


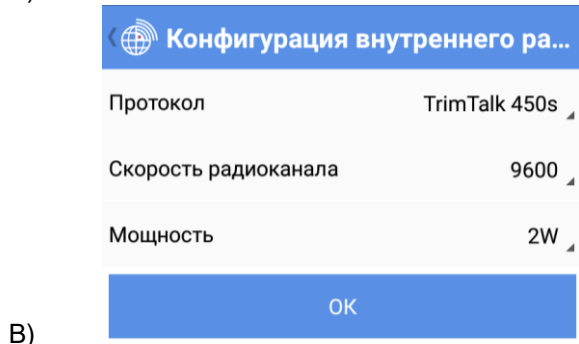
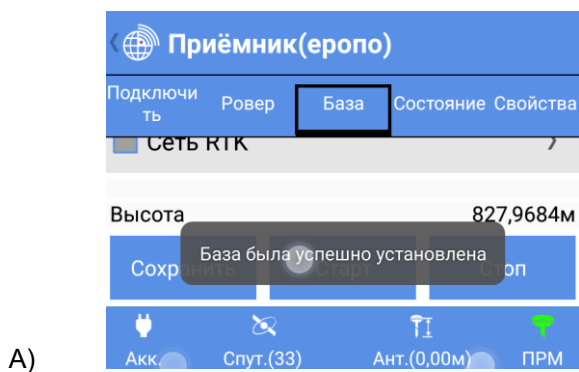
Съемка в режиме RTK от внутреннего радио на SMaxGeo

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

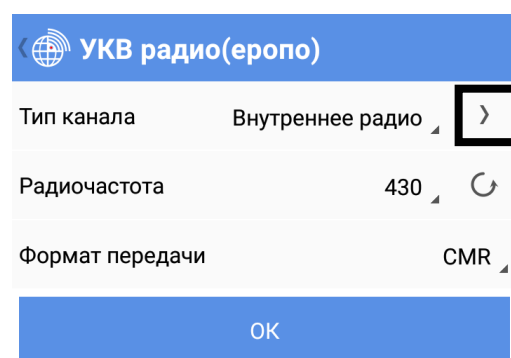
2) Берем **УКВ-антенну** и подключаем ее к **Внутреннему радиомодему** (и на базе и на ровере).



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**.



Б)



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	S-MaxGEO	
		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**.

Приёмник(еропо)

Подключить | **Ровер** | База | Состояние | Свойства

Сеть RTK

Модель антенны: S-MaxGEO

Измерить до: Основание крепления антенны

Высота антенны: 2,25м

Индекс базы: 20

Место базы: BaseSite_8223

Тип точки: WGS84_LLN

Широта: 043°14'15,181542"

Долгота: 076°53'05,104110"

Высота: 834,2994м

Сохранить | **Старт** | Стоп

Акк. | Спут.(25) | Ант.(0,00м) | ПРМ

Приёмник(еропо)

Подключить | **Ровер** | База | Состояние | Свойства

Сеть RTK

Модель антенны: S-MaxGEO

Измерить до: Основание крепления антенны

Высота антенны: 2,25м

Индекс базы: 20

Место базы: BaseSite_8223

Тип точки: WGS84_LLN

Широта: 043°14'15,181542"

Долгота: 076°53'05,104110"

Высота: 834,2994м

Сохранить | **Старт** | Стоп

Акк. | Спут.(25) | Ант.(0,00м) | ПРМ

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),

УКВ радио(еропо)

Тип канала: Внутреннее радио

Радиочастота: 430

ОК

Конфигурация внутреннего ра...

Протокол: TrimTalk 450s

Скорость радиоканала: 9600

Мощность: 2W

ОК

После ввода данных, нажимаем **Старт**!

Сохранить | **Старт** | Стоп

Акк. | Спут.(25) | Ант.(0,00м) | **ПРМ**

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)	
Подключи ть	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
Акк.	Спут.(25)
Ант.(0,00м)	ПРМ