


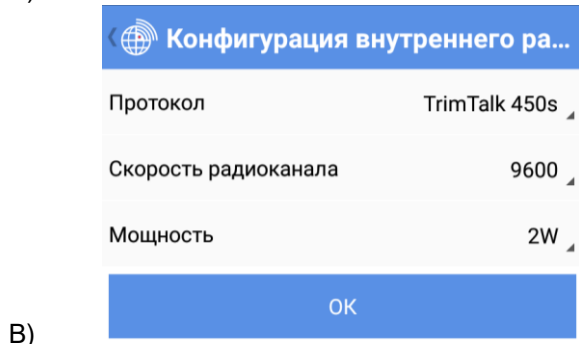
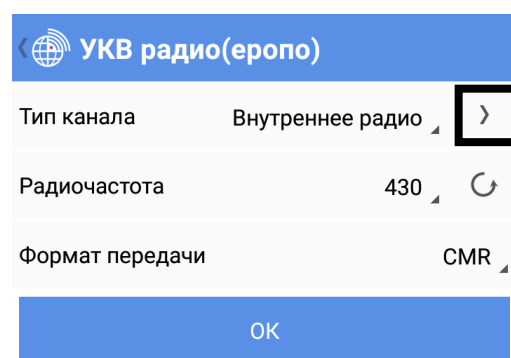
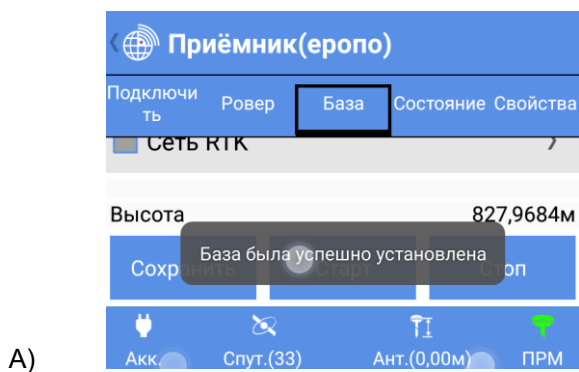
Съемка в режиме RTK от внутреннего радио на SP60

1) Перед включением приемников проверяем комплект на готовность к съемке в режиме База + ровер

2) Берем **УКВ-антенну** и подключаем ее к **Внутреннему радиомодему** (и на базе и на ровере).



3) В программе задаем какой приемник будет служить **базой** и какой **ровером**, переходим к настройке **Базы**: для этого подключаемся к нему и в контроллере нажимаем иконку **ПРМ** (в правом нижнем углу) , в открывшейся окне переходим на вкладку **База** (см. *рис. А*). Во вкладке выбираем **УКВ радио**.



4) В открывшейся окне настраиваем **Базу**: выбираем **тип канала** для передачи поправок, **частоту** передачи и **формат** поправок (см. рис. Б).

5) В конце строки **Тип канала** нажимаем **>** для **настройки протокола** шифрования, скорости и мощности передачи (см. рис. В). После внесения изменений в настройки **Базы** нажимаем **ОК** и переходим к вкладке **База**.

6) Здесь указываем:

Подключить	Ровер	База	Состояние	Свойства
Сеть RTK				
Модель нашего приемника		Модель антенны	SP60 UHF	
		Измерить до	Основание крепления антенны	
Высоту приемника\длина вехи		Высота антенны	м	
Индекс базы		Индекс базы	Ввод	
Местоположение базы		Место базы	Ввод	
Тип точки (ГГМСС) или (м)		Тип точки	WGS84_LLH	
		Широта	000°00'00.000000"	
		Долгота	000°00'00.000000"	
		Высота	м	
Сохранить		Старт	Стоп	
Акк.	Спут.(25)	Ант.(0,00м)	ПРМ	

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



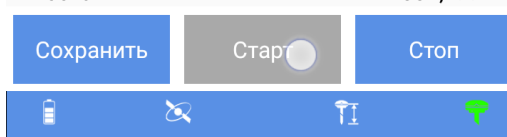
Кнопка служит для ввода известных данных



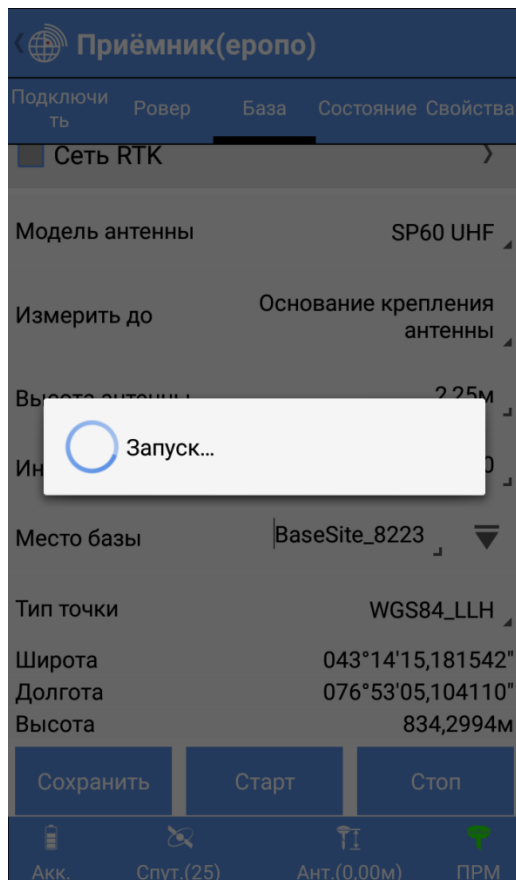
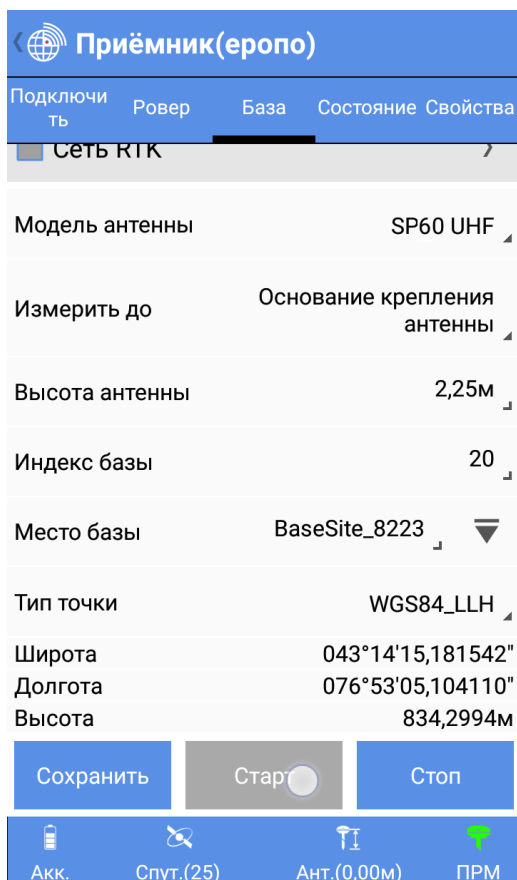
Нажатием данной кнопки, вводим автоматически определенное местоположение



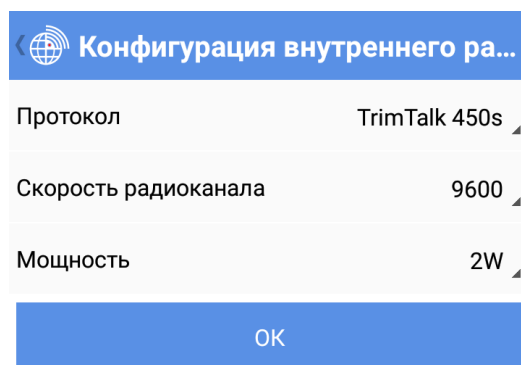
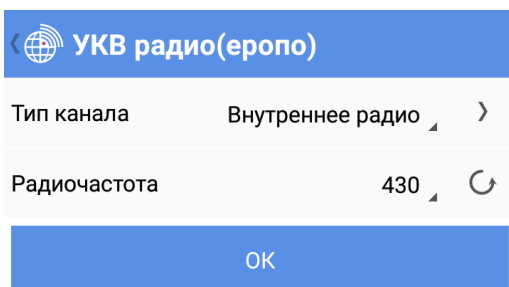
После ввода необходимых данных нажимаем **Старт**.



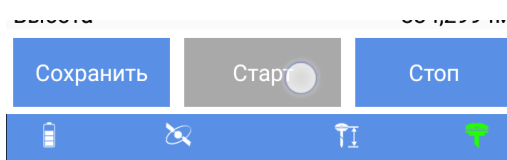
Увидим процесс запуска, а после сообщение **База была успешно установлена**.



7) Далее **Подключаем** приемник указанный, как **Ровер**. Для настройки **приема данных от базы с УКВ антенной** переходим на вкладку **Ровер**, в списке выбираем **УКВ радио**. В окне настройки вводим аналогичные данные (также как в пунктах 4, 5),



После ввода данных, нажимаем **Старт**!



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

Приёмник(еропо)	
Подключить	Ровер
База	Состояние
Свойства	
Координаты	
Широта	043°14'15,178344"
Долгота	076°53'05,111946"
Высота	835,1550м
Точность в плане	0,0362м
Точность по высоте	0,0700м
PDOP	1,0
Тип решения	Фикс.RTK
Возраст поправки	2сек
Информация о базе	
Широта	043°14'15,178500"
Долгота	076°53'05,112120"
Высота	835,0880м
Высота антенны	0,0000м
Базовая линия	2,8296м
Индекс базы	20
Отслеживаемые спутники:30	
GPS	9
GLONASS	6
Beidou	11
Galileo	3
<div> <div>Акк.</div> <div>Спут.(25)</div> <div>Ант.(0,00м)</div> <div>ПРМ</div> </div>	



продажа геодезического оборудования

www.geokurs.kz

