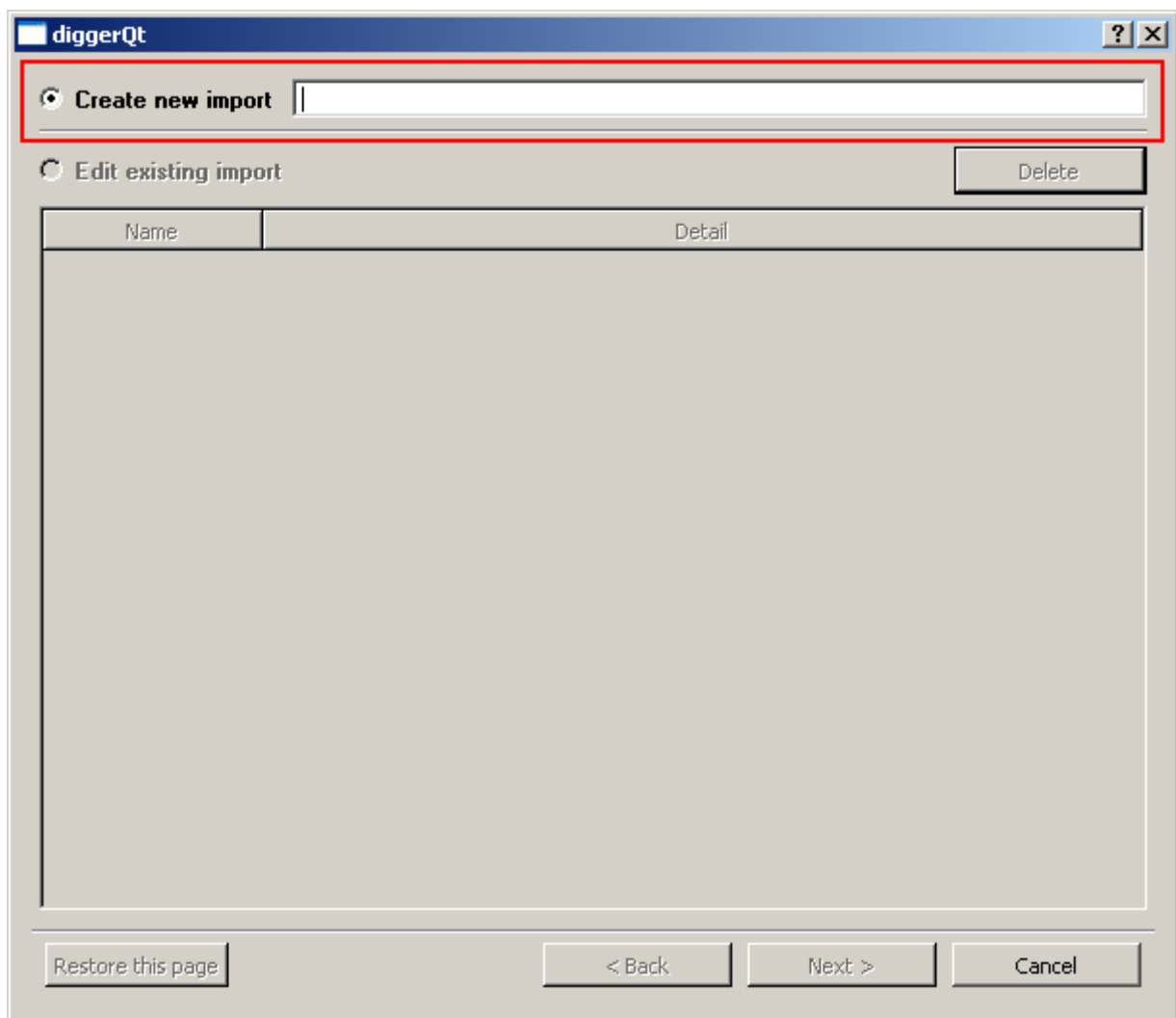


Instrukcja importu punktów POI do programu AutoPilot.

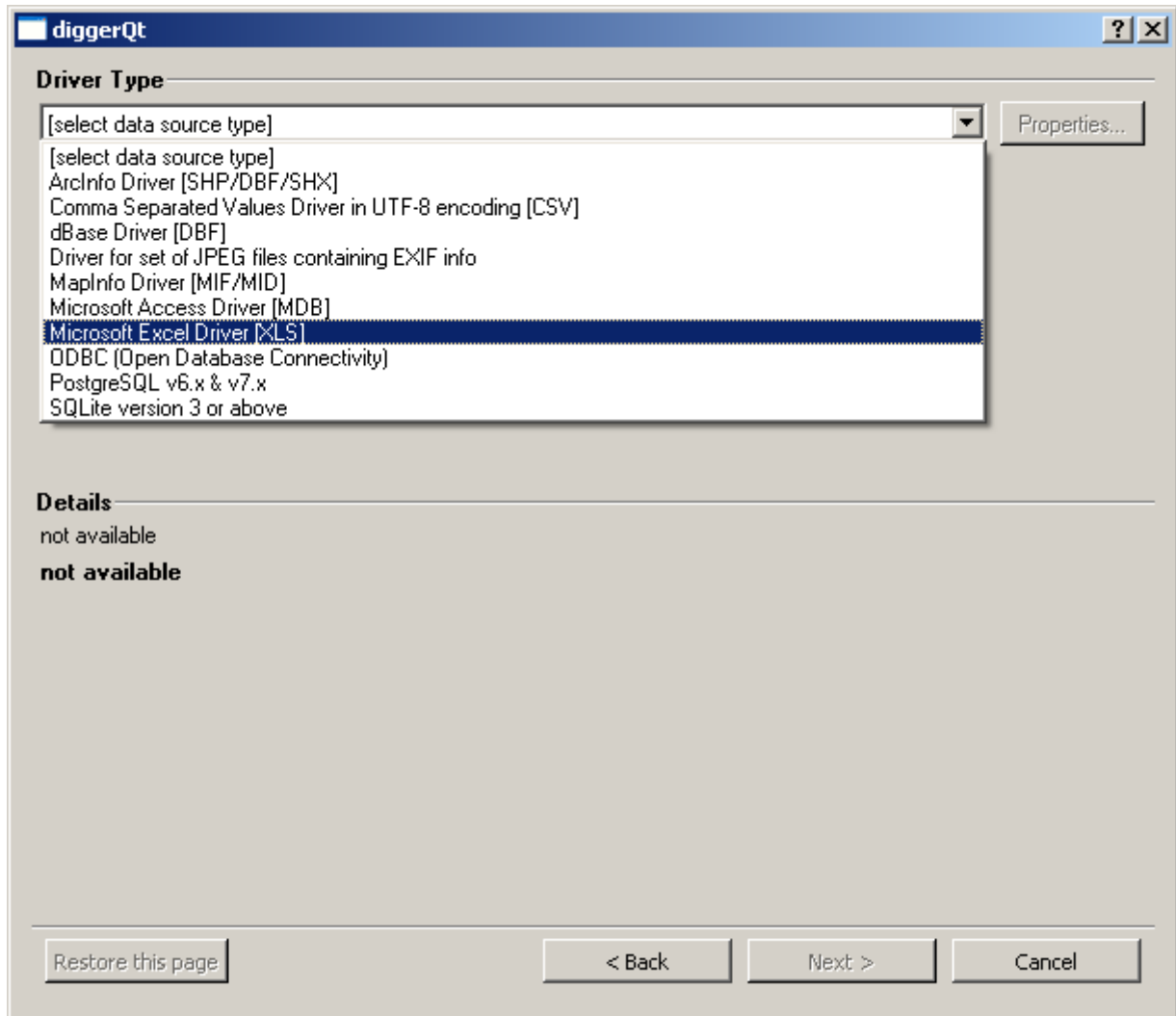
Do zaimportowania bazy punktów POI niezbędny jest program "diggerQt.exe", który znajduje się na stronie www.autopilot.pl w dziale DO POBRANIA.

Krok po kroku proces importu bazy:

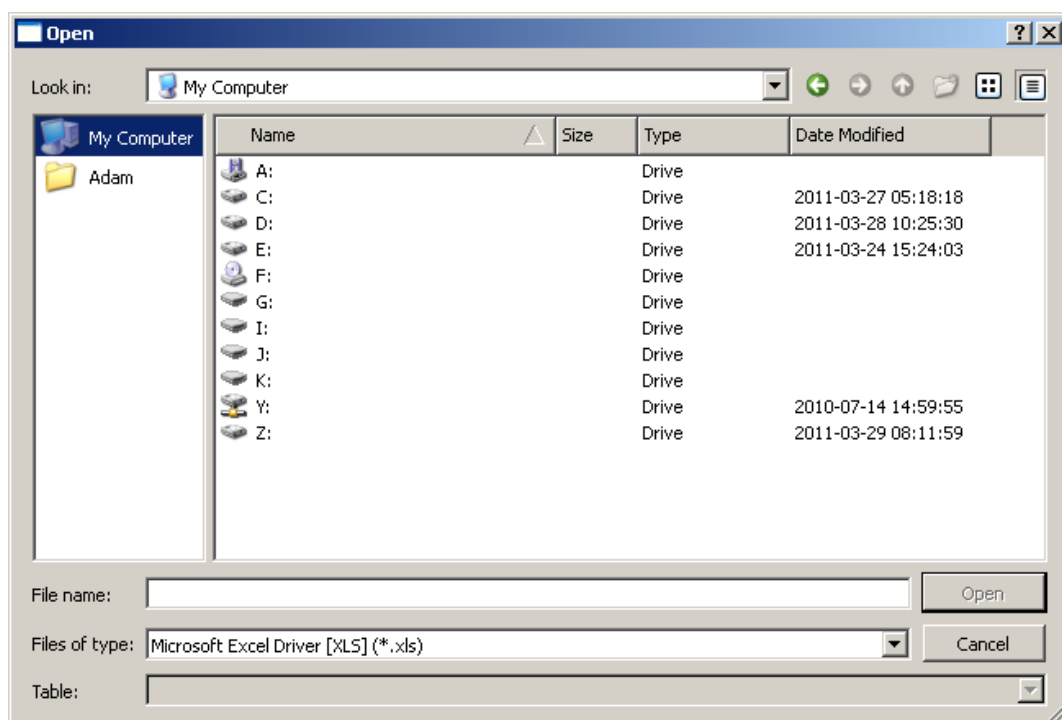
1. W pierwszej kolejności należy podać nazwę zaimportowanej bazy („Create new import”) i kliknąć przycisk „Next”.



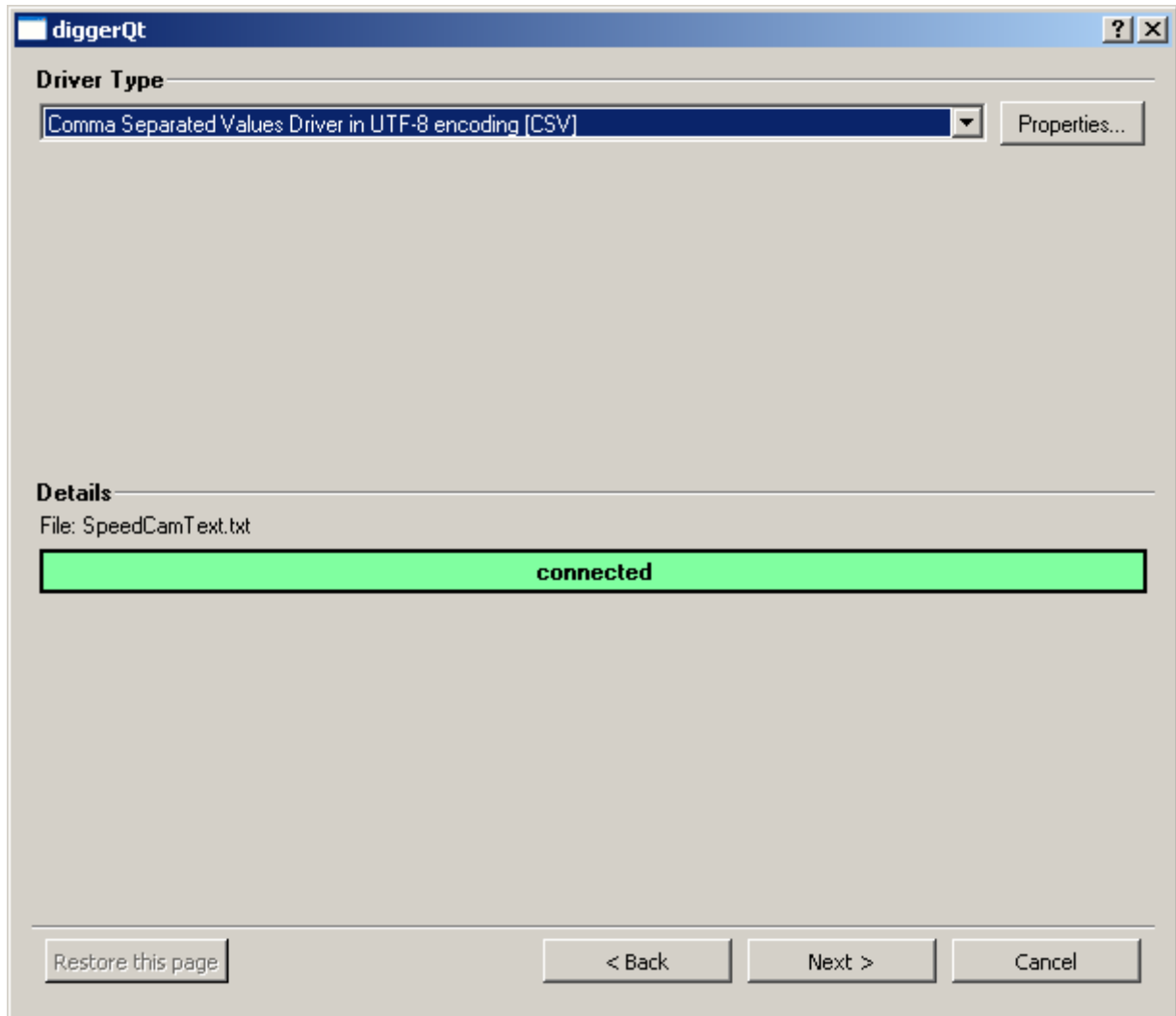
2. Z rozwijalnej listy wybierz rodzaj bazy z jakiej chcesz dokonać importu.



3. Pojawi się okno, w którym należy wskazać ścieżkę do bazy (pliku).



4. Po poprawnym wyborze w oknie wyświetli się następująca informacja:



Kliknij przycisk „Next”.

5. W kolejnym oknie wybierz odpowiedni układ współrzędnych w jakim zapisane są dane w importowanej bazie punktów. W dolnej części „Source data columns” przypisz odpowiednie kolumny zawierające współrzędne w bazie.

diggerQt

Coordinate system

Czech Republic - S-42 Transformation	easting	northing
Czech Republic - direct Krovak's Transformation	-Y	-X
Geographical coordinates [WGS84] (angle milliseconds)	longitude	latitude
Geographical coordinates [WGS84] (dd.ddddd°)	longitude	latitude
Geographical coordinates [WGS84] (dd°mm'ss.s")	longitude	latitude
Geographical coordinates [WGS84] (dd°mm.mmm)	longitude	latitude
Great Britain - National Grid	easting	northing
Great Britain - Ordnance Survey	OS Grid Reference	
Ireland - National Grid	easting	northing
World - Miller cylindrical projection	x	y

Source data columns

longitude Długosc

latitude Szerokosc

Sample of Geographical coordinates [WGS84] (dd.ddddd°): [longitude: 14.24894] [latitude: 52.78998]

Restore this page < Back Next > Cancel

Kliknij przycisk „Next”.

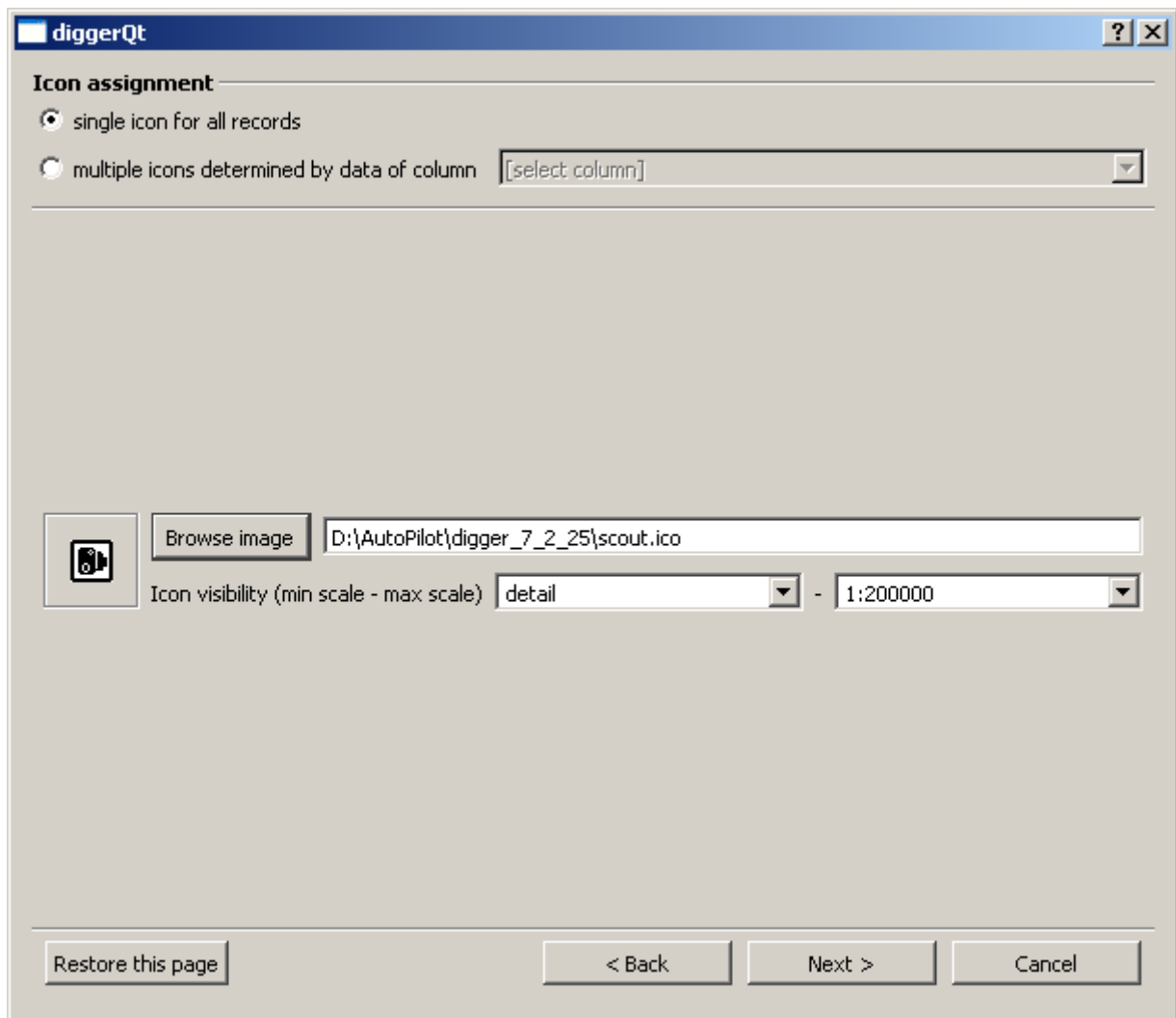
6. Wybierz ikonkę dla importowanych punktów:

„single icon for all records” - jedna ikona dla całego zbioru,

„Browse icon” - przeglądaj ikony,

„Icon visibility (min scale - max scale)” - wybór zakresu widoczności punktów na mapie,

„multiple icons determined by data of column” - można przypisać kilka różnych ikon dla punktów.



Kliknij przycisk „Next”.

7. W przypadku importowania bazy punktów nie będących fotoradarami wybierz „user data”. Zaznacz w tabeli, które informacje mają być widoczne na mapie (kolumna „Map”), a które w szczegółach danego punktu (kolumna „Table”)

diggerQt [?] [X]

Data source type

user data
 speed cameras

Additional information visibility

Check **Map** if you want the source field visible along with the icon on the map and shown in table as **Name**.
 Select columns containing speed [km/h] and azimuth [degrees] in **Speed+Azimuth** field. Order of these columns **is** significant.

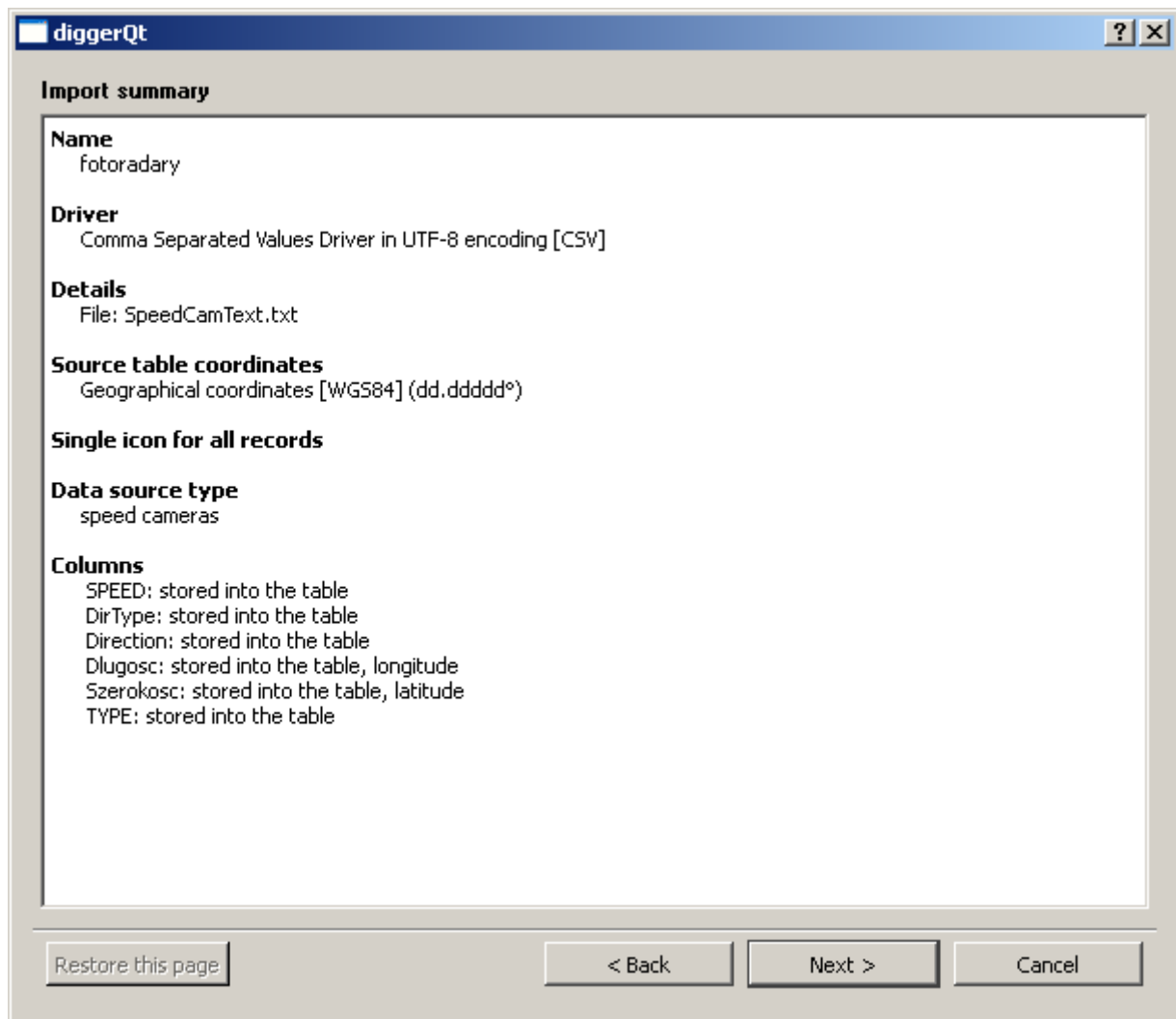
	Source name	Map	Speed+Azimuth
Source column 4	SPEED	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>
Source column 5	DirType	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>
Source column 6	Direction	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>
Source column 1	Dlugosc	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>
Source column 2	Szerokosc	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>
Source column 3	TYPE	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>

Dla bazy fotoradarów wybierz „speed cameras”

W przypadku zaznaczenia w tabeli „Map”, informacje zawarte w danej kolumnie będą widoczne na mapie.

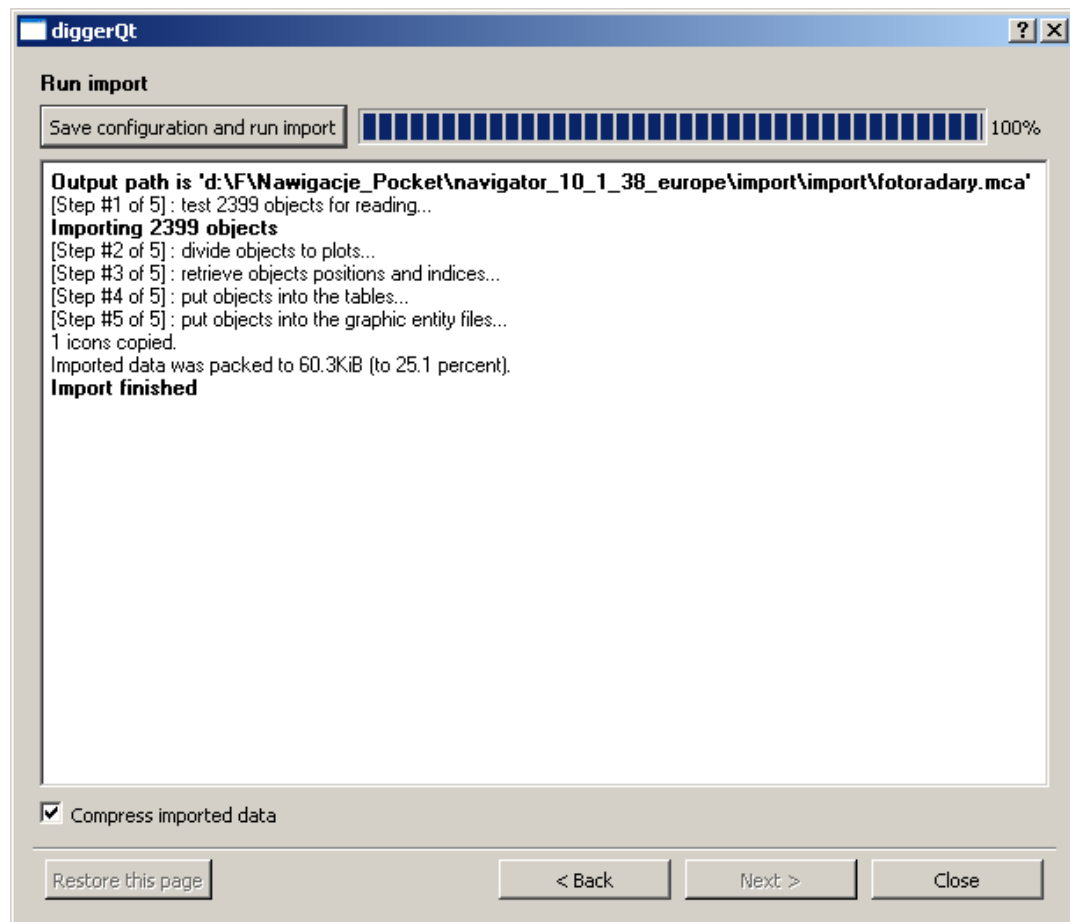
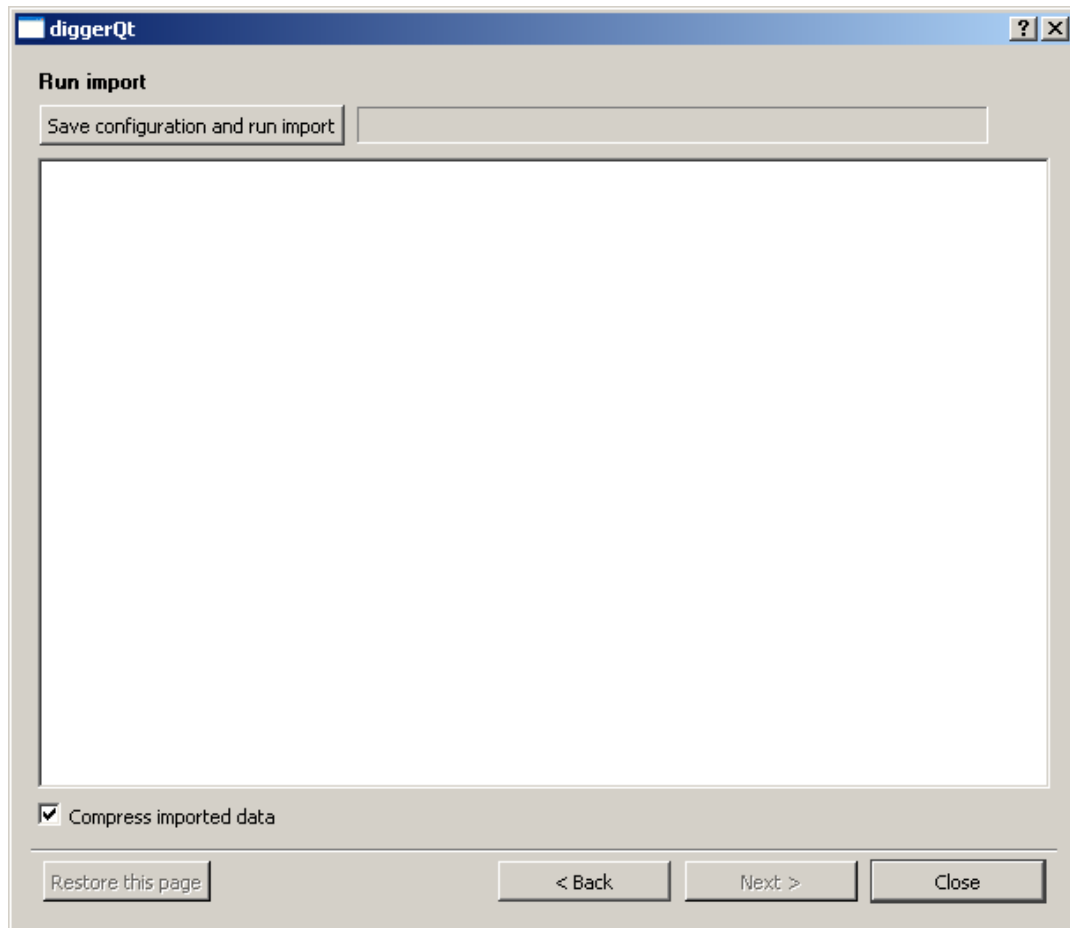
Kliknij przycisk „Next”.

8. Pojawi się okno z podsumowaniem importowanej bazy punktów.



Kliknij przycisk „Next”.

9. Kliknij przycisk „Save configuration and run import”, rozpocznie się import bazy.



Po zakończeniu importu kliknij „Close”.

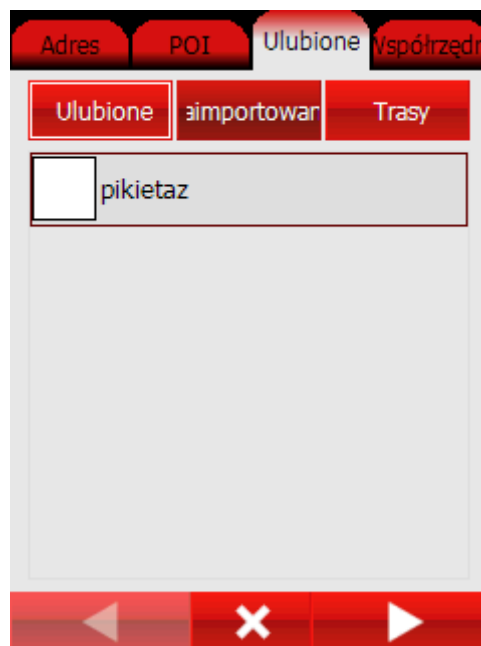
10. Przegraj katalog „import” z wcześniej wybranej lokalizacji do folderu „AutoPilot” na urządzeniu. Wewnątrz katalogu „import” znajduje się zaimportowana baza plików (plik z rozszerzeniem „mca” o nazwie, jaka została nadana przy tworzeniu bazy).

W przypadku importowania bazy fotoradarów, przegraj plik „fotoradary.mca” do katalogu map programu AutoPilot (zastępując wcześniejszą wersję pliku). Po uruchomieniu programu, baza będzie zaktualizowana.

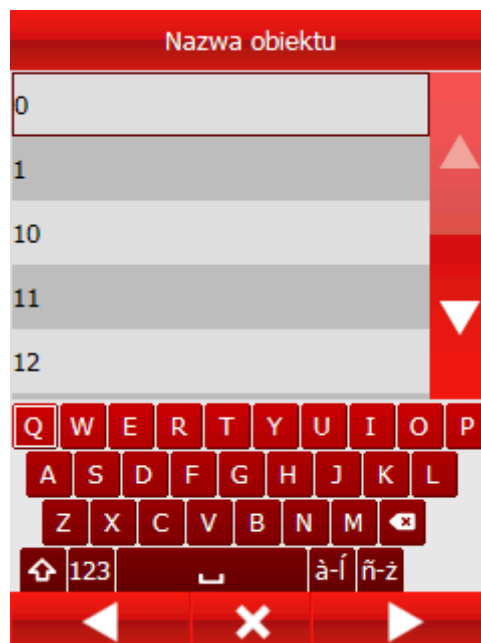
11. Uruchom AutoPilota.

12. Wybierz w menu ikonę „Znajdź i nawiguj”, następnie zakładkę „Ulubione”.

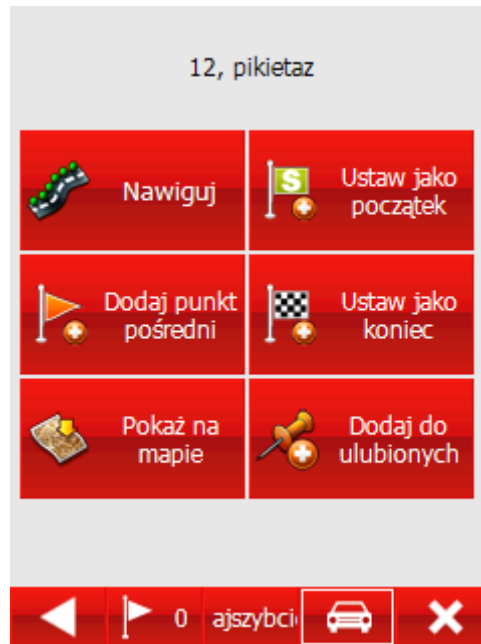
13. Wybierz „Zaimportowane”. Pojawi się lista z zaimportowanymi bazami punktów.



14. Po wybraniu danej bazy można przeglądać jej zawartość.



15. Po wybraniu punktu pojawi się następujący ekran:



16. Zaimportowane punkty widoczne na mapie:

