Access il n'est pas nécessaire de le réinstaller car il se met à jour automatiquement. Sélectionnez *Démarrer / Tous les programmes / Gestionnaire d'installation Trimble Access* pour démarrer le Gestionnaire d'installation.

Pour de plus amples informations concernant comment installer ou mettre à jour votre logiciel et fichier de licence, référez-vous au fichier de l'aide dans le Gestionnaire d'installation Trimble Access.

**Remarque** – Pour les contrôleurs Trimble Access version 2013.00 et ultérieure ne peut être installé que sur le Trimble CU modèle 3 (S/N 950xxxxx). Les modèles 1 et 2 du Trimble CU n'ont pas une suffisance de mémoire pour prendre en charge les versions plus récentes de Trimble Access.

### Est-ce-que je suis autorisé pour cette version?

Pour installer et exécuter le logiciel Trimble Access version de Trimble Access vous devez avoir un contrat de garantie valide jusqu'au 1 Octobre 2013.

Lorsque vous effectuez une mise à jour à la version version 2013.40 au moyen du Trimble Access Installation Manager, une nouvelle clé de licence est téléchargée sur votre périphérique.

## Mise à jour du logiciel de bureau

Lorsque vous effectuez une mise à jour à la version 2013.40, il faut également actualiser votre logiciel de bureau. Ces mises à jour sont requises s'il faut importer vos études Topographie générale dans un logiciel de bureau Trimble tel que le logiciel Trimble Business Centre.

Lorsque vous effectuez une mise à jour du contrôleur à l'aide du Gestionnaire d'installation Trimble Access le logiciel de bureau sur l'ordinateur avec le Gestionnaire d'installation Trimble Access installé est mis à jour aussi. Pour mettre à jour d'autres ordinateurs qui n'ont pas été utilisés pour la mise à jour du contrôleur, effectuez l'une des choses suivantes:

- Installez le Gestionnaire d'installation Trimble Access sur chaque ordinateur et puis exécutez Office Updates (Mises à jour de bureau).
- Exécutez les paquets Trimble Update Office Software pour le logiciel Trimble Access à partir de [www.trimble.com/support\\_trl.asp?Nav=Collection-84862](http://www.trimble.com/support_trl.asp?Nav=Collection-84862).
- Utilisez l'utilitaire Trimble Data Transfer:
  - Il faut avoir la version 1.51 ou ultérieure installée. Vous pouvez installer l'utilitaire Data Transfer à partir de [www.trimble.com/datatransfer.shtml](http://www.trimble.com/datatransfer.shtml).
  - Si vous avez la version 1.51, il n'est pas nécessaire d'effectuer une mise à jour à une version ultérieure de l'utilitaire Data Transfer; vous pouvez exécuter l'un des paquets Trimble Update Office Software à partir de [www.trimble.com/support\\_trl.asp?Nav=Collection-84862](http://www.trimble.com/support_trl.asp?Nav=Collection-84862).
- S'il faut seulement mettre à jour la version la plus récente du logiciel Trimble Business Center, il n'est pas nécessaire d'exécuter le Gestionnaire d'installation Trimble Access pour mettre à jour le logiciel de bureau. Les convertisseurs sont disponibles sur les contrôleurs exécutant le logiciel Trimble Access maintenant et, si nécessaire, ils sont copiés du contrôleur à l'ordinateur par le logiciel Trimble Business Center.

## Trimble Solution Improvement Program

Le Trimble Solution Improvement Program rassemble des informations concernant comment vous utilisez les programmes Trimble et concernant certains des problèmes que vous pourriez rencontrer. Trimble utilise ces informations pour améliorer les produits et les fonctions que vous utilisez le plus souvent, afin de vous aider à résoudre les problèmes, et de s'adapter mieux à vos besoins. La participation dans le programme est complètement volontaire.

Si vous sélectionnez de participer, un logiciel est installé sur votre ordinateur. Chaque fois que vous connectez votre contrôleur à cet ordinateur au moyen de la technologie ActiveSync®; ou le Windows Mobile® Device Centre le logiciel Trimble Access crée un fichier journal qui est envoyé automatiquement au serveur Trimble. Le fichier comprend des données concernant l'utilisation de l'équipement Trimble, quelles fonctions sont populaires dans des régions géographiques spécifiques, et combien de fois des problèmes se produisent dans le produits Trimble que Trimble peut corriger.

Vous pouvez désinstaller le Trimble Solution Improvement Program à tout moment. Si vous ne souhaitez plus participer au Trimble Solution Improvement Program allez à *Ajouter ou Supprimer programmes* sur votre ordinateur et supprimez le logiciel.

## Documentation

Trimble Access Help est "contextuelle." Pour accéder à l'Aide, tapez ? en haut de l'écran.

Une liste de Rubriques de l'aide s'affiche, avec la rubrique relative soulignée. Pour ouvrir la rubrique, tapez sur son titre.

Visitez <http://help.trimbleaccess.com> pour télécharger une fichier PDF de l'Aide. Un fichier PDF séparé est fourni pour chaque application.

## Topographie générale

### Nouveau matériel

#### Mobile d'imagerie Trimble V10

Le mobile d'imagerie Trimble V10 s'agit d'un système de caméra intégré que permettant la capture précise des panoramas numériques à 360° qui sont utilisés afin de documenter et mesurer visuellement le milieu environnant.

Le logiciel de terrain Trimble Access intègre parfaitement le Trimble V10 avec le récepteur GNSS Trimble R10 GNSS et les capteurs de positionnement de la station spatiale Trimble VX ou la station totale série Trimble S. Il est également possible de capturer des panoramas autonomes avant ou après le levé des point occupés.

Les données de terrain capturées sont traitées dans le programme Trimble Business Center ce qui à la suite peut fournir des positions précises à partir des caractéristiques identifiables dans les images.

#### Trimble Access pour Windows

Maintenant Trimble Access prend en charge des ordinateurs Windows® non Trimble. Le Motion F5t Tablet PC et le Panasonic Toughbook 19 ont été testés avec Trimble Access.

Pour de plus amples informations, visitez [www.trimble.com/Survey/Trimble-Access-IS.aspx](http://www.trimble.com/Survey/Trimble-Access-IS.aspx) et téléchargez le bulletin *Trimble Access for Windows Minimum Requirements*.

#### Station totale Trimble M1

Maintenant le logiciel Trimble Access prend en charge la station totale Trimble M1 utilisant un terminal externe tel que le TSC3 connecté par un câble ou la technologie sans fil Bluetooth®. La station totale Trimble M1 DR est un instrument de topographie classique, polyvalent, facile à utiliser qui offre la fiabilité Trimble à un prix raisonnable.

Disponible en versions 2" double écran ou 5" simple face, le Trimble M1 répond à toutes vos exigences en termes de précision. Les deux modèles Trimble M1 ont une portée de 3000 m sur un prisme simple et de 400 m DR (Direct Réflex) sur des surfaces non réfléchissantes.

L'EDM du M1 assure des mesures de haute précision aussi bien sur des surfaces réfléchissantes que non réfléchissantes et offre une vitesse de mesure supérieure pour des résultats rapides et précis dans les conditions de topographie que l'on rencontre habituellement.

Un pointeur laser rouge, coaxial visible garantit une visée rapide et facile, associée au plomb optique interne permettant une configuration rapide des points connus.

La M1 est dotée de claviers double face ou simple face facile à utiliser, pour commander l'instrument. Deux touches de mesure programmables vous permettent de configurer des paramètres de mesure distincts, supprimant ainsi le délai nécessaire pour passer d'un mode de mesure à l'autre.

Chaque système est livré avec deux batteries Li-ion rechargeables, longue durée et un chargeur de batterie double, vous assurant ainsi une autonomie suffisante même pour de très longues journées de travail.

## Nouvelles caractéristiques

### Points compensés en inclinaison

Le récepteur Trimble R10, avec le logiciel Trimble Access, prend en charge maintenant une méthode de mesure à *Point compensé* que vous permet de mesurer des points avec une canne qui n'est pas de niveau, et puis faire la correction de la position décalée de l'antenne afin de produire une position au sol à la pointe de la canne.

Les points compensés servent lorsque:

- Vous voulez accélérer votre flux de travail et vous ne voulez pas passer du temps en vérifiant si la canne soit de niveau.
- Un obstacle vous empêche de positionner l'antenne directement au-dessus du point. Dans le passé vous auriez dû utiliser une technique de déport pour mesurer de tels points.

Pour mesurer des points compensés, il faut que le récepteur Trimble R10 ait la version 4.83 ou ultérieure de firmware pour le récepteur. Pour importer des fichiers d'étude Trimble Access avec des points compensés dans Trimble Business Center, il vous faut le TBC version 2.95 (32-bit) ou 3.10 (64-bit) ou ultérieure.

**AVERTISSEMENT** – La performance du magnétomètre est modifiée par des objets métalliques à proximité (par exemple, des véhicules ou des machines lourdes), ou des objets qui transmettent des champs magnétiques (par exemple, des lignes aériennes ou souterraines à haute tension). Pour éviter des erreurs à cause de l'interférence magnétique, il est important d'utiliser des points compensés seulement dans les zones sans aucune perturbation magnétique.

**Remarque** – Le calibrage du magnétomètre près des sources de perturbation magnétique **ne "corrige" pas** l'interférence produit par ces objets.

Consultez l'[Aide Topographie générale](#) pour de plus amples informations concernant la perturbation magnétique, et le calibrage du magnétomètre.

### Le service CenterPoint RTX fourni par satellite

Le logiciel Trimble Access, avec le récepteur Trimble R10, prend en charge le Trimble CenterPoint™ RTX™ maintenant. Le Trimble RTX s'agit d'un système de positionnement de point précis (PPP) à haute précision avec temps de convergence bas fournissant une précision au centimètre près en temps réel sans besoin d'une station de base RTK ou d'un réseau VRS.

Réalisez des levés à l'aide des corrections CenterPoint RTX fournies par satellite dans les grandes zones ouvertes dans lesquelles des corrections terrestres ne sont pas disponibles. Lors d'un levé sur une grande distance dans une région éloignée, telle qu'un oléoduc ou un droit de passage d'un

service public, le CenterPoint RTX éliminera la nécessité de déplacer la station de base en continu ou de maintenir une connexion au réseau cellulaire.

Sous des conditions typiques, le temps de convergence RTX est de 30 minutes ou moins lorsque statique. Le Démarrage rapide RTX permet une reconvergence rapide sur un point relevé précédemment ou sur un point de contrôle connu. Typiquement le Démarrage rapide RTX effectue la convergence dans moins de 5 minutes.

Pour effectuer un levé en utilisant RTX, créez un type de levé RTX avec le *Format diffusion* configuré sur *RTX (SV)*. Pour utiliser RTX, il faut que le récepteur Trimble R10 ait un abonnement RTX et la version 4.83 ou ultérieure de firmware pour le récepteur.

Pour de plus amples informations, visitez [www.trimble.com/positioning-services](http://www.trimble.com/positioning-services).

Pour de plus amples informations concernant l'utilisation de RTX avec Trimble Access, référez-vous à l'Aide de Topographie Générale

## Carte 3D pour Trimble Tablet

Une nouvelle carte 3D est disponible maintenant sur le Trimble Tablet. Lors de l'utilisation de la nouvelle carte en mode 3D vous pouvez visualiser les données en 3D, vous pouvez pivoter les données et afficher les données de différents côtés. La visualisation des données 3D sert pour visualiser des modèles de surface, vérifier des changements en élévation et détecter des erreurs de hauteur d'antenne, et visualiser les données de scan, que ce soit un scan 3D ou tout simplement un levé d'une façade d'un bâtiment.

### Remarques –

- *La nouvelle carte 3D ne prend pas en charge la barre d'outils CAD, mais celle-ci peut être utilisée toujours à partir de la carte initiale. Pour retourner à la carte initiale, désactivez la carte 3D en la case de Carte 3D dans les options de carte.*
- Cette fonction n'est disponible que sur le Trimble Tablet.
- *Maintenant le clavier déroulant Windows est accédé à partir du côté droit de la carte, afin d'éviter toute ingérence des barres d'outils de la carte à gauche.*



## Satellites BeiDou dans les solutions VRS et dans les réseaux multi-station

Maintenant vous pouvez utiliser des satellites BeiDou dans votre levé RTK VRS™ ou dans votre levé à réseau multi-station.



Pour utiliser BeiDou dans le mobile il faut vous assurer que vous soyez connecté à un flux de données réseau fournissant des corrections dans le format CMRx et contenant des observations BeiDou.

## Etat xFill amélioré

Les icônes de la barre d'état dans Topographie générale ont été améliorées afin d'indiquer de façon meilleure l'état xFill. Les icônes utilisées dans la barre d'état sont:

- Si xFill n'est pas prêt, l'icône dans la barre d'état est  .
- Lorsque xFill est prêt, le message "xFill prêt" s'affiche dans l'écran *Options radio* et l'icône dans la barre d'état change à  .



- Si vous perdez les corrections RTK, xFill prend le relais et l'icône dans la barre d'état change à  .
- Lorsque la réception RTK est retrouvée on repasse ☺ au TRK et l'icône dans la barre d'état change à nouveau à  .

## Avertissement lorsque les coordonnées du point de base sont différentes

Pendant un levé RTK, le message d'avertissement que s'affiche si une base ayant des coordonnées différentes est détectée a été améliorée. Ce message s'affiche si le nom du point de la base reçu de la liaison de données de base est le même qu'un nom de point existant déjà dans le fichier d'étude, et les deux points ont des coordonnées WGS84 différentes.

Si vous êtes sûr que la base est installé sur le même point que celui existant déjà dans la base de données de l'étude, appuyez sur *Etude* pour utiliser les coordonnées de la base de données de l'étude pour le point. Si la base se trouve dans une position différente du point existant déjà dans la base de données de l'étude, il faut changer le nom du point. Appuyez sur *Reçues* pour utiliser les coordonnées reçues de la liaison de données et renommer le nouveau point de base. Appuyez sur *Annuler* pour annuler le levé.

## Activation de GLONASS pour les levés différentiels en temps réel

Maintenant il est possible de suivre les satellites GLONASS dans un type de levé différentiel en temps réel utilisant un format de diffusion RTCM. Pour ce faire, sélectionnez la case à cocher *GLONASS* dans l'écran *Options mobile* pour le type de levé. Quand activé, les satellites GLONASS s'affichent dans la liste SV.

## Activation de GLONASS pour les levés RTCM (FKP)

Maintenant il est possible de suivre les satellites GLONASS dans un type de levé cinématique en temps réel utilisant un format de diffusion FKP (RTCM). Pour ce faire, sélectionnez la case à cocher *GLONASS* dans l'écran *Options mobile* pour le type de levé, et vérifiez qu'il y ait des observations GLONASS dans les données de base reçues.

**Remarque** – Auparavant *FKP (RTCM)* a été connu sous le nom *SAPOS FKP*.

## Portée PRN des satellites SBAS augmentée

Maintenant Trimble Access poursuit des satellites SBAS portant des codes 120 à 158, inclus. Auparavant, Trimble Access a poursuivi des satellites SBAS portant des codes 120 à 139.

## La position de l'eBulle rappelée:

Maintenant, il est possible de positionner l'eBulle dans des positions différentes dans des écrans différents. Lorsque vous repassez à un écran, l'eBulle s'affiche dans la position configurée précédemment.

## Importation des fichiers du récepteur

Lors de l'importation des fichiers du récepteur il est possible maintenant de trier les fichiers sur le récepteur en appuyant sur l'en-tête de la colonne appropriée.

## Affichage amélioré des points de montage

Les largeurs de colonne dans l'écran de sélection des points de montage GNSS sont conservées maintenant afin qu'il ne faut pas redimensionner les colonnes chaque fois que les points de montage s'affichent.

## Prise en charge du Trimble R5 sur Contrôleur Trimble Slate

Trimble Access s'exécutant sur le Contrôleur Trimble Slate prend en charge le récepteur Trimble R5 maintenant.

## TabletSync

Lors de l'utilisation de TabletSync pour connecter un Trimble Tablet à un ordinateur de bureau, il ne faut plus que le Trimble Tablet et l'ordinateur hôte soient dans le même sous-réseau.

## Réticule écrit aux images Trimble VISION

Lors de l'utilisation d'une station totale ou d'une station spatiale avec Trimble VISION, la méthode *Instantané sur mesure* peut tracer le réticule de l'instrument sur l'image. Pour l'activer, appuyez sur la touche programmable *Options* et, après avoir coché la case *Instantané sur mesure*, cochez la case *Ajouter le réticule à l'instantané*. Pour configurer la couleur du réticule, sélectionnez la couleur dans le champ *Couleur de recouvrement*.

## Rapports de l'instrument améliorés pour le Station totale Trimble M3

Lors de l'exécution de Trimble Access sur le Station totale Trimble M3, les informations suivantes sont stockées dans l'étude maintenant et sont disponibles pour les rapports: le modèle, le numéro de série, la version du firmware, le nom de l'utilisateur.

## Connexion auto pour les stations totales Trimble 5600 et Trimble 3600

L'option *Connexion auto* pour les stations totales 5600 et 3600 est désactivée par défaut maintenant, ce qui rend la connexion automatique aux autres périphériques plus rapide. Pour activer la connexion automatique pour la 5600 ou la 3600, cochez la case *Stations totales Trimble 5600/3600* dans l'écran *Options de connexion auto*.

## Des profondeurs de zéro sur le sondeur prises en charge maintenant

Lors de l'utilisation d'un sondeur pour stocker des profondeurs, il est maintenant possible de stocker des profondeurs égales à zéro. Auparavant une profondeur de zéro a signifié qu'aucune profondeur n'a été reçue.

Pour enregistrer des profondeurs 0 il faut ajouter le drapeau `allowZero="True"` (permettre Zéro=Vrai) immédiatement après le drapeau `isDepth="True"` (profondeur est-ce qu'elle=Vraie). Par exemple: "`<Nom du champ... isDepth="True" allowZero="True" />`"

## Sélection des points dans le graphique QC

Les touches programmables *Préc* et *Suivant* ont été ajoutées dans le graphique QC. Cela sert tout particulièrement lors de l'utilisation du Contrôleur Trimble Slate, qui n'est pas muni d'un clavier physique.

## Points supprimés dans le Gestionnaire de points

Maintenant il est possible de contrôler si le Gestionnaire de points affiche des points supprimés. Pour afficher des points supprimés dans le Gestionnaire de points, appuyez sur la touche programmable *Options* et puis cochez la case *Afficher les points supprimés*.

## Traitement amélioré des entités de fichier DXF

Des entités sans une couche dans un fichier DXF sont attribuées maintenant à la couche 0 lorsque le fichier DXF est importé. Auparavant, les entités sans une couche pourrait produire une erreur d'application.

Les entités configurées sur la couleur blanche dans le fichier DXF sont configurées sur la couleur noire maintenant afin qu'elles puissent être détectées contre l'arrière-plan blanc de la carte.

## USNG/MGRS

Il est maintenant possible d'afficher et d'entrer des coordonnées en utilisant le Grille nationale des Etats-Unis (USNG) / Système de référence de grille militaire (MGRS).

## Mises à jour de la base de données du système de coordonnées

- Les définitions de zone Alaska Albers 1983 (Alaska) et Alaska Albers 1983 (NAD83 2011) ont été ajoutées au groupe de zone continentale des Etats-Unis.
- Le groupe de zone de la République dominicaine a été ajouté. Il a une définition de zone UTM Zona 19 Norte.
- La définition du datum Hermannskogel a été ajoutée pour la Bosnie. Un nouveau groupe de zone de Bosnie et des définitions de zone ont été ajoutées.
- La définition du datum Manoca 1962 a été ajoutées pour le Cameroun.
- Les nouvelles références de modèles de géoïde suivantes ont été ajoutées:
  - GSI Géoïde 2000 (Japon)
  - Géoïde Malaisie 2004
  - Géoïde mexicain 2006
  - RANC08 (Nouvelle-Calédonie)
  - DVR90 2013 (Danemark)
  - NN2000-10 (Norvège)
- Les éléments suivants ont été renommés:
  - Le groupe de zone US State Plane 1983 (2011) est maintenant State Plane 1983 (ITRF à NAD83)
  - Le datum NAD 1983 (2011) est maintenant ITRF à NAD 1983 (2011)

## Problèmes résolus

- **Fermer l'étude** Un problème où l'écran *Fermeture d'étude* affichant le message "Il faut fermer les fenêtres suivantes avant de continuer" n'a pas été affiché correctement est résolu maintenant.
- **Revoir l'étude:** Un problème où les entrées QC1 pour les points RTK ont indiqué *RDOP* au lieu de *PDOP* est résolu maintenant. Ce n'était un problème que sur le Contrôleur Trimble Slate
- **Implantation:** Un problème où l'incrément automatique n'a pas retourné à l'écran *Implantation* après avoir appuyé sur *Oui* dans un message "Stocker la dernière bonne position?" est résolu maintenant.
- **Mesurer topo:** Un problème où les champs dans l'écran *Mesurer topo* ne se sont pas affichés correctement est résolu maintenant. Ce n'était un problème que si vous utilisiez les champs *Ajouter au CSV* et *Description* et vous utilisiez une méthode telle que Déport de distance ou Déport à double prisme.
- **Hauteur cible:** Un problème où le nom du champ *Hauteur cible* affichée n'a pas changé de *Hauteur cible* à *Hauteur (en bas)* dans l'écran *Mesurer topo* est résolu maintenant. Ce n'était qu'un problème d'affichage et ne s'est produit que quand la méthode *Hauteur cible* a été changée de *Hauteur réelle* à *Encoche en bas* à partir de l'écran *Détails de destination*.
- **Tourner au GNSS** Un problème où l'option *Tourner au GNSS* dans la carte s'est comportée de la même façon que l'option *Tourner à* au lieu de tourner vers la position GNSS du contrôleur est résolu maintenant.
- **Connexion auto** Un problème lorsque vous avez connecté à la radio interne du récepteur dans l'écran *Radio mobile* ou *Radio de base* et la barre d'état a affiché les icônes de connexion auto est résolu maintenant.
- **Connexion Internet VRS:** Un problème où le logiciel a cessé de réagir après avoir commencé un levé RTK utilisant un VRS connecté à travers l'Internet est résolu maintenant. Ce n'était un problème que sur le Trimble Tablet
- **Minuterie d'occupation mobile:** Un problème où les minuterie d'occupation mobile serait réglées incorrectement pour un récepteur R10 quand l'assistant *Démarrer la base* a été utilisé pour démarrer une base à récepteur non R10, est résolu maintenant.
- **Hauteur d'antenne:** Un problème où la configuration de la hauteur d'antenne dans un type de levé mobile sur 8m ou supérieure a causé une erreur de communication a été résolu.
- **Satellites BeiDou désactivé:** Un problème où, si vous avez désactivé un satellite BeiDou, ce satellite a disparu de la liste de satellites et donc il a été impossible de l'activer à nouveau, est résolu maintenant.
- **Insuffisance de satellites pour le post-traitement:** Un problème a été résolu maintenant où, lors de la mesure d'un point par RTK, un message erroné "Insuffisance de satellites pour le post-traitement" s'est affiché, ce qui a empêché la mesure du point.
- **Initialisation de point connu PPK:** Maintenant il est possible de réaliser une initialisation de point connu PPK pendant un levé de remplissage RTK.
- **Déport à double prisme** Un problème lors de la mesure d'un point utilisant la méthode *Déport à double prisme* où vous ne pourriez pas remesurer les prismes est résolu maintenant. Ce

problème s'est produit après avoir annulé une lecture parce que la distance entre A et B a dépassé la tolérance.

- **Fichiers DXF** Un problème où un fichier DXF avec un segment de polyligne de longueur presque zéro bloquerait Topographie générale est résolu maintenant.
- **Etendue de zoom pour les fichiers DXF:** Un problème où l'*Etendue de zoom* a effectué incorrectement un zoom arrière trop loin lors de l'affichage d'un fichier DXF avec des points d'insertion en bloc est résolu maintenant.
- **Fichiers raster avec des fichiers mondiaux dans des unités géodésiques:** Un problème où les fichiers raster avec des fichiers mondiaux utilisant des coordonnées de Latitude et de Longitude ont été mal interprétés a été résolu.
- **Fichiers LandXML:** Un problème où les fichiers LandXML contenant des espaces supplémentaires entre les éléments dans le fichier n'ont pas été importés correctement ou ne pouvaient pas être importés est résolu maintenant. Ce problème s'est produit quand des espaces supplémentaires ont été insérés, par exemple entre des paires ou des triplées de coordonnées, ou entre le nom d'attribut et le caractère '=' ou entre le caractère '=' et la valeur d'attribut.
- **Coordonnées Molodenski-Badekas** Un problème où l'exportation au format .jxl n'est pas correcte a été résolu.
- **Élément de menu Caméra:** Un problème où si le contrôleur a été connecté à une station total ainsi qu'un récepteur GNSS, l'élément de menu *Caméra* n'était pas disponible dans le menu *Instruments* est résolu maintenant. Ce n'était un problème que sur les contrôleurs Tablet et TSC3.
- **Modification des champs texte sur un Tablet:** Un problème où vous ne pouviez pas déplacer la position du curseur en appuyant dans la boîte de modification lors de la modification d'un champ texte sur un Trimble Tablet utilisant le clavier Trimble Access est résolu maintenant.
- **Comportement de ESC et Enter sur le clavier:** Un problème où le logiciel Trimble Access s'est comporté de façon inattendue lorsque vous avez appuyé sur la touche ESC ou Enter sur le clavier Trimble Access est résolu maintenant. Le nouveau comportement des touches au clavier est:
  - Enter Accepte le texte et ferme le clavier
  - ESC: Abandonne le texte et ferme le clavier
  - Tab: Accepte le texte et se déplace au champ suivant.
- **Ce n'était pas un problème pour le Trimble Tablet.** Le message "Windows ne peut pas vérifier l'éditeur de ce pilote" ne s'affiche plus lors de l'installation de Trimble Access sur un Trimble Tablet pour la première fois.
- **Pilote USB VX & S Series pour le TSC2 et TSC3** Un problème où l'instrument se déconnecterait du contrôleur quand connecté par un câble USB et pendant la capture d'une image été résolu.
- **Erreurs d'application** Vous ne voyez plus les erreurs d'application qui ont lieu de temps en temps lorsque vous effectuez l'une des choses suivantes:
  - Utilisez l'outil *Cogo Projeter le point à l'arc* et le point que vous projetez est le point de début de l'arc.

- Utilisez un point de classe de vérification comme la première visée arrière dans un relèvement.
- Appuyez sur l'icône radio dans la barre d'état lors de la réalisation d'un levé avec xFill sélectionné dans le type de levé. Ce problème ne s'est produit que lors de l'exécution de Trimble Access sur un contrôleur TSC3, TSC2, ou un contrôleur TCU.
- Effectuez une calibration du site lorsque le champ *Transformation RTCM diffusé* est configuré sur *Automatique*.
- Fermez l'application et un message déroulant s'affiche pendant la fermeture de l'application.
- Appuyez sur le bouton Marche sur le contrôleur pendant que le Trimble Access est en train de fermer.
- Suspendez le contrôleur pendant qu'il est connecté à un récepteur GNSS.

## Routes

### Nouvelles caractéristiques

#### Importation et exportation des fichiers

Maintenant il est possible d'importer et exporter des fichiers de format fixe et de format personnalisé à partir du menu *Etudes* dans Routes.. Auparavant vous ne pouviez l'accéder qu'à partir du menu *Etudes* dans Topographie générale.

#### Problèmes résolus

- **Texte remplacé:** Un problème où le texte a été remplacé en haut de l'écran XS lors de l'implantation d'une route Trimble est résolu maintenant. Cela a été un problème lors de l'implantation par *Pos. sur route* ou par *Déport plus près*.
- **Conversion des fichiers LandXML à RoadXML:** Un problème où les profils en travers dans un LandXML n'ont pas converti correctement est résolu maintenant. Cela était à cause du traitement incorrect des points de profil en travers ayant des déports très près de zéro.
- **Implantation d'une route GENIO:** Un problème lors de l'implantation d'une route GENIO avec un déport de construction horizontal appliqué relatif à une sous-polyligne est résolu maintenant. Auparavant le déport de construction a été appliqué relatif à la polyligne principale. Ce n'était un problème que lors de l'implantation le long d'une polyligne 3D ou lors de l'implantation sur une polyligne 5D.
- **Affichage de station et déport:** Un problème est résolu maintenant où les valeurs de *Station* et de *Déport* affichées pendant l'*Implantation* des routes GENIO n'étaient pas la station et le déport de votre position relatifs à la route. (Les valeurs de *Station* et de *Déport* sont disponibles lorsque l'option d'affichage *Deltas* est configurée sur *Station et déport*.) Auparavant les valeurs affichées ont été basées sur la station et le déport projetés. Il faut noter

que les valeurs Allez en arrière/en avant et Allez à gauche/à droite affichées par défaut n'ont pas changé.

- **Routes élargies dans la vue en plan:** Un problème où les lignes de fond de la vue en plan n'ont pas respecté les valeurs d'élargissement quand les enregistrements d'élargissement n'avaient aucunes valeurs de superélévation associées est résolu maintenant.
- **Régénérant la liste de stations:** Un problème où la liste de stations n'était pas mise à jour après avoir modifié la sélection de stations disponibles est résolu maintenant. Auparavant il a été nécessaire de quitter et retourner à l'écran *Sélectionner un fichier* pour forcer la mise à jour de la liste de stations.
- **Erreur d'application:** Vous ne voyez plus les erreurs d'application qui ont lieu lorsque vous effectuez l'une des choses suivantes:
  - Vous travaillez à proximité du bord d'une route complexe, dans la zone où le nombre d'éléments de profil en travers type change.
  - Implantez une route en utilisant l'option *Planter Talus de l'alignement*, et après avoir implanté la première position vous essayez d'implanter un deuxième position.

## Tunnels

### Nouvelles caractéristiques

#### Prise en charge de Station totale Trimble M3

Il est maintenant possible de faire le levé d'un tunnel utilisant un Station totale Trimble M3. Auparavant seulement le Trimble VX Spatial Station et le Station totale Trimble S Series ont été pris en charge.

#### Prise en charge de trou de mine

Maintenant vous pouvez définir et implanter des positions de trou de mine qui se trouvent sur la face frontale du tunnel.

Pour définir un trou de mine sélectionnez *Positions d'implantation* et puis sélectionnez *Trou de mine* comme la méthode. Un trou de mine est défini par un déport horizontal et vertical relatif à l'alignement ou l'alignement décalé. Ces trous de mine peuvent être entrés au clavier ou importés d'un fichier.

Pour implanter un trou de mine, appuyez sur un trou de mine individuel pour le sélectionner ou, dans le menu d'appuyer et rester, sélectionnez *Tous les trous de mine*. Lorsque *Tous les trous de mine* est sélectionné la procédure d'implantation est automatisée. L'instrument tourne vers le premier trou de mine défini et lorsque le point est trouvé vous êtes demandé de repérer le point. Puis il tourne vers le trou de mine suivant et ainsi de suite jusqu'à ce que tous les trous de mine aient été implantés. S'il est impossible de trouver la position dans la tolérance de position, le logiciel indique "Echouée" au-dessus de l'affichage de delta, ignore la position et se déplace au trou de mine suivant. Un *Retard de commencement* et un *Délai de repère* contrôlent la procédure d'implantation automatisé. Le *Retard de commencement* vous fournit le temps pour vous déplacer à la position du premier point à repérer. Le *Délai de repère* vous fournit le temps pour repérer le point sur la face frontale.

## Importation des positions implantées y compris des trous de mine

Il est maintenant possible d'importer des positions de Trous de boulon radiaux, de Trous de boulon horizontaux, de Trous de boulon verticaux et des Trous de mine de face frontale lors de la définition d'un tunnel. Pour ce faire, sélectionnez *Définir / Positions d'implantation* et sélectionnez la touche programmable *Importer* dans le deuxième rang de touches programmables.

Le format du fichier est:

Station de début, Station de fin, Méthode, Déport Hz, Déport VT, Code, Direction, Nom de surface, Déport hz au centre, Déport vt au centre

## Positions d'implantation radiales multiples

Il est maintenant possible de définir des positions d'implantation radiales multiples en plus des positions radiales individuelles. Elles sont définies relatives à une surface sélectionnée par un intervalle spécifié qui commence à la position de début pour la surface. Cette option rend facile la définition des trous de boulon pour l'attachement du revêtement du tunnel.

## Modification des points de scan

Maintenant vous pouvez modifier la position d'un point scanné en spécifiant une valeur de *Correction sous profil/hors profil*. Utilisez cette option pour corriger des points de scan qui ont été mesurés à un obstacle autre que la surface du tunnel, par exemple des conduites d'aération.

## Scan auto et implantation dans la direction de station décroissante

Maintenant vous pouvez effectuer un scan auto et implanter des positions dans la direction de station décroissante. Pour ce faire, spécifiez une valeur de *Station de début* qui est supérieure de la valeur de *Station de fin* lors de la définition de l'étendue de station.

## Orientation du tunnel affichée dans la direction vers laquelle l'instrument est dirigé

Une nouvelle option permet l'affichage du profil du tunnel dans la direction vers laquelle l'instrument est dirigé lors de:

- la réalisation d'un scan auto
- la mesure manuelle d'une position
- la mesure d'une position par rapport à la surface du tunnel
- l'implantation d'une position

Pour activer cette option, sélectionnez l'option *Affichage du profil en perspective de l'instrument* dans l'écran *Paramètres*.

## Des capacités de navigation et de rapports supplémentaires pour les définitions de tunnel et les levés de tunnel

Lors de la revue d'une définition et le levé d'un tunnel il est maintenant possible de parcourir dans les entités suivants:



- Alignement
- Alignement décalé
- Points de projet (des points sur le profil définis par l'intervalle de scan plus les points à l'extrémité de chaque élément de profil en travers type)
- Points implantés
- Point de sommet (le point sur le profil directement dessus l'alignement ou, si disponible, l'alignement décalé)

De plus, il est maintenant possible de calculer les Coordonnées de grilles lorsque vous avez une *Station*, un *Déport horizontal*, et un *Déport vertical*, et vous pouvez calculer les Coordonnées du tunnel lorsque vous avez une *Direction nord*, une *Direction est*, et une *Élévation*.

## Dépôts d'alignement

De nombreuses améliorations ont été effectuées pour améliorer le comportement et les rapports des éléments lorsqu'un alignement décalé a été appliqué:

- Lorsque l'alignement a été décalé, les dépôts horizontaux et verticaux affichés (ainsi que des dépôts pivotés le cas échéant) sont rapportés maintenant en fonction de l'alignement décalé. Auparavant, les dépôts étaient en fonction de l'alignement original. Ces dépôts sont affichés:
  - en bas de l'écran lors de la réalisation du levé d'un tunnel par *Position dans tunnel* ou *Implantation*.
  - à partir du bouton *Détails* lors de la revue d'un tunnel sur lequel on a effectué un levé.
  - dans le rapport Profils de tunnel généré à partir de la touche programmable *Rapport* dans le menu *Définir*.
- Le comportement lorsqu'un alignement a été décalé et une rotation a été appliquée a changé. Auparavant, l'alignement a été décalé et puis la rotation a été appliquée. Cela avait pour conséquence que la position de profil calculée a été affectée parce que la rotation a été appliquée aux dépôts. Maintenant, la rotation est appliquée en premier et puis l'alignement est décalé. Trimble croit que cela fournit les résultats attendus.
- Un alignement décalé s'affiche maintenant dans la vue en plan lors de la revue de la définition de tunnel et lors de l'affichage du plan dans un scan auto ou un levé implanté.
- Lors de la revue des profils en travers pour un tunnel ayant un dépôt d'alignement appliqué, les dépôts horizontaux et verticaux rapportés lorsque vous parcourez une position sont relatifs à l'alignement décalé. Auparavant, ces dépôts étaient relatifs à l'axe en plan et le profil en long originaux.

## Lignes de guidage horizontales et verticales supplémentaires

Il est maintenant possible d'afficher des lignes de guidage horizontales et verticales supplémentaires lors de la réalisation d'un scan auto et la mesure ou l'implantation d'une position. La ligne verticale s'affiche comme une ligne orange à travers l'alignement. La ligne horizontale, connue comme une ligne de plancher, s'affiche comme une ligne orange à travers l'axe. La ligne de plancher peut être décalée verticalement.

## Mesure manuelle

Il est maintenant possible de sélectionner une position qui a été définie par l'*Intervalle de scan* et d'utiliser cette position pour mesurer manuellement.

## Importation et exportation des fichiers

Il est maintenant possible d'importer et d'exporter des fichiers en format fixe et personnalisé à partir du menu *Etudes* dans Tunnels. Auparavant vous ne pouviez l'accéder qu'à partir du menu *Etudes* dans Topographie générale.

## Rapports d'erreur améliorés

Lors des scans des tunnels, le message "Aucun profil disponible" s'affiche maintenant si la station courante n'a aucun profil en long ou aucun profil en travers typa assigné .

## Problèmes résolus

- **Des stations sur lesquelles on a effectué un levé précédemment dans des nouvelles levés:** Un problème où des stations sur lesquelles on a effectué un levé précédemment ont été comprises dans le levé courant est résolu maintenant. Maintenant pour le levé courant, seulement les stations définies par l'étendue de station et l'intervalle de station sont comprises dans le levé.
- **Mesure des positions:** Un problème où le point de début ne s'est pas affiché lors de la définition d'un profil en travers type du tunnel par la mesure des positions est résolu maintenant.
- **Scan des surfaces de profil en travers type de tunnel multiples:** Un problème où la dernière surface sélectionnée n'a pas été rappelée entre les sessions de scan est résolu maintenant. Auparavant, il a toujours retourné par défaut à la dernière surface dans la liste.
- **Valeur d'élévation rapportée:** Un problème où la valeur d'élévation pour l'axe a été rapportée incorrectement de l'option *Rapport* dans le menu *Définir*, et lorsque parcourue dans la *Revue*, est résolu maintenant. Cela n'a été un problème que pour des positions sur une courbe verticale circulaire quand le profil en travers type a été appliqué perpendiculairement au profil en long.
- **Des valeurs rapportés pour des profils en travers type appliqués perpendiculairement au profil en long:** Un problème où des profils en travers type ont été appliqués perpendiculairement au profil en long et en conséquence les coordonnées et l'élévation pour toutes les positions ont été rapportés incorrectement à partir de l'option *Rapport* dans le menu *Définir* quand parcourus pendant la *Revue*, a été résolu. Ce n'était pas un problème quand le profil en travers type a été appliqué verticalement à l'alignement.
- **En dehors du tunnel rapporté:** Un problème est résolu maintenant où si le profil en long a été très raide et vous étiez en train d'effectuer un levé sur un arc circulaire vertical, le logiciel pourrait indiquer que vous vous trouviez en dehors du tunnel.
- **Stations perpendiculaires:** Lors de la définition d'une étendue de station en mesurant une position dans un levé Scan auto ou Implantation, pour un tunnel dans lequel les profils en travers type ont été appliqués perpendiculairement à l'alignement, la station résolue est la

station perpendiculaire maintenant. Auparavant, la station résolue a été toujours la station verticale.

## Mines

### Nouvelles caractéristiques

#### Rapport d'implantation de route-ligne-arc

Le rapport de l'Implantation auto a été reformaté et comprend maintenant la valeur du déport de station pour des points implantés automatiquement de l'Axe, la *Ligne de pente* et les *Lignes de laser décalées de l'axe*.

#### Problèmes résolus

**Rapports:** Un problème où des positions qui ont été mesurées au moyen de l'option *Implantation auto* de *Lignes de laser décalées de l'axe* n'ont pas été comprises dans le rapport *Implantation auto* a été résolu.

## Land Seismic

### Nouvelles caractéristiques

#### Affichage de la grille d'implantation

La 'grille d'implantation' affichée auparavant dans l'écran *Points d'implantation* ne s'affiche plus. Cette fonction a fourni une représentation graphique de la distance à parcourir pour arriver au point d'implantation mais elle a été considérée déroutant pour l'implantation sismique et, en conséquence, supprimée.

#### Problèmes résolus

**Sélection lente de l'azimut 2D:** La spécification de l'azimut pour l'implantation 2D à partir d'une ligne est plus rapide maintenant lors de l'utilisation des études volumineuses .

**Paramètres d'affichage d'implantation par défaut:** Les paramètres d'affichage d'implantation par défaut, y compris *Afficher avant stockage* , *Tolérance horizontale*, *Mode d'affichage*, *Afficher l'orientation*, et *Boussole*, sont dérivés maintenant des paramètres du système par défaut, au lieu d'avoir un ensemble de valeurs prises de Land Seismic.

**Ordre de traçage de l'affichage de la carte:** La grille sismique est tracée maintenant après la zone d'exclusion, de cette façon la possibilité qu'une zone d'exclusion peut masquer l'affichage de la grille est évitée.

# Surveillance

## Problèmes résolus

- **Importation des fichiers .CSV:** Un problème où si l'extension du fichier dans un fichier CSV était en majuscules (.CSV), le type de fichier n'était pas reconnu et n'était pas importé est résolu maintenant.
- **L'écran *Déplacement*:** Un problème où le tableau dans l'écran *Déplacement* ne s'est pas affiché correctement si le tableau contenait moins de 8 époques (rangs) est résolu maintenant.

## Aerial Imaging

*Remarque – En générale, une mise à jour du logiciel Aerial Imaging (Imagerie aérienne) comprend une mise à jour du firmware eBox. La mise à jour est lancée pendant la liste de vérification vol et peut prendre jusqu'à 30 minutes.*

## Nouvelles caractéristiques

### Amélioration de la sécurité

- The flight and post-flight checklists have been extended with additional steps for safety reasons.
- Un bouton **Aband.** est disponible maintenant lors de l'atterrissage.
- Le circuit à sûreté intégrée FTS est disponible maintenant pendant l'approche finale du circuit d'approche. Une confirmation FTS est toujours requise.
- Lorsqu'un aéronef sans pilote est forcé d'atterrir suite à une perte de communication, maintenant l'appareil émet un signal sonore.
- Maintenant le bouton **Accueil** est nommé le bouton **Ici**, pour meilleur refléter le comportement de ce bouton.
- **First line entry:** You can now choose if the UX5 enters the scan area using right or left turns. This will also set your first waypoint, which is highlighted in yellow. The UX5 no longer flies an extra line before entering the scan area.

### Surveillance et affichage amélioré

- Lors de l'affichage du logiciel Aerial Imaging sur le Trimble Tablet, le niveau de la batterie du Trimble Tablet est surveillé et affiché maintenant dans le logiciel Aerial Imaging. Lorsque vous armez l'UX5, un avertissement s'affiche si la vie de la batterie du Tablet est moins de 90 minutes.
- Le nombre total de lignes de vol et le nombre de lignes de vol déjà effectuées s'affichent maintenant.

- Le premier repère de balisage que l'aéronef passera après le décollage est surligné en jaune maintenant.
- Des nouvelles icônes et une nouvelle feuille de style améliorent la visibilité de l'interface utilisateur.
- Il est maintenant possible de masquer ou d'afficher des couches de carte lors de la planification du vol.

## Pris en charge de GCP

Maintenant vous pouvez ajouter des points de contrôle au sol (GCP) enregistré dans un fichier .csv à la carte sous forme d'une couche de carte.

## Prise en charge de KML étendue

Les cercles, les images et les étiquettes dans des fichiers KML s'affichent sur la carte maintenant.

## Superficie de la carte pouvant être téléchargée

La superficie maximale de la carte pouvant être téléchargée a augmenté avec un niveau de zoom.

## Flight planning and flight checklist now available on the desktop

Flight planning and the flight checklist are now available on the desktop for demonstration purposes.

*Remarque – When exporting to the Tablet it does not save the flight settings. You must repeat the flight planning steps and the flight checklist on the Tablet in the field.*

## Enregistrement automatique de la mission

Lorsque vous sélectionnez **Liste de vérification** dans l'écran *Planification du vol*, la mission est enregistrée automatiquement. Ainsi, la possibilité de perte des informations suite à une fermeture inattendue de l'application est évitée.

## Fichiers journal générés après une erreur d'application

Lorsque l'application se ferme de façon inattendue, un fichier de vidage sur incident est généré maintenant que vous pouvez envoyer au support Trimble.

## Le dialogue A propos

Un dialogue *A propos* est disponible maintenant dans l'écran *Paramètres* du logiciel Aerial Imaging (Imagerie aérienne). Il indique les informations de la version et du copyright de la version du logiciel installée.

## Update eBox firmware button

An **Update** button to immediately jump to the *Update* procedure of the eBox firmware is available from the *Settings* screen.

## Problèmes résolus

- **Un double-clic sur un fichier .gwt** Un problème où avec un double-clic un fichier ne s'est pas ouvert automatiquement dans le logiciel Aerial Imaging est résolu maintenant.
- **Taille du fichier .gwt:** Afin de réduire la taille d'un fichier .gwt, tous les fichiers volumineux sont zippés maintenant.
- **Couche de grille:** Un problème où la grille n'a pas couvert la carte hors ligne lors d'un zoom arrière jusqu'à 800 m a été résolu.
- **Unités impériales:** Un problème où non toutes les unités ont changé aux pieds lorsque l'option *Impériale* été sélectionnée comme le type d'unité dans l'écran *Paramètres* est résolu maintenant.
- **Etat COM:** Un problème où l'état COM n'a pas été mis à jour après la déconnexion et puis la connexion du modem est résolu maintenant.
- **Surveillance de la liaison de communication:** Un problème où la surveillance de la liaison de communication n'était pas toujours précise est résolu maintenant.
- **Paramètres de la caméra** Un bouton Paramètres a été ajouté à l'étape caméra dans la liste de vérification vol. Appuyez sur le bouton Paramètres pour afficher la rubrique d'aide pour les paramètres de la caméra.
- **Vol UX5:** La première ligne d'approche a été améliorée et la pente d'approche est plus précise maintenant.
- **Avoidance zone:**An issue where the aircraft entered the avoidance zone during flight due to the extra room required for turns even though this was not shown during flight simulation is now resolved.
- **Mode veille eBox:** Un problème où l'eBox n'a pas toujours changé au mode veille après avoir confirmé que le vol est terminé est résolu maintenant.
- **Hauteur de vol minimum:** Un problème où il était possible de régler la hauteur de vol inférieure de 75 m pendant un circuit à sûreté intégrée a été résolu.
- **Capture d'image après l'atterrissage:** Un problème où des images ont été prises après l'atterrissage a été résolu.
- **Liste de vérification après vol:** Un problème où de temps en temps le bouton **Suivant** a été remplacé par le bouton **Terminer** est résolu maintenant.
- **Noms de mission:** Les caractères autorisés dans un nom de mission sont limités maintenant à: a-z, A-Z, 0-9, -, et \_. Ces limitations évitent tout problème lors de l'importation et l'exportation des mission.
- **Notification d'importation et d'exportation** Maintenant une notification s'affiche lorsque l'Importation et l'Exportation sont terminées.
- **Annuler l'exportation:** Un problème où il n'est pas toujours possible d'annuler Exporter est résolu maintenant.

# Services Trimble Access

## Nouvelles caractéristiques

### Le guide de démarrage pour Trimble Access Services PDF traduit maintenant

Lorsque vous vous connectez aux services web Trimble Access au moyen de Trimble Connected Community, le Guide de démarrage pour Trimble Access Services PDF est disponible maintenant dans les langues suivantes: Chinois, Néerlandais, Français, Allemand, Italien, Japonais, Coréen, Portugais, Espagnol, Suédois, Russe.

## Exigences de logiciel et matériel

Le logiciel Trimble Access version 2013.40 effectue les meilleures communications avec les produits logiciel et matériel indiqués dans la table suivante. Les communications sont également possibles avec toute version ultérieure à celle affichée.

| Trimble Logiciel                 | Version |
|----------------------------------|---------|
| Trimble Business Center (32-bit) | 2.95    |
| Trimble Business Center (64-bit) | 3.10    |

| Trimble Récepteur        | Version |
|--------------------------|---------|
| Trimble R10              | 4.83    |
| Trimble R8-3, R8-4       | 4.83    |
| Trimble R6-4, R6-3       | 4.83    |
| Trimble R4-3, R4-2       | 4.83    |
| Trimble R7 GNSS          | 4.83    |
| Trimble R5               | 4.83    |
| Trimble NetR9            | 4.83    |
| Trimble GeoXR            | 4.55    |
| Trimble R8-2, R6-2, R4-1 | 4.63    |
| 5800 II                  | 4.63    |
| 5700 II                  | 4.63    |

| Instrument Trimble conventionnel | Version      |
|----------------------------------|--------------|
| Trimble VX™ Station spatiale     | R12.4.11     |
| Station totale Trimble S8        | R12.4.11     |
| Station totale Trimble S6        | R12.4.11     |
| Station totale Trimble S3        | M2.1.31      |
| Station totale Trimble M3        | 1.30<br>2.10 |

Pour les versions de logiciel et de firmware les plus récentes, voir aussi  
<http://trl.trimble.com/dscgi/ds.py/Get/File-93082/Survey%20Software%20and%20Firmware.pdf>.

### **Prise en charge du système d'exploitation du contrôleur**

Les contrôleurs Trimble TSC3 avec Microsoft Windows Mobile Version 6.5 Professional peuvent exécuter le logiciel Trimble Access de version 1.8.0 à version 2011.10.

Il faut que les contrôleurs Trimble TSC3 avec Microsoft Windows Mobile Embedded Handheld 6.5 aient le logiciel Trimble Access version 2012.00 ou ultérieur.