

هه گبهی زانست و رینمایی خیرا

(GPS)

سستمی شوينكه وتهي جيهاني



GPS Theory and Applications

تیورو پراکتیکه کانی GPS



ناگادار کردنده (ئەم مەنيودلە تايىيەتە بەبەشداري بانى خول، بەھىچ شىۋىدىك رېيگە نەدراوه بە كۆپى كردن، بۇ

زانىارى زياتر پەيپەندى بىخەن بە ژمارە تەلەفونى 07701553374 يان تىيمەيلى

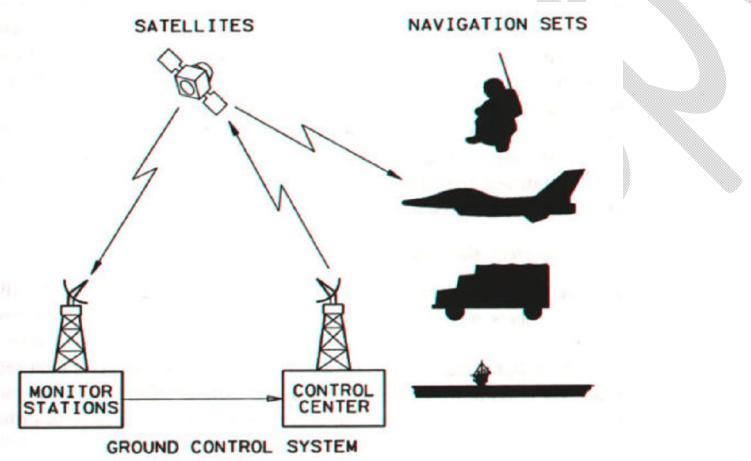
.engqasm@yahoo.com

ئەندازىيار / قاسم حەممە خورشىد حەممە مراد

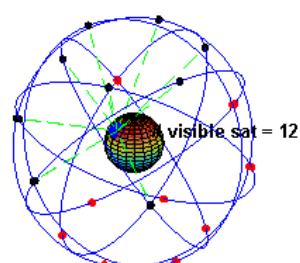
سستمی جيکه وتهی جيھانی (سستمی دياريکردنی شوين) GPS

له راستندا بنه کي سده کي ئەم سسته مە بۆشايىه، كە تىيىدا ئامىرى تايىبەت ھە يە بۆ دەستە بەرگردن و پىدانى زانيارى بە كەسانى بە كارھىنەرى ئەم سسته مە ، ئەويش پىدانى زانيارى لە سەر شوين و خيرايى لە گەل زانيار وورد لە سەر كات.

بەشىوه يە كى گشتى ئەم سسته مە لەسى يە كەي سەرە كى پىكھاتوھ ئەوانىش (1-بۆشايى، 2-كۇنترۇل (بازگە گرى)، 3- بە كارھىنەر).



1- بەشى بۆشايى تاودره تايىبەتىيە كانى مانگىدەستكىرى GPS كە بەشىوه خولگە نىوه گۈي هاوتا بە دەوري زەويىدا دە گۈيتىدە.



ھەمۇو مانگىكى دەستكىرد ھەلدىستى بەپەخش كىرنى لە رەلەرى شىۋو (RF) كە پىناسە و (كۆد) بوارى نەھىئىيە كان و لەھەمان كاتدا بەنارمە كىرنى زانيارىيە كەشتىيوانىيە كانە.

2- پارچه کانی (بازگاه گری) کوئنترول بریتین له و پارچانه کی به شیوه یه کی سه ره کی بهم شیوه یه ...

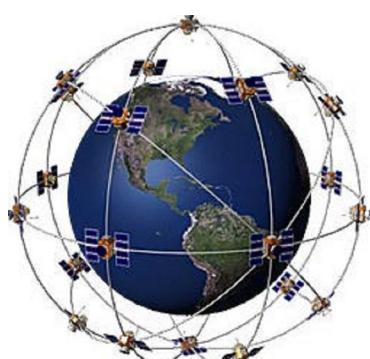
با زگه گره سه ره کیه کانی پیگه و له هه مان کاتدا هندیک (Master Control station) MCS پیگه ی چاودییری که ر که به شیوه یه کی بهربلاو له سه ره زه وی هه ن.

ئەم MCS يانه لیپرسراوی کاره کانن وەك بە دادا چوون ، چاودییری کردن و بە ریوه بە ریتی تاوه ره کانی مانگه دەستکرده کان وە له هه مان کاتدا نوی کردن وەی زانیاری تاییه ت به کەشتیوانی.

3- بهشی به کاره یینه ر له راستیدا به شیوه یه کی سه ره کی لە ئامیریکی تاییه ت پیکه اتوه بە وەرگرتني شەپۆلە کە شته وانیه کانیه رادیوییه کان ، تاییه ت بە وەرگرتن و وەرگیران و چاره سەرکردنی ھەموو ئەو کۆدو نامه ی زانیاریه کە شته وانیه کان کە له بواری GPS ھ کاند و دین به شیکردن وە پیئناسە کردنیان.

بهشی بۆشایی لە چەند مانگیکی دەستکردن کە تیکرا 21 مانگی دەستکرد لە گەل 3 مانگی دەستکردى تر کە به شیوه یه فریا کە وته لە خولگە کاندا بەردەوام لە کاردان. ئەم مانگە دەستکردانه لە دەوری زه ویدا دە سوریئە وە به شیوه یه شەش خولگەی فرۆکە بىي، لە گەل 3 يان 4 مانگی دەستکردى کار پیگەری لە هەموو خولگە یه کی فرۆکە بىي دا.

ھەموو فرۆکە خولگە یه کان بە پیگە ھیتلى ناوەند بە لاریه کی پە یوندیان ھەيە، وە مانگە دەستکرده کان له سەر خولگە کانی خۆيان له سەر تە وەرەي کورت (پانی) زه وی بە دەوری 20,200 کم ن ، وە مانگە دەستکرده کان بە نزیکی 12 کاتژمیریان پیویستە تاوه کو خولگە یه ک تەواو دە كات.



بۇ زیاتر ئاشن بۇنى وىئىنە کانى بۆشايى بروانە پىيگەي NASA لەسەر تۆرى جىهانى ئىنتەرنېت بە ناونىشانى
<http://lifttoff.msfc.nasa.gov/RealTime/JTrack/>

کات و پەيەنەدى بە GPS

لە مانگە دەستكىرده کانى GPS و ورگە کانىدا، ئەوەي رۆلى گىنگ و سەرەكى دەبىنى كاتە واتا گىنگتىزىن شت كاتە، وەبەھۆى كاتە وەيە كە زانىارى شوينەوارى Spatial Data بۇ ئىمە دەستبەرە كات، بۇ تىيگە يىشتى زىياتر بروانە ئەم ھاوکىيىشە بىنەرەتىيە،

$$\text{Distance to satellite} = \text{Speed of light} \times \text{Time}$$

رېزەي ناسىنە وە دۆزىنە وە ئامىرى GPS لە گەلن ئەو كاتە خاياندويتى واتا پىيى چۈوه، بەشىۋەيە كى زانستيانە بە لېكىدانە وەيە كى چپو وورد بەھۆى كاتىزمىر زۆر دەقىقە وە پىوانەي بۇ كراوه، ئامىرى GPS كە بەپىيە ئەو ژماردنە سەرەوە دەكات بۇ ھەموو مانگىكى دەستكىرد كە نىشانە لى وەرددەگرىت. بەپىيە بۇ ھەموو خالىك بەلايەنى كەمەو 3 مانگى دەستكىرد پىيويستە تاوه كو كىدارى سىيگۆشە كارى بەئەنجام بگات تا بەھۆيە وە بتوانىن خالىك لە بۆشايىدا دەستتىشان بىكىت، بەھۆى 3 سى مانگى دەستكىرده وە دەتوانىن كىدارى سىيگۆشە كارى نىوان دووخال بۇ خالى سى ھەم بىكەين، وەك ئەوەي بەھۆيىانە وە دەتوانىن شوينى خالە كە لەسەر رۇوي زەوى بىدۇزىنە وە بەلام بۇ ئەوەي بەرزى خالە كە لە ئاستى رۇوي دەريياوه بىزانىيەت ئەوا پىيويستان بە مانگى دەستكىردى چوارەم دەبىت.

دەقەي (ووردىبىنى) وەرگە كان Receiver Accuracy

جۆرە جىاوازە كان لە وەرگە کانى GPS ئەوانەي كە وەرگە نىشانە راديوئيە كانىن كە لە مانگە دەسترە كانە وە دەنیىرەرىت، وە دەقەي ئەم وەرگەانە بە جۆرە جىاوازە كانىانە وە بەشىۋەيە كى گشتى پشت بە چەند ھۆكاريىك دەبەستىت كە بەم شىۋەن -

1- توانىي وەرگە كە بۇ وەرگەتنى نىشانە راديوئيە كانى كە مانگە دەستكىرده كە دەيىنېرىت.

2- وەرگە كە چۆن ئەو نىشانە وەرگەرەوانە بە كاردىيەنېت.

3- جوئی ئەو پرۆگرامەی بە کار دەھىنرىت بۆ دۆزىنە وە شوينى وەرگە كە.

4- بىرى ئەو تىكچونەي كە لە بەشى ناوه وە وەرگە كاندا ھە يە.

گىچەلە كانى جىكەونە The Positioning Problem

GPS ئەو ئامىرە يە كە بەھۆى شەپۇلە راديوئىيە كانى كە لە مانگە دەستكىرده كانە وە دەردەچىت دەتوانىت ھەستىت بە زانىنى شوينى (پۇوتانى) (x, y, z) خۆى لە سەر زەۋى، ئەويش بە لېكىدانە وە بەپىيى جىاوازى لە گەل خالى (0,0,0) يى چەقى زەۋى. وە ئەم پىوانە يەش ھەمىش تا نزىكەي بىرى 80م دقه گۈنجاو بۇوه.

ئەم ئامىرە زانىاري لە مانگە دەستكىرده كانە وە وەرگەرىت وە بەلايەنلى كەمە وە دەبىت 4 مانگى دەستكىرىدى لېۋە دىيار بىت،

ھەر مانگىكى دەستكىرىدى وەك (ا)، چوار جوئى زانىاري دەنلىرىت بۆ سەر زەۋى بەپىيى پۇوتانى چەقى زەۋى خۆيىدە ئەوانىش (z_i, y_i, x_i) لە گەل چوارم زانىاري كە ئەويش بىريتىيە لە كاتى پىچونى گواستنە وە تى.

دوورە يە كانى z_i, y_i, x_i پىوانە كراون بە مەتر بە دورىيان لە چەقى زەۋىدە، وە بىرى كاتىش كە t_i يە پىوراوه بە nsecon واتا نانۆچۈركە.

بەپىيى دوورى چوارم لە GPS ھە يە كە بىريتىيە لە كات t_i . لېرە وە ئەم كاتە كارىگەرى زۆرە لە سەر دەقەي پىوانە كان، وە ئەم وەرگەرانە زانىاري كان وەرگەرنە وە لە كاتى T_i دا واتا ئە و كاتە كەلە كاتىڭىزى وەرگە كە دايى، بەپىيى دەتوانىن ھەستىن بە دۆزىنە وە دوورى نىوان وەرگە كەو مانگە دەستزدە كە بەھۆى ئەم ھاۋىشىدە ...

$P_i = c(T_i - t_i)$ meters; where c is the speed of light in m/nsec:

بەمەرجى C خىرايى ئەو تىشكەيد كەلە مانگە دەستكىرده كە وە دەردەچىت... وە بە مەتر نانۆچۈركە پىوانە دەكىرىت.

ئەو زانىاريانە كە لە مانگىكى دەستكىرده وە أ بە دەستمان دە كات بە يەك ئاراستە بەم شىۋىدە دەبىت..

$$\vec{s}_i = \begin{bmatrix} x_i \\ y_i \\ z_i \\ \rho_i \end{bmatrix} \quad (\text{data we get from satellite } i).$$

گرنگترین گیچه لی سره کی له GPS دوزینه وهی پیگدی (جیگدوته) ورگره به پیس سنته ری زهوي، لهراستنیدا ئهو ئامیره ورگرانه کاتژمیره کانی ناوی بهشیوه کانی ناسان دروستکراوه و جیوازی ههیه له گەن کاتژمیره کانی ناو مانگه دهستکرده کان ئەمە واي کردوه که جورى له هەلە به دیار کەویت له کاتى ژمیره کودنی پیگهی ورگره کان. ئەم هەلەیش گەورەتر دەبیت ئەگەر جاریکى تر جارانى خیرای ئەو تیشكە بکریت کە له مانگه دهستکرده کەوە دیتھو، ئەمش بەم ھاوکیشەیە ئەدۆزریتھو ..

$$P_i = c(T_i - t_i)$$

لیزه وه 10^9 نانوچرکە (nsec) هەیه بۇ ھەر چرکە يەك ...

$$c = 299792458 \text{ m/s}$$

$$= 0.299792458 \text{ m/nsec:}$$

بەپیسيه ھەلە يەك له ھەر نانوچرکە يەكى T_i دا رووبات دەبیت لادانى P_i له پیگدی راسته قىنهی خۆي
بە بىرى 0.29 مەتر. بەو پیسيه بە P_i دەوتريت بوارى درۆينه (*pseudorange*) ، ھەروھا لیزهدا
ھۆکاریکى تر ھەيە كە کار دەگاتە سەر ئەم پیوانە يە ئەۋىش بوارى كەش وەھەوايە، بەلام لیزهدا بەھەند
وەريناڭرين، لە خۇش بەختىدا ھەموو مانگه دهستکرده کانى کاتژمیرە كەمى ناويان بەيەك جۈر كارده كەن و
جيوازيان لى ناكریت بەلام کاتژمیرى ناو ورگره کان جيوازان وله گەن ھەموو مانگه دهستکرده کان ھەمان
جيوازى ھەيە ،

بەپىچەن دائەنەنین بە گەرانە ئەو ھەلە يە لە خويىندنە وھى كاتدا روودەدات لەسىر ورگره کان بە Δt .

واتا ھەلە يەك له بوارە درۆزىنە كەدا روودەدات بەپىچەن بەپىچەن $b = c \Delta t \text{ m}$ بەپىچەن بوارە درۆزىنە كە نامىنى
بەپىچەن b ، ئەگەر پۇوتانى جيگە وتهى راسته قىنهى ورگرە كە بىرىتى بىت لە (x, y, z) كەواتە پیگە
نەزانراوه كەي ورگرە ئەگەر بەيەك ئاراستە دايىنېن ئەوا بەم شىوه يە لى دېت..

$$\vec{u} = \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \\ b \end{bmatrix} \quad (\text{unknown data about the receiver}).$$

که واته گواراه کانی هاوکیشه که برهه دیت په یوهندیه کی کرداری له گه ل دوری کرداری نیوانی مانگه دستکرد که ورگه کددا هه یه به کوی بری ئه و هه له یه که باسان کرد به ناوی بواره در ینه که ، لیزه وه بق هه مسوو ا

هاوکیشه که بهم شیوه یه دهیت ..

$$\sqrt{(x_i - x)^2 + (y_i - y)^2 + (z_i - z)^2} + b = \rho_i. \quad (1)$$

وه ئه گه رئیمه b بگویینه وه بق لای راستی هاوکیشه که ، پاشان هه ردوولای دووجابکهین بهم شیوه یه لی دیت ...

$$(x_i - x)^2 + (y_i - y)^2 + (z_i - z)^2 = (\rho_i - b)^2. \quad (2)$$

لیزه دا پیویسته ئه م هاویشه یه شیکاری بکهین بق دوزینه وه چوارنه زانراو ئه وانیش b, Z, Y, X . ئه گه رئیمه چوار مانگی دستکرد هه بلو له بواره که دا ئهوا رئیمه ش چوار هاوکیشه مان دهیت و چوار نه زانراویشمان دهیت ، وه رئیمه ئه توانین نرخی نه زانراو کان بدوزینه وه ، ئه گه رچی ئه م هاوکیشه یه هیلی نیه واتا . nonlinear

ئه توانین هه ستین بھیکاری ئه م هاوکیشه یه به ریگه (جیاکاری و ته واکاری) calculus

و بھے کارهیتاني ریسای نیوتون (Newton's method) بھیکاری کی برد وام و بھنزيکی ئه توانين شیکاری هاوکیشه که بکهین .

* که متین شیکاری دووجا

لیئر ئىمە دەمانەۋىٽ ھاوكىيىشە كە بەرىننە سەر ھاوكىيىشى جەبى ھىلى Linear algebra، بۇ ئەم كارە رېيگەمى Bancroft (1) باڭكۈزفت بەكاردىيىن كە ھىندى كارىيگەرى جەبى ھەيدە بۇ كەمكىردنەوەي كىدارى دووجاڭىرىنى، چەندىجا رەكىرىنى لەدەرەوەي ھاوكىيىشە كان (2)، بەم شىيەدە دەپتەت ھاوكىيىشە كە ...

$$x_i^2 - 2x_i x + x^2 + y_i^2 - 2y_i y + y^2 + z_i^2 - 2z_i z + z^2 = \rho_i^2 - 2\rho_i b + b^2. \quad (3)$$

به و پیشنهاد توانین هه ستین بدریک خستن و هاو کیشه که بو ئەم شیویه ..

$$(x_i^2 + y_i^2 + z_i^2 - \rho_i^2) - 2(x_i x + y_i y + z_i z - \rho_i b) + (x^2 + y^2 + z^2 - b^2) = 0. \quad (4)$$

ناوه‌روکی نرخه کانکان و هک سنورداری کردنی شیوه‌ی نرخه کان ، ناساندنی لیکدانی ناوه کی پیسیده و تریت

$$\langle \vec{u}, \vec{v} \rangle = u_1 v_1 + u_2 v_2 + u_3 v_3 - u_4 v_4.$$

هاوکیشہ کہنا بهم شیوه یہی لیڈیت

$$\langle \vec{s}_i, \vec{s}_i \rangle - 2\langle \vec{s}_i, \vec{u} \rangle + \langle \vec{u}, \vec{u} \rangle = 0,$$

پان په هاو تایی ده پیت به

$$\frac{1}{2}\langle \vec{s}_i, \vec{s}_i \rangle - \langle \vec{s}_i, \vec{u} \rangle + \frac{1}{2}\langle \vec{u}, \vec{u} \rangle = 0,$$

و هئامهش بو هه موو مانگييکى دهستكىد داده نيرىت بېۋ ئەوهى هاو كىيشه كان به شىوه يە كى كاتى شىكار بىرىن
بو هه موو مانگييکى دهستكىد زانىارىيە كان بهم شىوه يە رىيكلە خرىن..

$$\mathbf{B} = \begin{bmatrix} x_1 & y_1 & z_1 & -\rho_1 \\ x_2 & y_2 & z_2 & -\rho_2 \\ x_3 & y_3 & z_3 & -\rho_3 \\ x_4 & y_4 & z_4 & -\rho_4 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \end{bmatrix}, \quad \vec{\mathbf{a}} = \frac{1}{2} \begin{bmatrix} \langle \vec{s}_1, \vec{s}_1 \rangle \\ \langle \vec{s}_2, \vec{s}_2 \rangle \\ \langle \vec{s}_3, \vec{s}_3 \rangle \\ \langle \vec{s}_4, \vec{s}_4 \rangle \\ \vdots \end{bmatrix}, \quad \vec{\mathbf{e}} = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \\ \vdots \end{bmatrix}, \quad \text{and} \quad \Lambda = \frac{1}{2} \langle \vec{\mathbf{u}}, \vec{\mathbf{u}} \rangle. \quad (*)$$

ئەگەر ئىيىمە n دانەمان لەمانگى دەستكىرد ھەبۇو، ئەو كات B ئەكتە ($n \times 4$) وە ماتريكسى

دېبىتە سکاللەر. Λ دېبىتە $n \times 1$ ئاراستە vector وە \vec{a} and \vec{e}

بەپىچىيە ئىيىمە ئەتوانىن بەنزىكىي ھاوکىشەي n لە (6) دوه بىنوسىن وەك

$$B\vec{u} = (\vec{a} + \Lambda\vec{e}) \quad \text{يان} \quad \vec{a} - B\vec{u} + \Lambda\vec{e} = 0$$

وەئەگەر ئىيىمە زىاتر لە 4 مانگى دەستكىردىمان ھەبۇو ، ئەوا كە كردنەوەي كردارى شىكارى دووجاي ، شىكارى ھاوکىشەي ئاسايىي دەكىرىت.

$$B^T B\vec{u} = B^T(\vec{a} + \Lambda\vec{e}).$$

شىوهى شىكارە كە بەم شىوهى دېبىت

$$\vec{u}^* = B^+(\vec{a} + \Lambda\vec{e}), \quad \text{where} \quad B^+ = (B^T B)^{-1} B^T. \quad (7)$$

شىكارە كە ئىيىمە ھەردوو \vec{u}^* و Λ گرتۇته و بۆ زانىنى نەزانىراوى.

ئەم كىشەيە ئىيىمەي والىتىركۈدە كاربىكەين بە ھەمان رۆلى ئەجىرىيەك، بەپىچىيە بە كارھىننانى Lorentz

Λ ئاراستە \vec{u}^* و ناسىنى بە innerproduct و بەھۆى (*)

$$\Lambda = \frac{1}{2} \langle B^+(\vec{a} + \Lambda\vec{e}), B^+(\vec{a} + \Lambda\vec{e}) \rangle = \frac{1}{2} \langle B^+\vec{a}, B^+\vec{a} \rangle + \Lambda \langle B^+\vec{a}, B^+\vec{e} \rangle + \frac{1}{2} \Lambda^2 \langle B^+\vec{e}, B^+\vec{e} \rangle$$

و بەم شىوهى دەتوانىرىت بىنوسرىتىتە وە

$$\Lambda^2 \langle B^+\vec{e}, B^+\vec{e} \rangle + \Lambda^2 (\langle B^+\vec{a}, B^+\vec{e} \rangle - 1) + \langle B^+\vec{a}, B^+\vec{a} \rangle = 0. \quad (Q)$$

شیوه‌ی گشتی GPS

بۆ زیاتر ئاشنا بۇنمان بە کارى ئەم سستەم بەشیوه‌یەکی گشتی ئامیرى GPS رون دەکەینەوە لە مارکەكانى GARMIN کە بەشیوه‌یەکی تاييەت جۆرى eTrexVista GPS 72 H وە



وېئەی ئامیرى GPS بەشیوه‌یەکی گشتی ...



Acquiring GPS Satellite Signals وورد بینی ئو نیشانه هاتوانه له مانگى دەستکردى

GPS دكانه وە

1- پیویسته به دەره وە بالەخانە کان بىت ، وە لە رووی ئاسمانىكى كراوه كە بەھەمو شىۋىھىيەك دوور بىت لە بالەخانە يى بەرزو درەخت.

2- پاشان ئامىرە كە دەدەگىرسىنин ئەويش پیویستى بە چەند ووردىكەيەك ھەيە تا نیشانه هاتوھىكاني مانگە دەستکرده کان وەردەگرىت. (signals)

پیویسته تېبىنى پەيجى زانىارىيە کان بىكەين GPS information page كە تىايىدا بەئاسانى دەتوانىن چرى نیشانه هاتوھىكان بخويىنىن وە.

Turning the Device on and off

كۈزانە وە ئىش پىكىرنى ئەم ئامىرە زۆر ئاسانە تەنها بە پەنجە نان بەسەر دووگەمى power ئەوا ئامىرە كە دادەگىرسىت بە لام بە بەنجە دانا لەسەر ھەمان دووگەمە توڑىك وەستان لەسەرى ئەوا راستە و خۇ ئامىرە كە دەكۈزۈتە وە.

Adjusting the Backlight

رووناکى تارىكى شاشە كە و رادەي رۆشنى بەھۆى دوگەمى دەبىت كە تايىيەت بە گونجاندىنلىك خەستىنى چىپىيەنلىك و رووناکى شاشە كە.

گۈنگۈزىن كېيە كان

تايىيەتمەندىيە كانى ئەم ئامىرە ئەو كە كۆمەلېكى زۆر كى ھەيە ئەم كيانە دوو جۆرن soft key لەگەن hard key نەرمە دووگە كان ئەوانەن كە كارەكانىيان دەگۈرپىت بەپىي ئەو پەپەيەي كە تىيداين وە ھەميشە لەسەر رووی شاشە كە كارەكانىيان رووندەبىتە وە بەردەواام بە پەپەيەك بۇ پەپەيەكى تر دەگۈرپىن... بەلام دووگەمە رەقە كان ئەو دووگەمانەن كە لەسەر ئامىرە كە جىڭىز وە بەردەواام كارى تايىيەت بەخۇيان دەكەين..

بروانه ئەم وىنەيەدووگەمەكان Buttons

Quit به پەنجەنان (پەستاوتنى) ئەم دووگەمەيە ئەوا دەگەرىتەوە بۆ پەرهى پىشىوتەر وە بەشىۋەى بازنىيەكى بەردەواام دەگەرىتەوە تا دەگاتەوە سەر main page پەرە سەرەكىيەكە، بەشىۋەى پاشە و پاش.

GO TO/MOB بەكاردىت بۆ دەستپىّىكىرن يان وەستانى نافىيگەيىشتن (گەرۆكى) navigation بۆ waypoint رىيگە خال.

پەنجە راگرتىن لەسەرى ئەوا دەبىتە هوى گەنجىنە كردى (Store) (ھەلگىرنى) شۇينى ئىيىستا وە دەستپىّىكىرنى گەرۆكى navigation لەھەمان خالەوە.

Zoom in بەھۆيەوە دەتوانىن ھەستىن بە گەورەنېشاندانى نەخشەكە واتا نەخشەكە بوارى بەديار كەوتىن دىتە پىشەوە و ناوجەكە زانىارىيەكانى روونتر دەبىت لەسەر نەخشەكە.

Zoom Out بەپىچەوانەي zoom in كاردەكەت واتا دەبىتە هوى دووركە وتنەوەي نەخشەكە و ئەويش بۆ بىنىنى ناوجەيەكى نىز.

Page به هۆیه وه لەناو پەرەی سەرەکىدا main page بەشیوهی بازنهی دەگەریت بەسەر پىکھاتە کاندا.

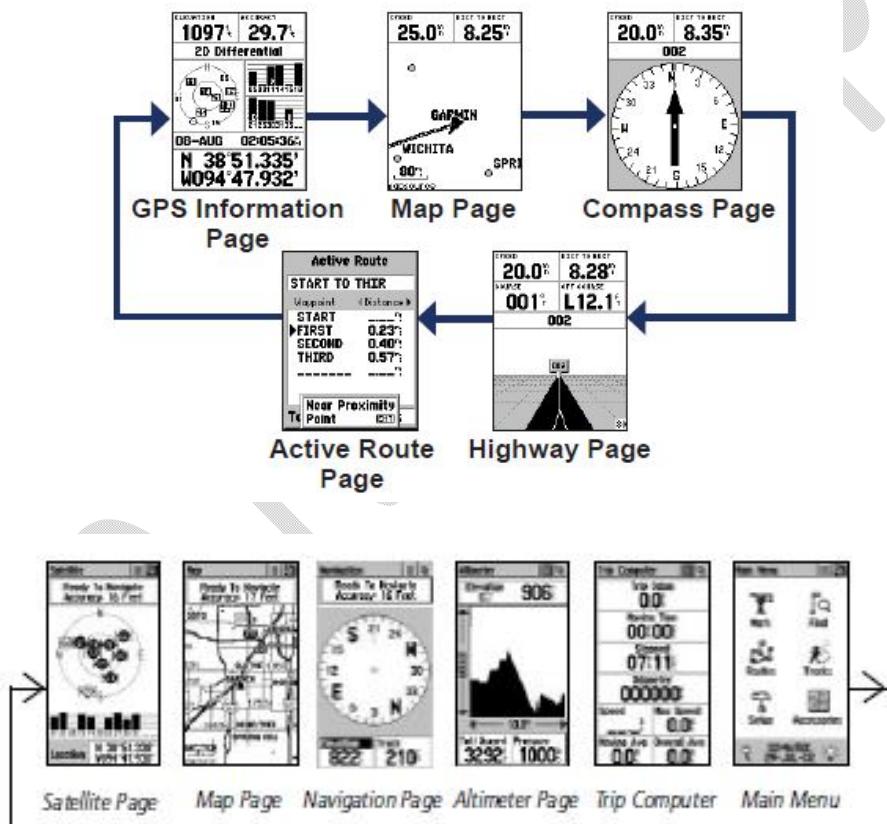
Menu به هۆیه وه ھركات يەك جار پەنجهى پىدا بىنیین ئەوا راستەو خۆ مەنيوي ئەو پەرەيە page نيشان دەدات، بەلام ئەگەر دووجار پەنجهمان پىدا نا ئەوا مەنيوي پەرەي سەرەكيمان نيشان دەدات .Main Menu

Enter /Mark به هۆیه وه دەتوانين ھەستىن بە ھەلبۈزەرنى و كاراكردىنى پىكھاتە کانى ناو مەنيوه کان و ستۇنى زانىارىيەكان يان ئۆپشەكان (ھەلبۈزەرنى)، بەلام پەستاوتىن و پەنجه ھېشتىنەوە لەسەرى دەبىتە current ھۆى ھەلگرتىنی(پاشەكەوتكردىنى) location شوين (SAVE) ئىستا كە تىيدايت واتا location .location

Rocker رۆكەر جولىتەر به هۆیه وه دەتوانين ھەسيتن بە ھەلبۈزەرنى ئەو پىكھاتانەي لەناو پەرەكەدا ھەيە واتا به هۆى ئەوهى كە بۆ سەرەوە ، خوارەوە، لاي راست و لاي چەپ دەتوانين بىجولىين.

(پهرهی سرهکی) The main page

هه موو ئه و زانیاریانه که پیویستن بؤ ئوهی کار به GPS بکهین ئوا له 5 پینچ پهرهی سرهکی خۆی ده بینیتەوە ... کە بىرىتىن له (The map پهرهی زانیاریه کان ، Information page) پهرهی تايىھەت بە page نەشخە پهره تايىھەت بە نەخشە، Compass page دەزوه پهره پهرهی تايىھەت بە Active route page رىئىمايە کان، Highway page پهرهی بەرزە پى (پىگەی خىرا)، main page پهرهی چالاکەرى . بروانە وىنەی خوارەوە لە دوو ئامىرى جىاوازدا بەشەكانى ناو به دىاركەوتتوه .



بۇ گەرانە لە پهرهی سرهکىيەوە (شاپەرە) page

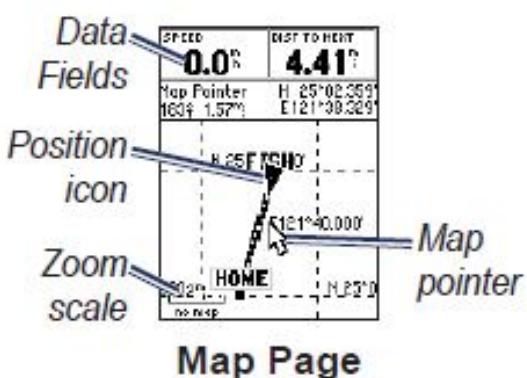
بۇ چونە ناو مەنيوي ئەو پهرهی کە تىيداين . Menu

به کارهینانی rocker چیله که لهرزینه وه Enter کردن بُوه لبزاردنی کاریک که دهته ویت گورانکاری تیدا بکهیت.

نه خشنه پهره Map Page

شویندی تو له سه رنه خشنه هه میشه به هُوی  نیشانه ای تایکونی شوینه وه position icon ده زانریت، کاتیک که له کاتی شوینگوریک و جوله دای نهوا (نیشان) پوینه ترره که به جیده هدایی وه ک تو ماری پیره وه (پیگه). له هه مان کاتدا ناوی خالی پیگه Way point وه نیشانه کان له سه رنه خشنه که به دیار ده کهون.

Map Page



To view the map with north up

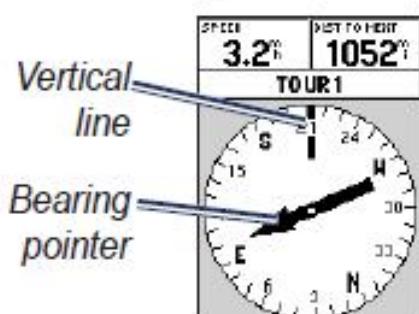
بُوه وه نه خشنه کان به که ویته سه رباری (باکور له سه ره وه) نهوا به هُوی نه م هنگاو آن وه ده تو این نه م کاره بکهین..

1- له پهره نه خشنه دا map page پهنجه به menu بنی

2- پاشان نه م هنگاو آن ده نتین....

دەزوھ پەرە Compass Page

دەزوھ پەرە ھەمیشە رینمايكەریکە بۆ بەرەو شوینى چوونى واتا شووینى كەدەتەویت بۆی بچیت ، وە بەھۆی وینە دەزوییەكە نیشاندر اوە لەگەل خالەكان يان کارسەرى pointer پۆینتەرەكە.



Compass Page

سوراندى compass دەزوھ نیشاندەرەكە بەشیوهى بازنەى نیشانەى رېبەرى ئاراستەى تو دەبیت... دەزوھ نیشاندەرەكە (bearing pointer) يان کارسەرى پۆینتەرەكە نیشاندەرى ئاراستەكان دەبیت(نیشاندەر يان رېبەرى جىڭۈرىنەكەيە) بۆ شوینى چوون بەپىزەى ئاراستەى ئىستاوه.

پەرە بەرەزە رې Highway Page

ئەم پەرەيە تايىبەتە بە گەرۆكى navigation لە كانىيىكا هيلىكى راست بەسەرسە ھەمىك شوينى Highway Page گەرۆكى ئەوا راستەو خۇ پەرەي navigate كەوتوھ. كەواتە بۆ كارى گەرۆكى ئەوا راستەو خۇ پەرەي بەكاردىيىن، تەنها بەشويىن كەوتنى پىگەكە.



Highway Page

پهرهی چالاکه‌ری

هه رکاتیک کاری گه رؤکی بکریت ئه وا ئه م پهرهیه زانیاریمان له سه ریگه نیشان ده دات.



Active Route
Page

Active Route Page options

کرداره کانی پهرهی چالاکه پی...

map page ئه مانباته سه رپهرهی نه خشه Use map

به هۆیه وە دە توانین هەستین بە زیاد کردنی ریگه خالن waypoint بۆ سه ر . Active route چالاکه پی

active route waypoint لە سه ر Remove waypoint

بسرینه وە (لایبەرین).

active به هۆیه وە دە توانین هەستین بە پیچەوانه کردنی وەی چالاکه پی Reverse Route

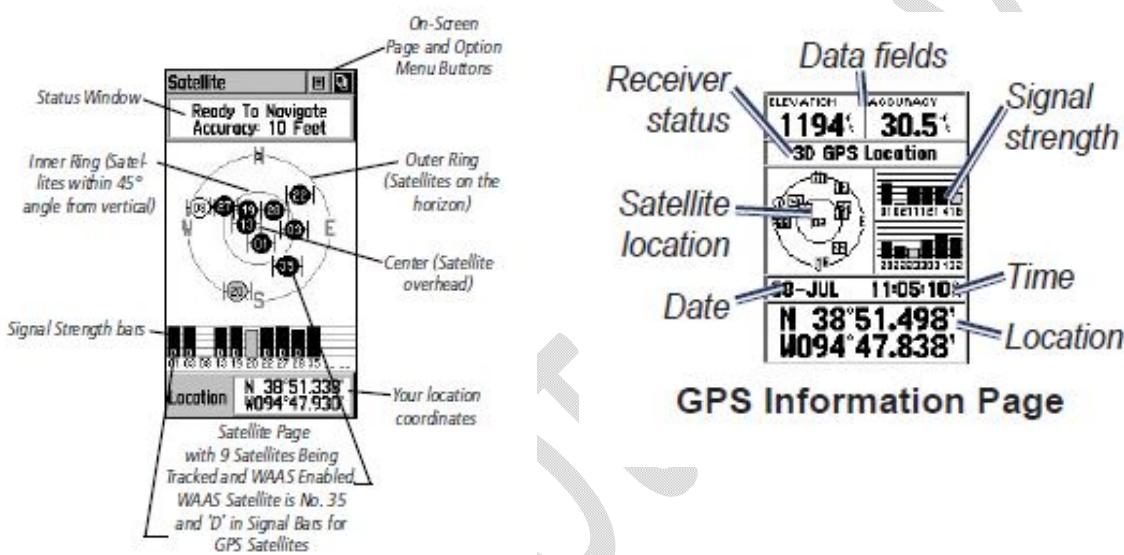
بە پیچیه دوايین خالریگه waypoint دە چیتە سه ر وەی لیستی خاله کان.

نه خشه پی ... تۆمار کردنی خیّرایی ، سوتە مەنی ، کاتى دە رچوون ، بە رواري دە رچوون بۆ داهاتووی نه خشه ریگه.

Plan route وەستانی گه رؤکی .. وەستانی کرداری گه رؤکی بۆ چالاکه پی.

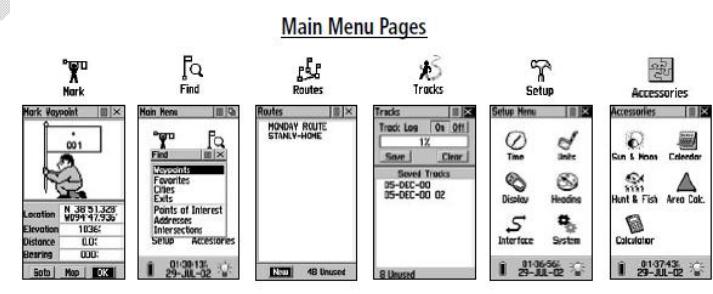
پهرهی زانیاریه کان GPS Information Page

پهرهی زانیاریه کان له GPS دا هله‌لده ستیت به نیشاندانی خیرایی و بهرzi و برzi و ووردخه ملینراو receiver status و شوینی مانکه estimated accuracy دهستکرده که و لهه مان کاتدا چرى لیشاوی شهپولی نیشانه هاتووه کانی مانگه دهستکرده گه و به روا و کاتو وه بهو پییه current location شوینی تیستای وهرگرهی GPS گه.



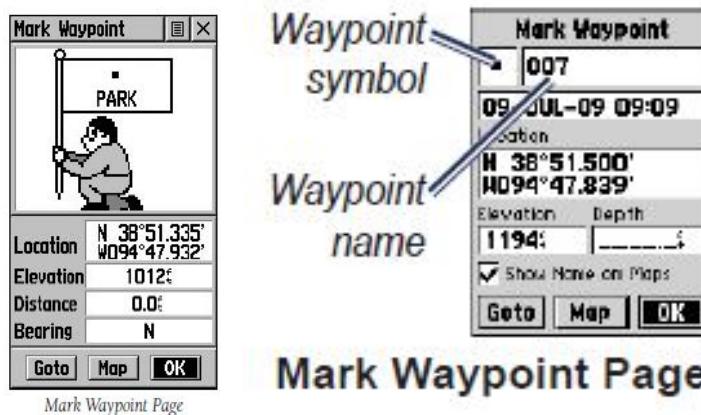
مهنيوي سهرهکي The Main Menu

مهنيوي سهرهکي کرداری پیکھیتانا setting ی تیدایه له گهله برجه ستکانی که نابینرین له ناو پهرهی سهرهکي و پهرهی لاوه کييه کاندا، بتوههی بچينه سهه main menu مهنيوي سهرهکي ئهوا بههقى ئهوهى که دووجار له سهه يېك پهنجه به menu دا بنئين.



Marking your current location (دیاریکردن) نیشانکردن شوینی تیستا

بۆ ئەو کردارە پیویستە پیکەی جیگیرى بە رجەسته ھەبیت، بۆ ئەوهى کردارى نیشانە کردنى شوین بکەین.



To mark your current location

بکەین ئەوا ئەم ھەنگاوانە پیویستە ..

1- پەنجە لە سەر دوگمەئى mark دابىنى تاوهەكى دىيار دەكە وىت.

2- سى نمرەئى جيگىرى ناو و لەگەل نیشانە دەتوانىن دابىنیئىن بۆ waypoint پېگەخال.

بۆ ئەوهى ئەوا زانىارى جيگىرى default waypoint كە بەشىوهى waypoint رازى بىت ئەوا هەلددە بىثىرلەن.

بۆ ئەوهى زانىارى waypoint كە بگۈرىن ئەوا دەچىن ستۇنى گونجاو ھەلددە بىثىرلەن پاش ئەوهى گورانىكارىيەكە مان دروستكىد OK ھەلددە بىثىرلەن.

(Editing waypoint) waypoint وورده کاری و گوران له

- 1- دووجاری menu لیده دهین پاشان points هله ده بژیرین لیره شهوه ده چینه سه ر waypoint هکان.
- 2- ئه و waypoint هله ده بژیرین كه ده مانه وی وورده کاری له سه ر بکهين.
- 3- به هوی rocker لەزه ره دوگمه ائته ره enter ھو گوران کاری كه ده كهين.
- 4- پاشان ok ده كهين.

تومارکردن رېره وه کانت.. Recording your Tracks

توماري رېره وه کان (مسار) دهست به تومارکردن ده کات هر کاتيک کرداري جيگيرکردنى شوين
location fix کرا، واتا راسته و خو به کرداري location fix کرداري توماري رېره و
Recording track يش دهست پيده کات.

To save the entire track log:

دنهنیین:-

- 1- دووجار پهستان ده خهينه سه دووگمه ای tracks menu پاشان (مسارات) هله ده بژیرين.
- 2- پاشان save هله ده بژیرين و لیره شهوه . Entire log

To save portion of the track

- 1- دووجاره پهنجه بنى به دووگمه ای tracks menu پاشان هله بژيره.
- 2- لیره وه save هله ده بژيرين.
- 3- پاشان هله ده ستين به هله بژاردن و بهشىكى ديارى كراو له رېره وه که select portion of the track log بؤ ئه وه که هله بگيريت و بچىتە ناو ليسته كەوه.
- 4- پاشان ok .

بۆ به دیار خستنی ئەو پىرە وە لە سەر نەخشە: To view a track on the map

1- دووجاران **Tracks** لىدەدەين و پاشان **Menu** هەلّدە بىتىرىن..

2- هەلّبژاردىنى پىرە و بۆ به دیار كەوتۇن **Select track to view**

3- هەلّبژاردىنى نەخشە **Map**

Creating and Navigating Route دروستكردن و گەرۆكى پىرە وە كان

لە راستىدا پىرە وە كان **Routes** زنجىرە يەك لېكدا نەبراون لە پىكە خالان **waypoint** كە بە هوئى وە پىشەنگىمان دە بن بۆ شوينى ئامانچ (ئەو شوينى بۆى دەچىن)، ئەوھى گرنگە پىويستە پىرە وە كان بەلايەنى كەم مەوه 2 دوو پىكە خالان **Waypoint** ئى هەبىت.

1- دووجاران دووگەمى **New Routes** دادەگرىن پاشان **Menu** هەلّدە بىتىرىن و لىرە شەوه دادە كەين.

2- پاشان **map** دادەگرىن بۆ زىاد كەرنى **waypoint** ئەو يىش بە بەكارھىنانى نەخشە پەره **page** يان لە پىكە ئەو **waypoint** زىكە خالانە كەمەن (بۇونىان ھە يە پىپشتر كراون).

3- هەلّبژاردىنى **To add it to the route** ok بۆ كەدارى زىاد كەرن بۆ سەر پىرە وە كە رووبات

4- هەنگاوى 2 دوو تاوه كو 4 چوارەم دووبارە دە كەينە وە بۆ ئەوھى بتوانىن پىكە خالانى تر زىابكەينە سەر پىرە وە كە.

5- دادەگرىن لىرە شەوه **Start Navigation** (دەستپىكەرنى گەرۆكى) **Menu** هەلّدە بىتىرىن.

گەرۆكى كەرنى رىرەو.. Navigation a Route

1- دووجاران دووگەمى مەنيو **menu** دادەگرىن و پاشان **Routes** **menu** دادە بىتىرىن.

2- **navigate** دادە بىتىرىن لىرە شەوه saved route دە كەين.

تىپىنى: بۇ ئەوھى كەدارى گەرۆكى رابگرىن ئەوا زور بە ئاسانى پاشان ئەوھى **menu** دادەگرىن ئەوا دەچىن **STOP** دادە بىتىرىن **navigation** دەلّدە بىتىرىن.

ووردکاری کردن لاهه ریره و Editing a Route

به هۆی بەكارهینانی پەیجی ریره و دەتوانین کرداری ووردکاری و گورانکاری ناوی ریره وە کان بکەین وەله همان کاتیشدا بینینە وە خالە کانی ریره وە کەش ...

بۆ گورینی ناوی ریره و .. To name the change of the route

1- دووجار menu دەدەگرین پاشان routes .

2- هەلېزاردەنی پىرەوە هەلگىراوە کان پاشان هەلېزاردەنی ستونى ناوی پىرەوە کە لە بشى سەرەوەی .Route page

3- بەكارهینانی لەرزىنەرە Rocker وە دووگەمەی enter بۆ گورینی نوسراوی ناو ستونە کە.

بەستنە وە ئامىرە کە بە كۆمپیوتەرەوە Connecting your Device to a Computer

بە هۆی كىبلى تايىھەت بە ئامىرە کە و دەتوانين سەرى Mini-USB بگەيەنин بە ئامىرە کە وە سەرە کە ترى بگەيەنин بۆ كۆمپیوتەرە کە.

تىپىنىي :

بۆ ئە وە هەستىن بە پېشىنىي پەيوەندىيە کە کە بىزانىن ئە و پىكىگە يىشتىنە لەنیوان ئامىرە کە و كۆمپیوتەرە کە روويداواه ئەوا دوو جاران menu دادەگرین و پاشان setup مەلە بىتىرىن لېرە شەوە دەچىنە . connected interface پاشان interface

... Transferring Tracks , Routes or Waypoints

كردارى گواستنە وە رىگە و رىره و يان رىگە خال ئامىرە waypoint و دەتوانى دەگەرىت لە GPS (نۇر بەئاسانى دەگەرىت لە waypoint و رىگە خال) بۆ ناوی كۆمپیوتەر ئە وىش بە بەكارهینانى MapSource .

بۆ زانىارى لەسەر MapSource ئەوا دەچىنە سەرمالىپەرى www.garmin.com

To transfer tracks , routes or waypoints to and from Mapsource

بۆ گواستنەوە ریزە و ریزگە و MapSource ھکان (خالە کانی پیگە) لە GPS بۆ waypoint بۆ گواستنەوە پیچەوانە وە

1- گەياندنى ئامىرى GPS دكە بە كۆمپیوتەرە كەوە بەھۆى كىبلىي USB ھوە.

2- كىدەنەوەي پروگرامى MapSource لە كۆمپیوتەرە كەوە.

3- ھەلبىزادنى پىزە و پىزگە يان ھەموو waypoint ھکان بۆ گواستنەوە.

4- كلىك لە سەر Receive from Device دەكەين بەلام ئەگەر كىدارە كە ناردەنی زانىارىيە كان بۇ ئەكەين لە سەر مەنيوي Transfer لە پروگرامى MapSource ھكەدا.

بۆ زانىارى زىاتر بروانە لەپەرە 34.

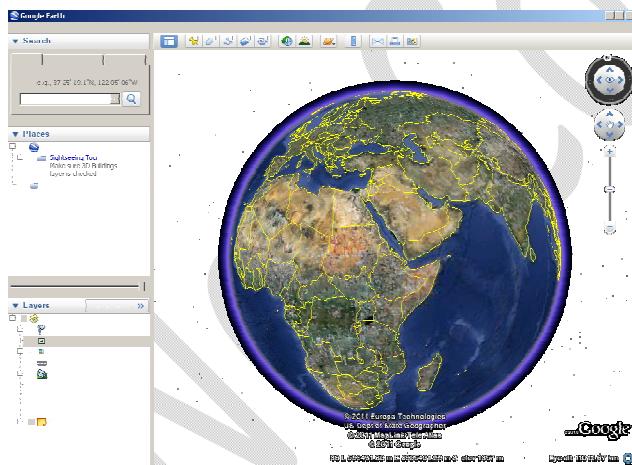
DO NOT
DO NOT
DO NOT
DO NOT

کرداره کانی GPS

Google Earth پروگرامی GPS

به کارهاینای GPS و پروگرامی Google Earth ..ئه مه یه کیکه له پراکتیکه کانی google earth GPS و پروگرامی له نیوان waypoint و پیگه و پرده و هکان ده توانیت له سه ر گوگل نیز ببینریته وه . واتا هه مه و

پروگرامی GoogleEarth ده گونجیت له نمونه له ئیستادا له گه ل نقره هی جوره کانی GPS . wintec WBT-201 و Magellan و Garmin



ده تواني سه رداني مالپه ری GPSBabel بکهين بؤ هیستان و زانیني ناوي هه مه و ئاميرانه ي ده گونجین له گه ل تاييه تى يه کانی GoogleEarth بؤ پروگرامی GPS به شيوه يه کي رىپيدراو.

ئه توانين هه ستين به به کارهاینای ئاميرى تر كه له و ليسه ذي يه به لام ئه م ئاميره دهشى به شيوه يه کي رىك و پىك و گونجاو كاريکه ن يان نا.

ئه گه رئو GPS ي هه مانه له گه ل پروگرامی GooglEarth نه گونجا ئه و به شيوه يه کي ئاسان هه لدھ ستدنىن گواستنە وە زانيارى يه کان له GPS بؤ ناو كۆمپيوتر وە هەلکردنى زانيارى يه کان به شيوه يى دۆسىيە تاييهت كه پاشگرى دۆسىيە كان .loc .gpx . وە پاشان ده توانين له ناو پروگرامي Google earth دا زانيارى يه کان كە به شيوه يى دۆسىيەن وە ربىگرینە وە .

پیویستیه کانی گه یاندنی ئامیری GPS به كۆمپیوتەرەوە

بۇ ئەوهى بىتوانىن ھەستىن بەكارى گەياندىن و بەستنەوهى GPS بە كۆمپیوتەرەوە يان بەھەر ئامىرىكى ترەوە ئەوا پیویستە بەپىيى جۆرى ئەو GPS كىيلى تايىبەت ھەبىت بۇ بەستنەوهەكە وەك نمونە Serial Communication port cable كە بى سىرىالى ئى ناو دەبرىت يان جۆرى ترى USB Universal Serial Bus كە ئەميان زۇر باويھەتى ئىستىتا يان ھەندىك جۆرى ترى ھەيە كە راستەوخۇ بەھۆى Wireless Bluetooth يان GPS ھەك بە كۆمپیوتەرەوە ...ئەگەر ھاتوو هېچ جۆرە كىيلىكت نەبوو ئەوا دەتوانىن پەيوەندى بکەي بە مالپەرى تايىبەت بەو كۆمپانىيەي كە GPS ھەكى دروستكردۇه ...

تايىبەت بە خالەکانى GPS

دەتوانىن ھەستىن بەھەلۈزۈرنى چۆنیھەتى وەرگەتنى زانىارىيەكانى GPS بۇ ناو پروگرامى دايەلۆك بۆكسىك بەدياردەكەۋىت كە پرسىارمان لى دەكات لەسەر ئەوهى دەمانەۋى وەربىگەرين و بىھىننەن ناو پروگرامەكە ئاييا پىگەيە track يان پىرەوە route يان پىگەخال Waypoint يانە ھەموويان پىكەوە.

-پىگە-پىرەو (يان پىگەخال) ئەمە ئەو خالانەن كە بەشىوھەيەكى ئوتوماتىكى تۆماربىون لەناو GPS ھەكدا لەكتى گەران و سەفرەدا.

-WayPoint- ئەمە ئەو خالانەن كە بەكارھىنەرەكە بەخۇى تۆمارى كردۇو لەكتى سەفرەدا، وە دەتوانىن نىشانە و ناوى تايىبەت بە شوينەكان دابىننەن وەك (مال يان نىشانەيەك).

-پىرەو Track دەتوانىن ھەستىن بە خالى تايىبەتى رىرەوەكان بەھۆى GPS ھۆ دابىننەن وە پىكھىننەن بىرەوە كە لە خالىكى تۆمالىكى تۆماركراوەوە بۇ خالىكى تۆماركراوى تر. وە دەتوانىرېت كە خالى بىرەوەكان چەندىن كۆمەللى ئاراستەيى تىدا بىت كە بەھۆيەوە دەتوانىن ھەستىن بە هيئان و وەرگەتنە وە بۇ ناو GoogleEarth بىشىوھەي پىرەو.

ودرگرننه وهی زانیاری ناو GPS

لیرهدا دوو پیکه ههیه وهک پیشتر رونمان کردوه که به هۆیه وه ده تواني زانیاري کان ناو GPS بھیننیه ناو GoogleEarth نئوانیش.

*هینانه وهئو زانیاریانه که بشیوه دوسيه له ناو كۆمپیوتەرە که هلگرavn بۆ ناو پروگرامی GoogleEarth ھکه.

-هینانه وهی زانیاري کان راسته و خۆ لە GPS بۆ ناو پروگرامی GoogleEarth ھکه.

پاش وهی زانیاري کانمان هینانه ناو پروگرامی GoogleEarth نئوا ده چینه ناو فولدهرى (favorite folder) پیش وهی پروگرامی GoogleEarth دابخهینه وهئمیش بۆ وهی زانیاري کانی ناو GPS ھلېگىريت.

بە پیچە کرداری هینان بەھەموو جۆرە زانیاري کانیيە وه که پیشتر رونمان کردوه و بەھەموو جۆرە دوسيه کانیشەوە تەنا بە راکیشان بۆ ناو پروگرام GoogleEarth دەبیت وهئویش بەم شیوه يە..



-پاشان (ھلە بىزىرىن و پاشان کلیك لە سەر Import from file دەكەين



پیویسته تیبینی ئەو بکەین کاتىك زانيارىيەكان وەردەگرىنەوە پیویسته بىزانيڭ كەبەچ شىۋەيەكى زانيارىيەكان بەديار كەونەوە لەسەر GoogleEarth ئەویش بە هەلبىزاردەنى يەكىك لەم شىوانەي خوارەوە ..



بەشىۋەيەكى جىڭىر پىناسە كراوه پىشتر ھەيە ئەوا دروستكردىنى پىرەوە كان لەگەل چاكىرىن و گونجاندىنى بەرزىيەكان لەئاستى بەرزى زەۋىيەوە، هەلبىزىدرابو ..

+ دروستكردىنى پىرەوە KML

بە هەلبىزاردەنى ئەم ئۆپىشنى ئەوا ئەو زانيارىيەكانى ناو GPS دەكە بەشىۋەي پىرەوە لەناو Track دا بەديار دەكەۋىت، پىرەوە GoogleEarth كە پېكھاتەي كاتن، ئەگەر پىرەوە كان لە چاوكى زانيارىيەكان ھەبۇو ئەوا دەتوانىن ھەستىن بە هەلگرتىن و سەيىھىرىنى دەكەن زىادىرىدىنى نىشانەي زىاتر بۆيان وەك تىيىكراو لىدىانى دل يان ترىپەكان يان پلهى گەرمى يان وزە WayPoint زىاتر لەسەر ئەوهش هەلبىزاردەنى KML يارمهتىمان دەدات كە بتۇانىن ھەستىن بەتاپىەتمەند كەنلىنى نىشانەكائىش.

+ پېكھىنانى ھىلى زىنجىرىھىي KML

بە هەلبىزاردەنى ئەم جۆره ئەوا نىشانىدا زانيارىيەكانى ناو GPS لە ناۋىپرۆگرامى GoogleEarth بەشىۋە ھىلى بەدوايەكدا ھاتوو، ئەم جۆره يان باشتىرىن بۇ ئەو كەسانەي كەدەيانە وىت زانيارىيەكانى مىنماۋيانەتە ناو WayPoint kml ، ھىلى زىنجىرىھىي GoogleEarth يان نىشانەدەرى

ئەمیش ریزى زانیاریه وەرگیراوەكانى ناو GPS بلام کات رولى تىا نېبىنيوھ بەھۆي ئەوه وە دەتوانىن
ھەستىن بەبىنىنەوە زانیاریه تاكە كان كە رىرە وەكەيان دروستكردوھ، بەلام پارىزگارى لە خالانە
دەكات كە پەيوەندىيان بەكتە وەھە يە.

بەۋىپىٽى ھەموو زانیاریه كانى تايىھەت بە بەرزى و شوين ناگىرىتەوھ، وە بۆچونە ناوايشيان لەرىكەي
نېشانە بالۇنىيەكەي نزىك خالەكەوە بچىنە ناو نەك لەرى رىزەكانە وە.

Adjust altitudes to ground height + گۈنچاندى بەرزىيەكان بەيىي بەرزى زەۋى

ھەلبىزادىنى ئەم جۆرييە بۆ ئەوه يە كە ھەموو خالەكان لەكتى وەرگىرنىيان لەسەر رۇوى زەۋى بۇوە
ئەويش كاتى سەفەر بە ئوتومبىل يان باسکىل يان پىادە.



بەلام ئەگەر بەھۆي فرۆكەوە تۆمارى زانیاریه كان كرابو ئەوا دەبىت ئەو جۆرە ھەلنى بېتىرىن.

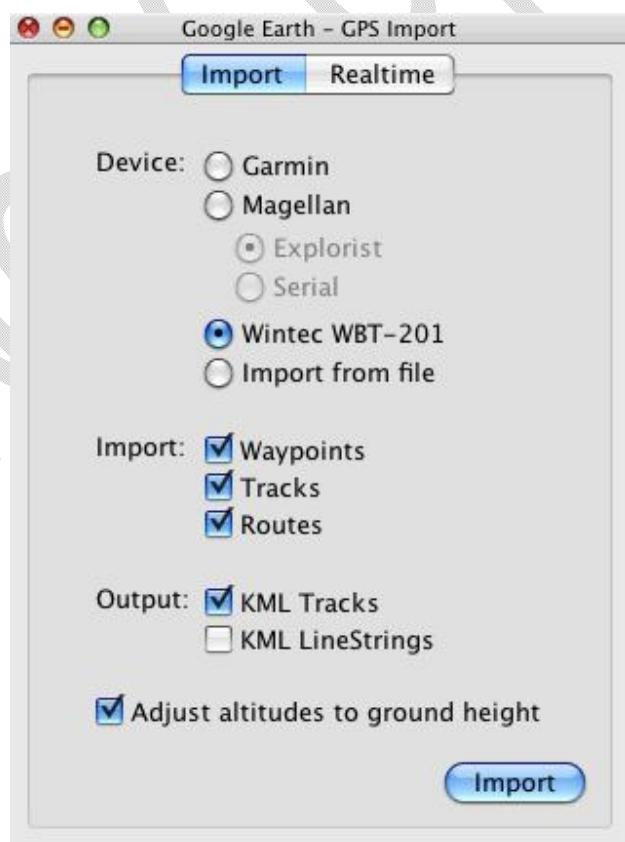
هەنگاوه کانی وەرگرتى زانیارييەكان

1- دلنيا بۇون لە وەئى كە ئامىرى كە بې يەكىك لە پىكە كان بە كۆمپىوتەرە كە وە گە يەنراوه وەك پىشتر باسمان كرد.

2- پىويىستە لە كاتى پىكە وە بەستى بە كۆمپىوتەرە كە ئامىرى GPS كۈزىنرابىتە وە.

3- پاش بەستى وەئى بە كۆمپىوتەرە كە ئەوا راستە و خۇ ئامىرى GPS دابىگىرسىتەرە وە چاوه روانى بىنىيى و وەرگرتى مانگى دەستكىرد مەكە.

4- پاشان لە سەر tools GoogleEarth كلىك لە سەر GPS بىكە تاوه كو پەنجەرە تايىبەت وەرگرتى زانیاري لە GPS دەكىيەت وە.



5- پیشتر رونمان کرده و ئەگەر ئەو ئامىرە لە جۆرە بۇو كە نەتوانىت لەگەل پرۆگرامى GPS كاربكتا ئەوا پيويسته زانيارىيەكانى ناو GoogleEarth هەلگىرا بىت و شوينى زانراو بىت تاوهكۇ بىتلىك زانيارىيەكانى لىيوە وەرگرىنەوە.

6- لەپىي هىنناوه و ديفولتەكەي خۆى(ئاسايى) هەلېزىرىن چوونكە لىرەدا ھەموو زانيارىيەكانى ناو GPS ھەكەمان بۇ دىنى...
KML يان زنجىرەھىلەكانى

7- لەبەشى دەرچۈن Output ئەوا لە جۆرە كانى پىزەوه كانى KML ھەلەبىزىرىن تاوهكۇ شىيەتى بەدىاركەوتىيان دىيارى بکەين كە چۈن زانيارىيەكان بەدىار كەون.

8- دىيارى كردن و گونجاندى بەرزى بەپىي ئاستى بەرزى زەھى، وەئەمەش واتا ھەموو خالەكان لەسەر ئاستى زەھىيە و تۆماركراوه، بەلام ئەگەر لە فرۇڭكە و بۇئەمە ھەلنا بىزىرىن..

9- پاشان كلىك لەسەر Import دەكەين وەئەگەر كردارى هىننانەكە لە GPS بۇ ناو پرۆگرامى GoogleEarth هات ئەوا دايەلۆك بۆكسى تايىبەت بە دىنلىيا بۇون لە ئەنجامدانى كارە نىشان دەدات...

تىبىينى

لەكاتى هىننانى زانيارىيەكان بۇ ناو پرۆگرامەكە ئەگە زىاتر لە پيويستى پىچۇو واتا دوا كەوت ئەوا دەبىت كارى تىكرايى وەرگرتى زانيارىيەكان كەم بکەينەوە وەبە كەمكىدىنەوە ئەوا تىكرا ژمارەي خالە وەرگىراوه كان كە متى دەھىننەتە و ناو پرۆگرامەكە، زۆربەي ئامىرەكانى وەرگرى GPS بەشىوھىيەكى سەرەكى تىكرايى وەرگرتىنەوەي خالەكانى دىار كردوه، هەتا ئەم تىكرايى كەم بکەينەوە ئەوا دەبىتە هوى كە مبۇونە ژمارەي خالە وەرگىراوه كانى كە كۆراونەتە وە لەھەمان كاتدا.

زانیاریه کان به دیار ده که ون له سه ر به شی تایبیهت له ناو پرۆگرامه که GoogleEarth له زیر ناوی فۆلدەریکی تایبیهت به GPS و هه رکاتیک کلیکی له سه ر بکهین و بیکهینه و ئهوا پیکهاته کانی ناوی به دیار ده که ویت، بروانه ئه م وینه یهی خواره وه



وه بە وپیی چەند ئەمانه بکهینه وه زانیاری زیاتر به دیار ده که ون .. زیاتر لە وەش پیکخستنی زانیاریه کان و گونجاندن و ھاویه شی پیکردن و ھەلگرتئیشان وە لە کاتی دیاری کردنی جۆرى دەرچوون بق پیره وە KML و زنجیرە هیلی KML لە کاتی هینان و وەرگرتنه وەی زانیاریه کان ئهوا بە هەمان شیوهی بە گونجاوی ریره وو ریره وە هیلە کان لە فۆلدەری ریره وەدا بە دیار ده که ویت .ROUT.

تیبینی :

ئەگەر ھەلەیەك رووی دا لە کاری پەیوەندی کردنە کە دا لە کاتی هینان و وەرگرتنه وەی زانیاریه کان ، ئهوا پیویسته ئامیری وەرگری GPS بکۈزۈننە وە پاشان جاریکی تر بىخەینه وەی کار وە پاشان ھەنگاوه کان لە ھەنگاوى 4 چوارەمە وە دەست پیپکەین ...

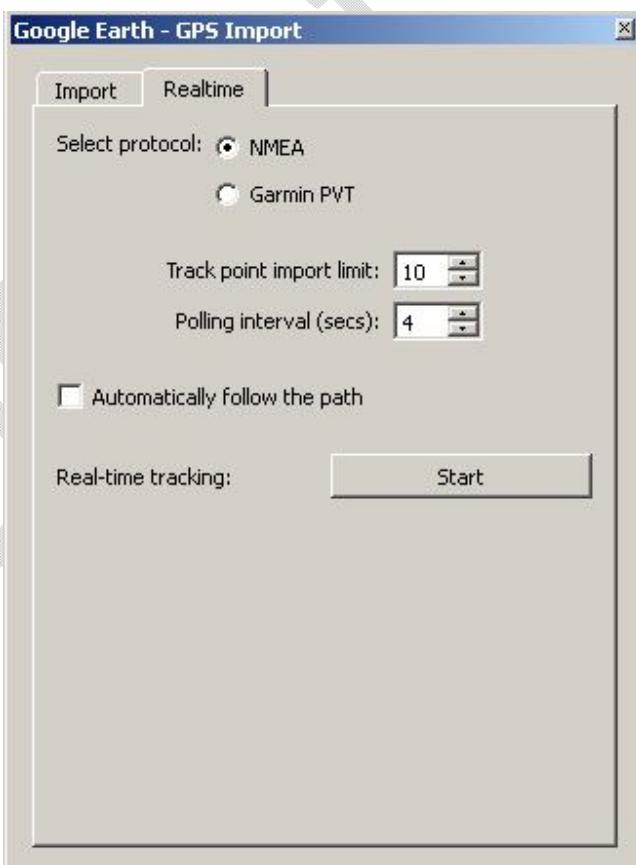
چاودیئری کاری GPS له کاتی زیندودا واتا راسته و خو

واتا ئەگەر هاتوو ئامىرى كۆمپىوتەرى لايپتۆپمان ھېبوو وە راستە و خو بە ئامىرى وەرگرى GoogleEarth گەيەنرابوو بە كىبىل ھ پاشان چوبوينە ناو ئىننەر نىتەر لە ويۋە وە پروگرامى كىدبۇوه ئەوكات راستە و خو كاتىك ئىمە گەرقى دەكەين بە ئۆتومېيىلەكە راستە و خو لەسەر GoogleEarth ھەكە شويىنى و رىرە وەرى روېشتنى ئىمە بەدىار دەكەۋىت.

وەبۇ ئەوهى كىدارى راستە و خو گەرقى بکەين لەسەر پروگرامى GoogleEarth بە بەكارهىنانى WayPoint GPS لايپتۆپ و ئىننەر نىت ئەوا ..

1- وەك پىشتر باسمان كىدوو گەيەندىن و بەستنە وە GPS بە كۆمپىوتەرى لايپتۆپ كە وە.

2- لە بەشى ويندوئى تايىبەت بە GPS لەناو پروگرامى GoogleEarth ھەكەدا دەچىنە سەر بەشى (كاتى زيندۇ Real time وەك لەم وينە يەدا بەدىار كە وتوھ ..)



3- لیرها هلبزاردنی گونجاو دهکهین بهم شیوه یه ..

- Select protocol جوری ئه و پروتوكوله دیاری دهکهین ئهکه دلنيا نهبووين له زانينى.

جورى پروتوكوله كه ئهوا راسته و خو NMEA هەلە بېزىرىن.

ب- Track point import limit ... شیوهی هېنانه وھی رىرە وھ خالە كان import point .. لیرها دەتوانىن تىكراي ژمارەي ئه و خالانەي دەمانە ویت بېھىنېنە وھ ناو

دیاربىكەين هەتا ژمارە كەي كەمبىت ئهوا خىراتر رىرە وھ خالى بە دیار دهكە ویت GoogleEarth

بەلام چرى كەم دەبىت دقىق نابىت بەلام چەند ژمارە كەيان زىياد بىت ئهوا خاۋ دەبىت بەلام
جوانتر دەبىت بە دیار كەوتىنە كە.

ج- polling interval (sec) جياكه رە وھ كات بە چىركە .. ئه وھ ژمارەي ئه و جارانە كە

پروگرامى GoogleEarth بتوانىت زانىارى كۆبكتە وھ لەرىگەي GPS بە چىركە.

د- Automaticy follow the path .. بەشىوه يە كى ئوتوماتىكى شوين

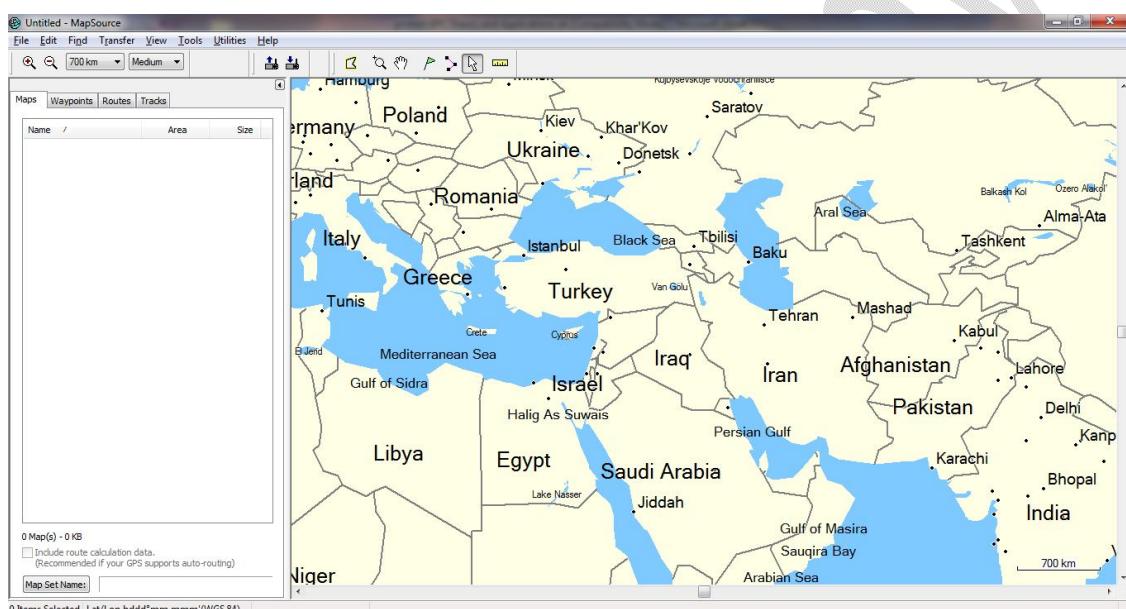
رىرە و دەكە ویت، چالاک كردى ئەم ھەلە ئهوا كارپىكىرنى بە دیارخىستنى 3 سى دوورى وھ
شوينكە وتنى رىرە وھى GPS بەشىوه يە كى كە راسته و خو لە كاتىكى زىندودا دەبىت،
واتاراسته و خو.

4- پاشان كلىك لە سەر Start GPS دەكەين كە ئەميش راسته و خو شوينى دەكە ویت

بەشىوه يە ك زىندو.

Map Source پروگرامی GPS

یه کیک له پراکتیکه کانی تری GPS ئوهی به هوی پروگرامی ده توانين پراکتیکی GPS جيچه جي بکهين، واتا به هویه وه ده توانين ههستين به وه رگرانه وه زانياريه کانی ناو بؤ ناوي پروگرامه که وه چهند كداریک ده توانين به سه ردا جي بجهی بکهين، وه به همان شیوه ئه گهر له پروگرامه که دا Rout و waypoint له سه رنه خشې بکيشين ئه وا ده توانين بینيرينه وه ناو .. GPS



پاش كردن وه پروگرامه که ئه وا پیویسته به شیوه يه کي راسته و خو ب کومپيوتره ره که گه يه نرابيت، وه ک به ديار که وتوه له گرنگترين به شه کانی بريتىن له Map , Waypoint , Routs , Tracks که به کلیکی هر يه کیک له مانه ئه وا ناوه رکه که ي ب ديار ده که ویت.

هه ریک له مان پیکهاتهی خشته کی خوی هه يه به شیوه ستون ستون به ديار که وتون ...

پاشان ئەم كردارانە دەتوانىن بکەين...

هىئانى زانىارى ناو GPS بۆ ناو پروگرامەكە

1- دەچىنه سەر Transfer ھو لىرەوھ كلىك لەسەر Receive from device ۋاتا وەرگىتنو هىئان لە ئامىرەوھ.

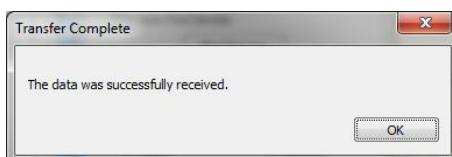
2- پاش كلىك كردنى ئەوا راستەوخۇ ئەم ويندوئىيە بەديار دەكەويت



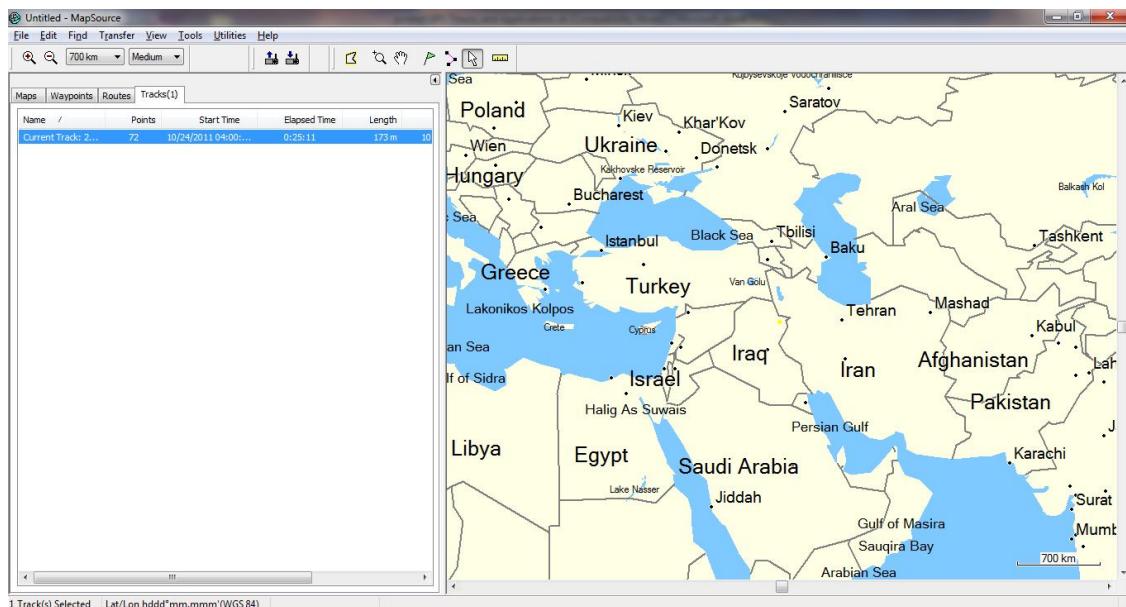
دا device بەكلىك كردنى راستەوخۇ ئەگەر ئامىرەكەي پىوه گەيەندرابىت ئەوا لە Find Device ناوى ئامىرەكە بەديار دەكەويت بۆ نمونه GPSMAP 78S ئەو GPS گۆمپىوتەرەكە گەيەنزاوه.

ئەوا لىپوھ دەتوانىن ئەو دىيارى بکەين كە چ جۆرە داتايىك وەرىگىرين وەك ئەوەي Maps واتا نەخشە وەرىگىرين، Routes ئەوا تەنها پىگە بەھىنېت وەيان Tracks پىرەوەكان وەيان waypoints خالەكانى رىڭە وەرىگىنىھوھ.

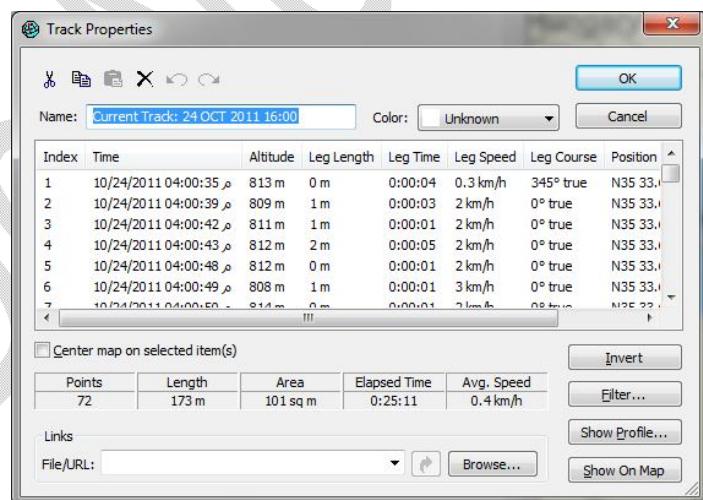
3- پاشان كلىك لەسەر receive دەكەين، ئەوا راستەوخۇ دەبىت ئەم ويندوئىيە بەديار بکەويت



پاش ئەو كىدارانەي كىدمان ئەوا لەناو GPS دەدا ھەربەشىك ھەبووبىت راستەوخۆي دېتە ناو پرۆگرامەكە بۇ نۇمنە لەم GPS كە بە كۆمپىوتەرەكە گەيەنراوه ئەوا تەنها Tracks ھەبو بۆيە كاتىك كلىك لەسەر Tracks دەكەين ئەوا راستەوخۆي ناوى تراکەكە بەديار كەتووە ...

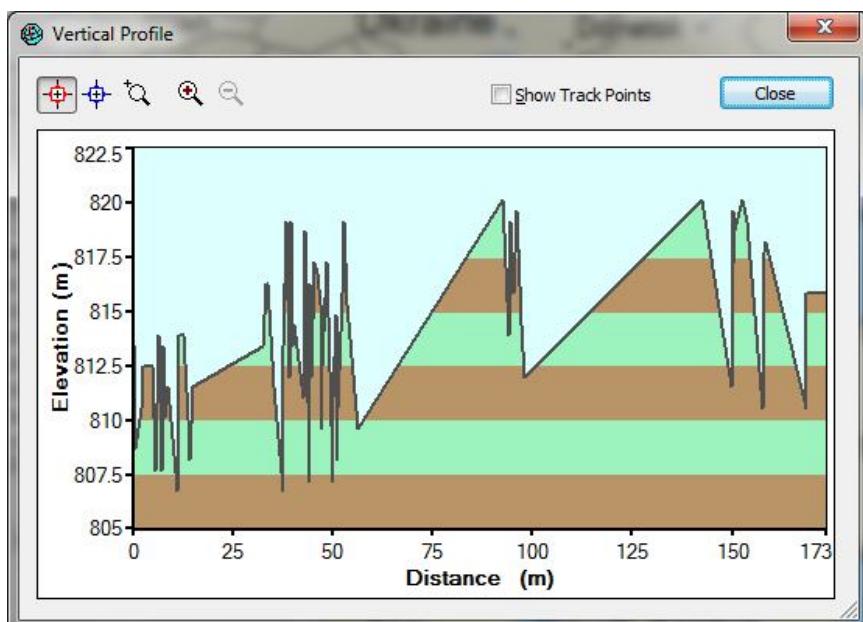


ئەگەر دەبل كلىك لەسەر تراکەكە بىكەيت Track ئەوا راستەوخۆي ئەم وىندۇيە بەديار دەكەۋىت

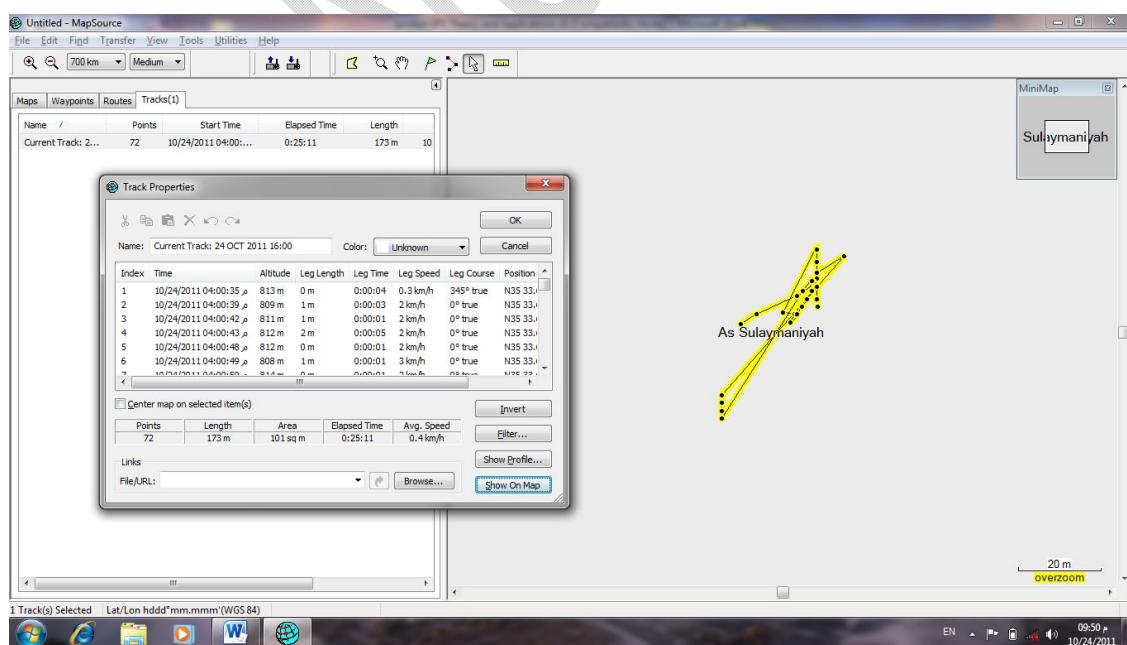


وەك بەديار كەتوووه ھەموو تايىبەتمەندى تراکەكە و route بەديار كەتوووه.

ئەوهى گرنگە لىرەدا ئەگەر كلىك لەسەر Show profile بىھىن ئەوا راستەخۆرى پەزۇفايىلى ئەو تراكەمان بۇ دەكىيىشىت..



بەلام بەكلىك كىرىنى ئەوا دەبىتىتە بەدىار كەوتىنى ئەو تراكە لەسەر نەخشەي جىهانزىيەكە براوانە وېنەكە..

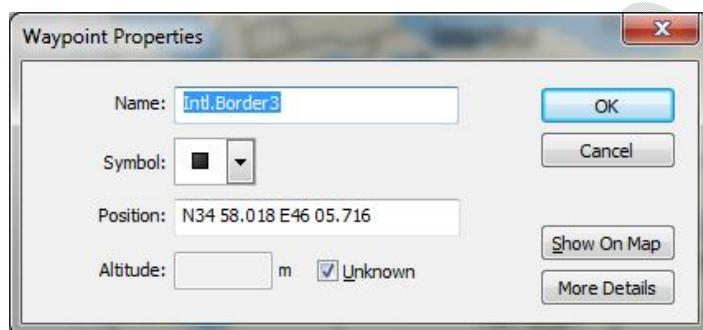


ناردنی زانیاری له بوناو map source

ئەم كىدارە كاتىك لە سەر نەخشە كە بمانە وىت waypoint track يان Route يان waypoint بىكىشىن ئەوا نىد
بە ئاسانى ئە و رېرە و رېگا و خالە رېيانە دە توانىن بەرينە وە ناو GPS

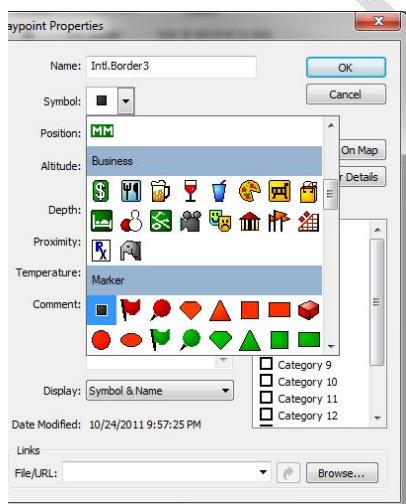
waypoint دروستكىرىدىنى

بە چۈونە ناو بەشى Edit پاشان كلىك لە سەر new waypoint ئەوا ئەم ويندوپىيە دە كىرىتە وە



دە توانىن ناوى waypoint name - دە كە بىتىين...

دە توانىن جۆرىك لە نىشانە هەلبىزىرىن كە بوق پۆيىنتە كە دابىتىين...



ئەوا راستە و خۇرى شوپىنى پۆيىنتە كە مان نىشان دە دات

دە شتوانىن خۆمان بىنوسىن...

لە سەر نەخشە خالە كە بە دىيار دە كە وىت Show on map

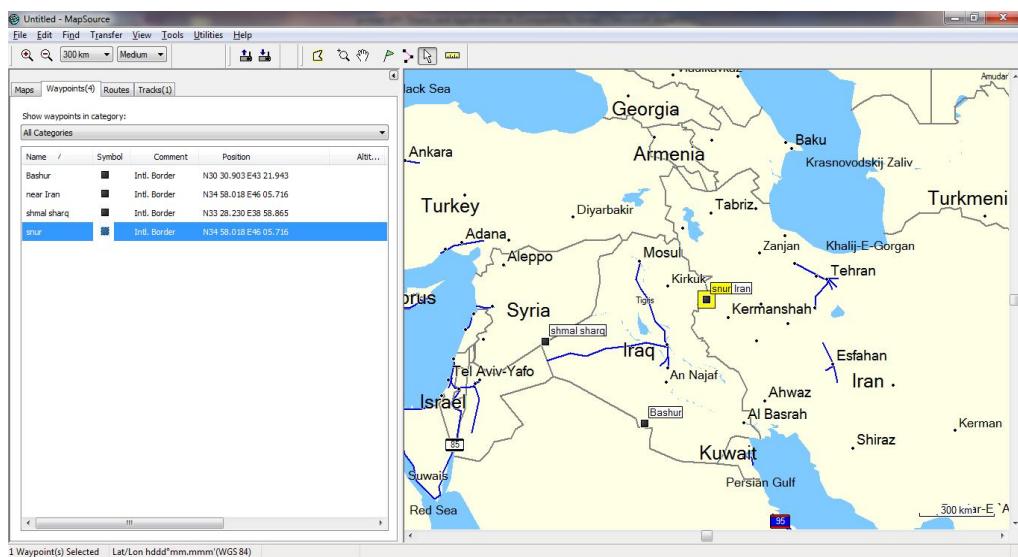
زانىارى زياترمان نىشان دە دات...

پاش كلىك كىرىنى OK ئەوا ئە و waypoint لە سەر نەخشە كە

دروست دە بىت...

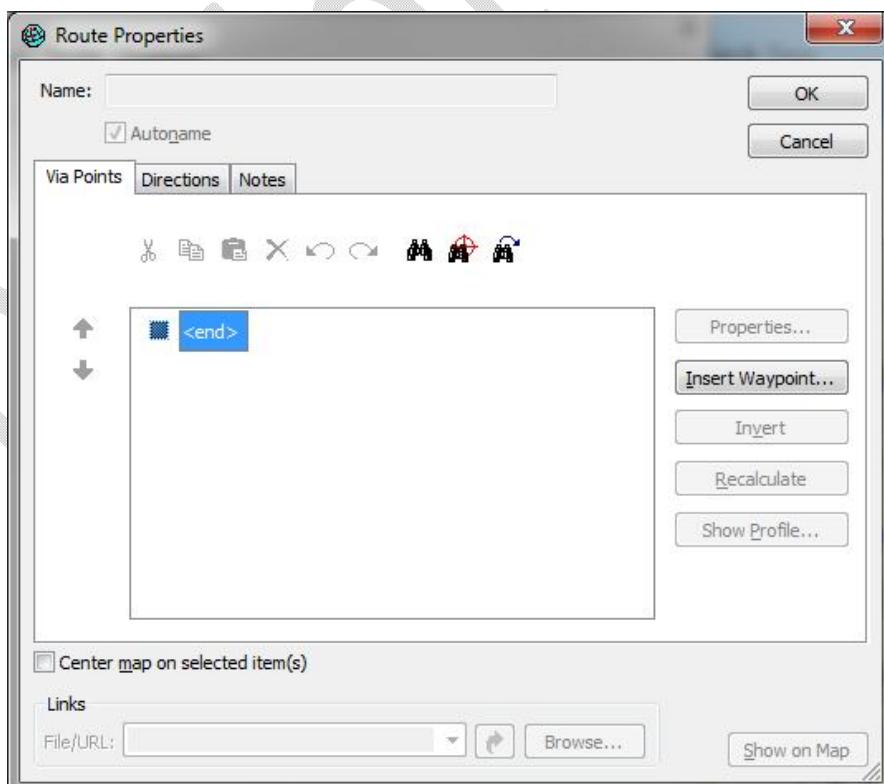
بروانە وىنە ئى داهاتوو.

لەسەر نەخشەكە way point ھ دروستبۇوه كان بەديار كەوتۇن...

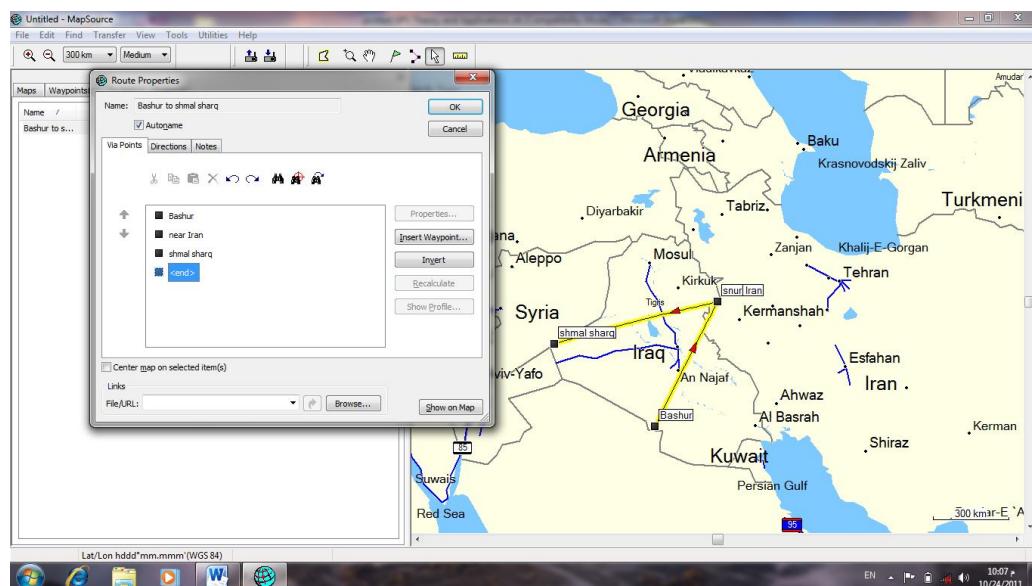


دروست كەردنى رىيەرەو Route

دەچىنە سەر new route و كلىك لەسەر edit دەكەين بەم شىۋەيە ويندۇيەك دەكىرىتەوھ..



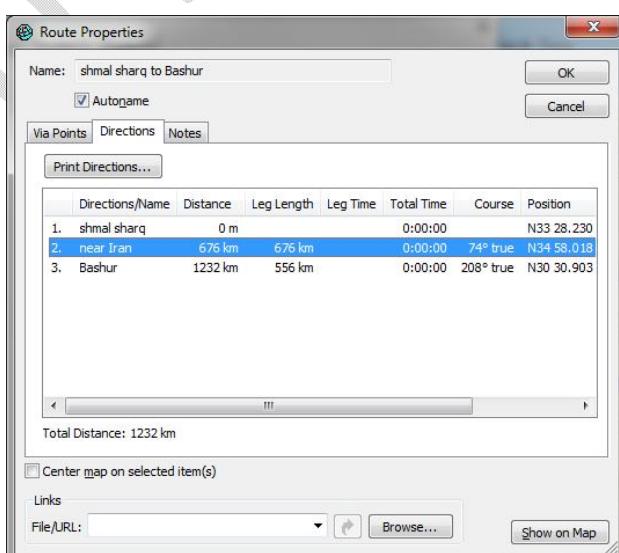
کلیک له سهر Insert Waypoint ده کهین بُو هینانی waypoint هکان پیشتر دروستمان کردون waypoint به شیوه یه ک دووباره ده کهینه وه ک ئمهش ده بیتھ هۆی دروستکردنی پیره و له نیوان waypoint هکاندا.



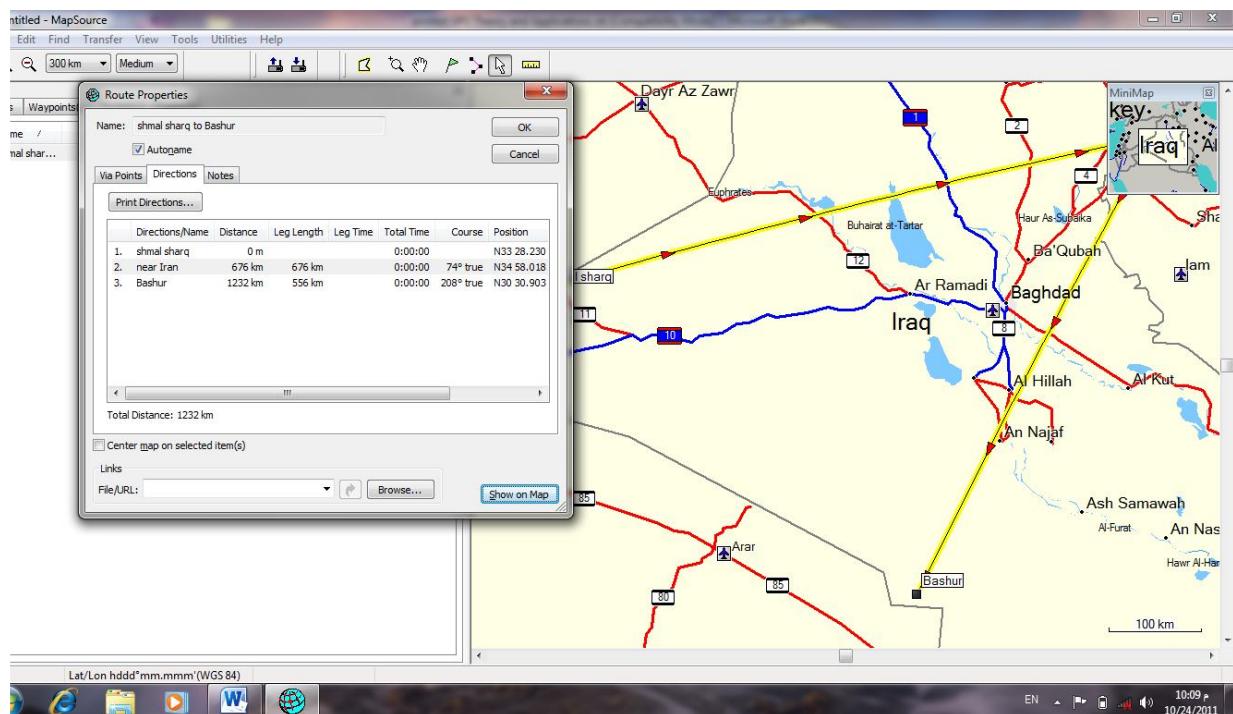
وهک دیاره ریره وکه دروست بوروه ..

به کلیک کردنی invert ئهوا راسته و خۆی ده توانين ھەستین به پیچه وانه کردنە وەی ئاراسته کەی.

ئه گەر بچینه سەر بەشى direction ئهوا ئاراسته کانمان پى دەلیت له گەل دریزى دورى پیره وەکان.



بەكلىك كردىنى ئەوا بەم شىۋەيە لى دېت Show on map

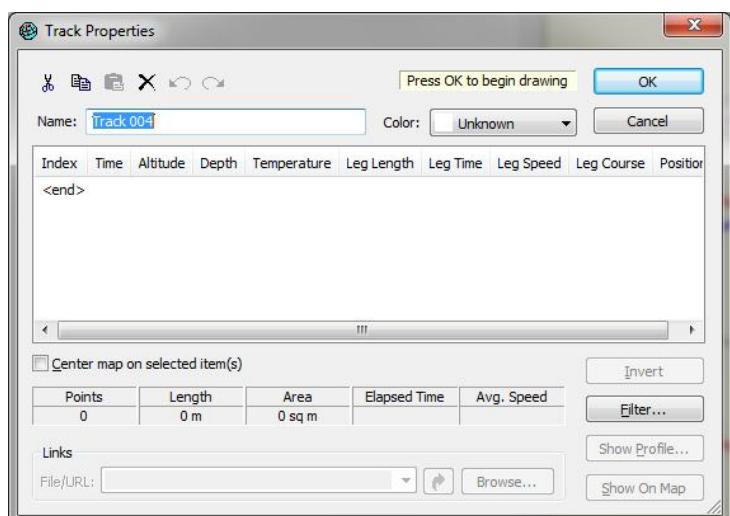


DONUM

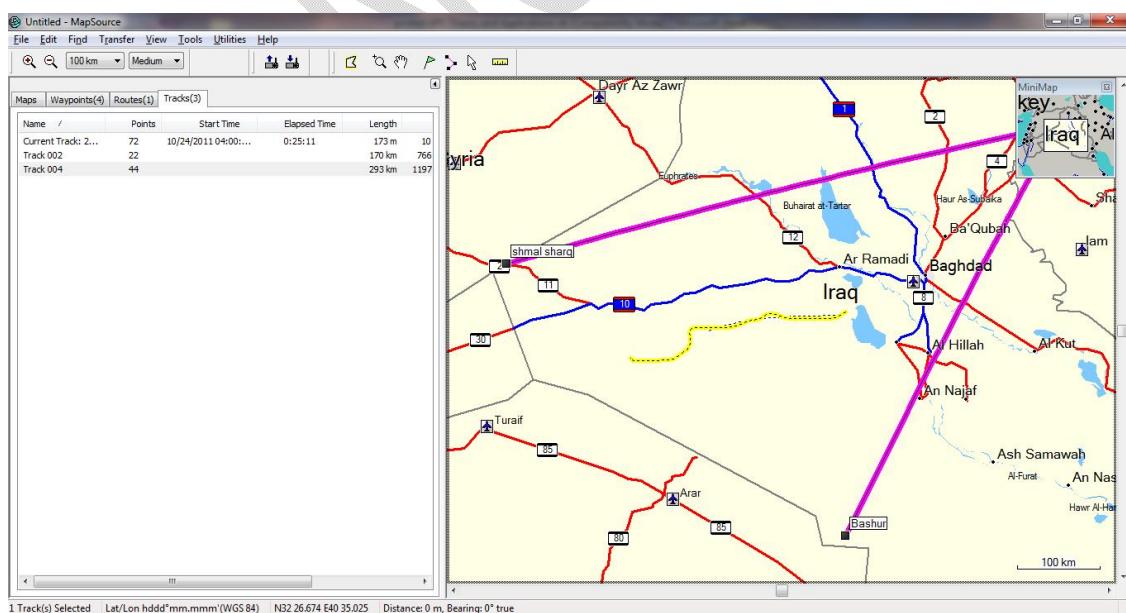
ریگه‌ی نوی New Track

به کار دیت بو کیشانی ریگه به شیوه‌ی هیل راسته و خو لسهر نه خشکه وه به پیش پیویست...

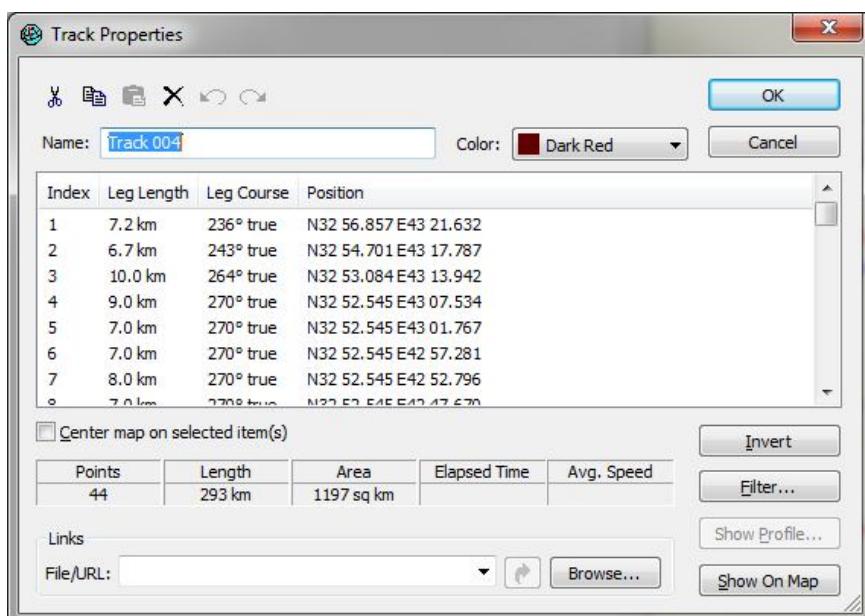
ده چینه سهرا new Track پاشان کلیک لاهسرا edit ده کهین بهم شیوه‌یه ویندویه ک ده کریته وه...



- کلیک لاهسرا OK ده کهین راسته و خو ده تواني ههستين به کیشانی ریگه ویله که ریگه لاهسرا نه خشکه وه ک به دیار که وتوه راسته و خو هیله که مان کیشا... که ریگه ویله که ریگه که یه ..

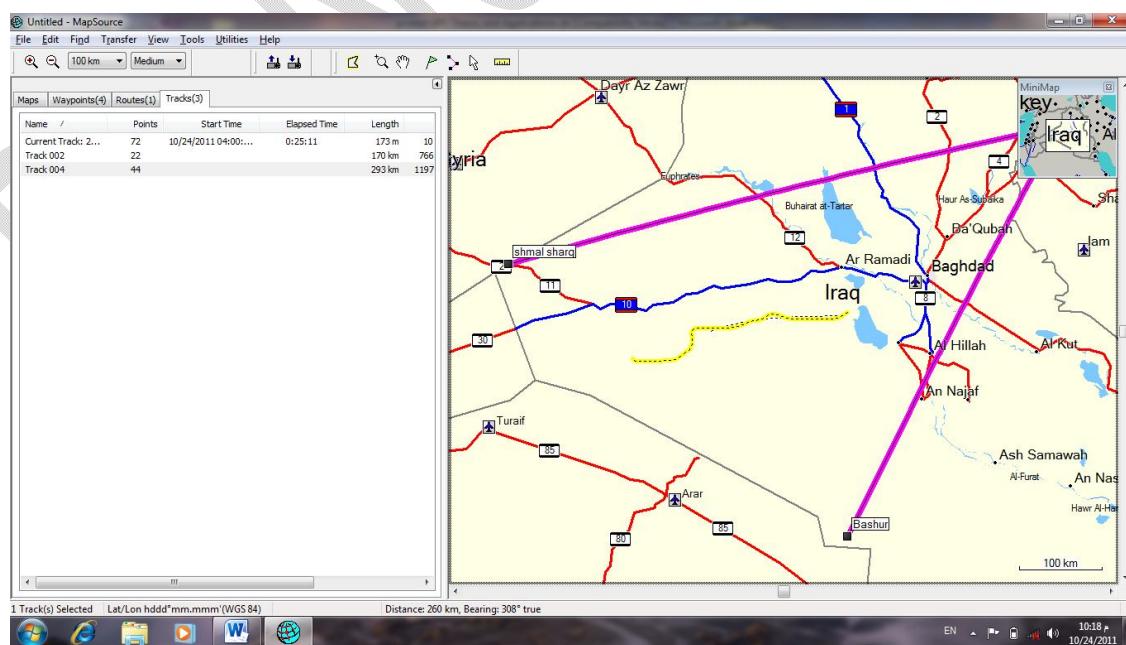


هر کات گه یشته نه کوتایی ئەوا enter دەکەین دەبىنин ويندۇي تايىھەت بە تايىھەتمەندى تراکەكان
دەكريتەوە كە بەم شىۋەھەي خوارەوە يە ...



پاشان كلิก لە سەر ok دەكەين ..

دەبىنин لە بەشى track بە دىيار دەكەويت



کرداری ناردنی زانیاریه کان له کومپیوتەرە بۇ ناو GPS

پاش ئەوهى لەناو پروگرمى map source دا ھەموو كردارەكانى وەك دروست كردنى way مان كرد ئەوا بۇ ئەوهى ئەو زانیارييانە وەك خۆيان بنىرىين بۇ route و Map point ناو GPS ئەوا

1- دەچىنە سەر Transfer و كلىك لەسەر send to device دەكەين



وەك بەديار كەوتۇو ھەموو ئەوانەي دەمانەۋىز بىنىرىين بۇ ناو GPS دەكەين وار كلىكىيان دەكەين و پاشان كلىك لەسەر send دەكەين ...

به گشتی چهند زانیاریه ک

سیستمی دیاریکردنی شوینه جیهانی نظام تحديد المواقع العالمي Global Positioning System GPS نئم سسته مه به هۆیه وە دەتوانین ھەستین بە زانینى پىگە لە سەر رۇوی زەوی ئەویش بە هۆی چەند ئامىرىکى ھاواکاره وە... وە بە يارمه تى مانگە دەستكىدە كان

(General Packet Radio Service) GPRS جۆرىيەكە لە خزمە تگۈزارى نوئى بە تۈرەكانى پەيوەندى و شىتەرتىتە وە

(Assisted Global Positioning System) AGPS سىستمی ھاواکارى دیاریکردنی شوینه جیهانى نظام تحديد المواقع العالمي المساعد ھۆکارىيکى ھاواکارە بۇ دیاریکردنی شوین بە هۆی GPS بەشىوه يە كى ووردى.

Arc/INFO Fully-functional GIS software capable of calculating topology and creating new geospatial data.

Almanac Data Initial satellite data the GPS needs in order to calculate its present position. The almanac data updates the clock and satellite configurations, synchronizing the GPS with the satellite constellation.

ArcView Software developed to allow non-specialists to use data developed in Arc/INFO.

Attribute Descriptive information about an element in a GIS data layer, such as the name and length of a stream, the concentration of lead in well #57, etc.

Base Station A GPS unit permanently installed at a known location that is used to differentially correct the position error of the GPS signals.

Coordinate System A system of expressing the location of features. An example is Latitude/Longitude.

Cover Type Term used to identify the vegetation community in an area according to a particular classification system.

Coverage A geospatial data layer in Arc/INFO containing information about a set of features with characteristics in common, such as streams, roads, refuge boundaries, etc.

Data Dictionary A description of the fields (items) that describe a feature in an attribute table, including a list of the possible values and codes used in each field.

Datum A set of characteristics that define a coordinate system, and a set of control points whose geometric relationships are known, either through measurement or calculation. All datums are based upon a spheroid, which approximates the shape of the earth. Examples include North American Datum (NAD) 1927 and NAD83.

Differential See Post-processing.

Correction

Oxford, MS Global Positioning System(GPS) and Geographic Information Systems (GIS) June 27, 2001 The University of Mississippi Geoinformatics Center Rev. 6/01 Page: 1-3

DOP Dilution of Precision; a method of describing the current accuracy of a GPS unit based on satellite configuration. PDOP is Position Dilution of Precision, a factor that includes both horizontal and vertical accuracy, while HDOP (Horizontal Dilution of Precision) only describes horizontal accuracy. PDOP values should be 6 or less.

Feature A single geospatial data element, e.g., a stream, a road, a county, a well, etc.

Field The columns in a database or spreadsheet.

GIS A computer-based system designed for the collection, storage, and analysis of phenomena where geographic (spatial) location is an important characteristic or is crucial to analysis.

GPD Global Positioning Device; usually used to refer to receiver units, either portable or base station.

GPS Global Positioning System; a satellite-based system capable of determining the x,y,z coordinates of one's location on the earth.

Ground Truth To visit a site to verify data derived from remote sensing.

HDOP Horizontal Dilution of Precision - a calculated likelihood of horizontal error based on the present position of the satellites being tracked; higher numbers indicate larger errors.

Land cover See Cover type.

Landsat A series of satellites that acquires images of the earth. The data have 30 meter resolution with 7 Thematic Mapper bands.

Layer See Theme.

Line or Arc A spatial feature that is defined by a beginning point (node) and ending point (node). An arc contains additional points called vertices that change the direction of the line between the nodes. Page:1-4 Rev. 6/01

Map Projection A mathematical system that represents the spherical surface of the earth on a flat (planar) surface, like a map. Examples include Universal Transverse Mercator (UTM) and the Albers Equal-Area Projection. Latitude/Longitude is **not** a map projection, it is a spherical coordinate system.

Metadata Information describing the contents and development history of a data set. Data Documentation. "Data about data."

NAVSTAR Navigation Satellite Timing and Ranging - the space-based satellite system used for global, continuous, all-weather calculation of time, position and velocity.

NWI National Wetlands Inventory. A Fish and Wildlife Service

program responsible for classifying and mapping wetlands throughout the United States.

PDOP Position Dilution of Precision - a calculated likelihood of position error based on the present position of the satellites being tracked; includes horizontal and vertical error. PDOP values should be 6 or less.

Point A spatial feature with neither length or area.

Polygon A vector-based feature in which an area is defined by the series of lines comprising its boundary and a label point.

Post Processing Correcting field position data collected by a portable unit not able to use the PPS signal by acquiring nearby base station data for the same time period and using a computer program to differentially calculate the actual positions.

PPS Precise Positioning Service - encoded GPS information broadcast from satellites that contains corrections to remove the intentional errors of Selective Availability.

Scale A value, usually represented as a ratio or a fraction, identifying the relationship between the dimensions of the map and the dimensions of the earth. The scale at which data are entered into a GIS is a very important consideration for performing analyses and producing maps because it determines the level of detail contained within the data.

Oxford, MS Global Positioning System(GPS) and Geographic Information Systems (GIS)
June 27, 2001 The University of Mississippi Geoinformatics Center Rev. 6/01 Page: 1-5

Solution The geographic coordinates of a location calculated by a GPS receiver.

Spatial Data Geographical data that store the geometric locations of features on the earth.

Spoofing The attempt to imitate the GPS satellite signals by an unfriendly party.

SPS Standard Positioning Service - GPS information broadcast in the clear, available to anyone, but with built-in errors making the signal accurate to only +/- 100 meters. A receiver that collects only the deliberately degraded signal from the satellites with no internal correction is said to use the Standard Positioning Service.

Theme A collection of geographic objects (e.g., rivers, telephone poles, vegetation communities) with a common subject.

Topology The relationships between spatial features.

UTM Universal Transverse Mercator; a map projection system that uses the intersection of Northing (north-south) and Easting (east-west) lines to describe a position on the globe.

Vector A data format in which the spatial data elements are represented as points, lines, or polygons and are referenced to a spatial location.

Vegetation Classification A system for characterizing the species compositions or habitat types of homogenous plant communities.

Waypoint GPS term used to describe a single position solution. Waypoints can be collected singly for point-source data or automatically for mapping roads, trails or boundaries.