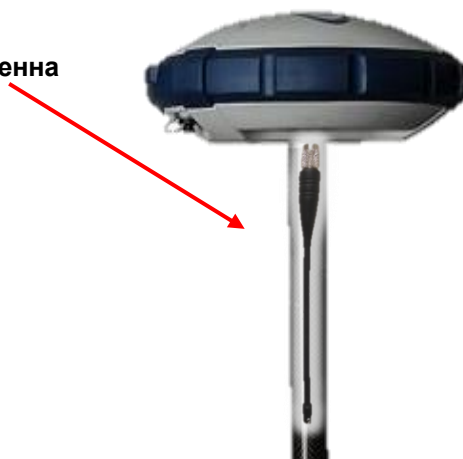


Съемка в режиме RTK от внешнего радио на SP60

В этой инструкции будем рассматривать начало съемки в Режиме База + Ровер с использованием внешнего радиомодема TDL 450H для передачи поправок на дальние расстояния.

- 1) Перед включением приемников проверяем комплект на готовность к съемке в режиме База + ровер
- 2) Берем **УКВ-антенну** и подключаем его к **Внутреннему радиомодему**. Этот приемник будет **Ровером**.

УКВ антенна



- 3) А настройку **Базы** начинаем с **настройки внешнего радиомодема**.

Внешний радиомодем - **Trimble TDL 450H** - высокоскоростной УКВ-радиомодем для передачи, ретрансляции и приема данных поправок в режиме реального времени.

- 4) **Предупреждение!!!** Перед подачей питания к радиомодему, **НУЖНО** в **ПЕРВУЮ ОЧЕРЕДЬ** подключить антенну в разъем TNC.



5) После берем **Y – кабель**:

- LEMO 0B разъем подключаем к LEMO порту приемника,

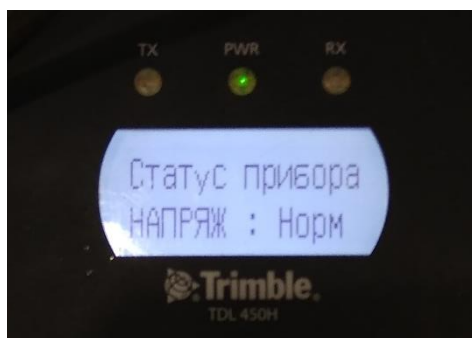


- LEMO 1B подключаем к внешнему радиомодему

6) После подключения подаём **питание** (от сети 220V на 12V, от аккумулятора с нужной мощностью) на внешний радиомодем.



7) После включения увидим на дисплее Название прибора и версию установленного программного обеспечения, например **v 4.22** и покажет **Статус прибора**



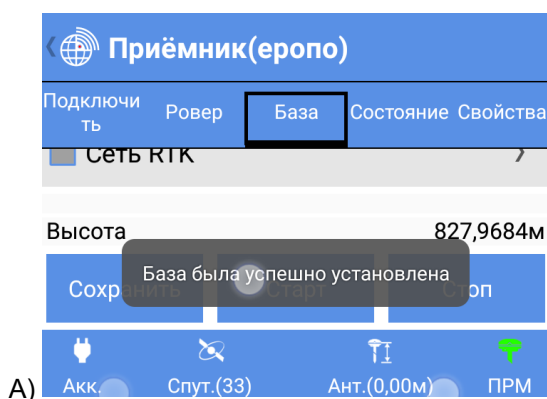
Настраиваем и выставляем следующие значения:

Скорость RS232 – 38400 (скорость приема данных)
Скорость прд (передачи) – 9600
Мощность прд – 2 W(для малой дистанции), 35W(для большой дистанции)
Режим работы – База / ровер
Чувствительность – Низкая (база)
Протокол – TTv1 либо TrimTalk 450s

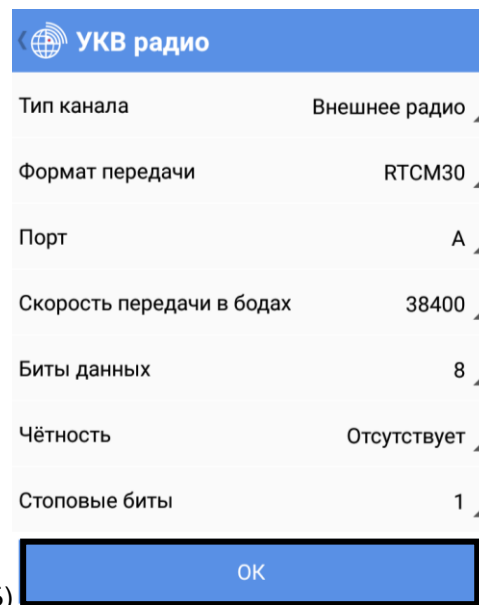
- 8) После переходим к настройке **Базы**: в контроллере нажимаем **ПРМ** (в правом нижнем углу)



в открывшейся окне переходим на вкладку **База** (см. рис. А). Во вкладке выбираем **УКВ радио**: далее Выбираем параметры как указано ниже (см. рис. Б), нажимаем **ОК**.



А)



Б)

- 9) Во вкладке **База** вводим данные местоположения базы.

Подробнее о вводе **место базы**:

Нажимаем в строке **Место базы** для ввода данных о **местоположении приемника**



Если точка с известными координатами ранее была внесена в проект, то можем выбрать в списке



Кнопка предназначена для просмотра данного местоположения приемника



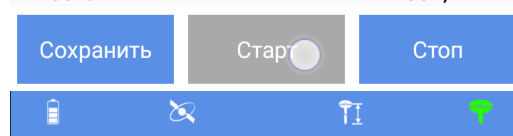
Кнопка служит для ввода известных данных



Нажатием данной кнопки, вводим автоматически определенное местоположение




- 10) Теперь нажимаем **Старт** для запуска **Базы**, после успешного старта **загорится датчик передачи** поправок на внешнем радиомодеме.



Высота антенны	2,25м
Индекс базы	20
Место базы	BaseSite_9804
Тип точки	WGS84_LLH
Широта	043°14'15,325548"
Долгота	076°53'05,011164"
Высота	827,9684м

Сохранить База была успешно установлена



- 11) После переходим к настройке **Ровера**: в контроллере нажимаем **ПРМ** (в правом нижнем углу) , в открывшейся окне переходим на вкладку **Ровер**

16:13 0,8 КБ/с

Приёмник(еропо)

Подключить Ровер База Состояние Свойства

СЕТЬ RTK

Высота 827,9684м

Сохранить База была успешно установлена

Акк. Спут.(33) Ант.(0,00м) ПРМ

- 12) Подключаемся к **Роверу** и нажимаем команду **УКВ-радио** во вкладке **Ровер**. Нажимаем **Ок**

УКВ радио

Тип канала Внутреннее радио

Радиочастота 430

ОК

Конфигурация внутреннего ра...

Протокол TrimTalk 450s

Скорость радиоканала 9600

Мощность 2W

ОК

- 13) После ввода данных, нажимаем **Старт**

Высота 827,9684м

Сохранить Старт Стоп

Акк. Спут.(25) Ант.(0,00м) ПРМ

Если все настроено правильно, то **Ровер** примет сигнал от **Базы**! Это можно узнать, нажав кнопку **ПРМ**, во вкладке **Состояние** увидим **Информацию о Базе**.

Приёмник	
Подключить	Ровер
База	Состояние
Свойства	
Информация о базе	
Широта	043°14'15,325560"
Долгота	076°53'05,011200"
Высота	827,8840м
Высота антенны	0,0000м
Базовая линия	0,0860м
Индекс базы	20
Опознаваемые спутники 41	
GPS	11
GLONASS	8
Beidou	12
Galileo	7
QZSS	3
IRNSS	0
Итого опознаемых спутников 16	