


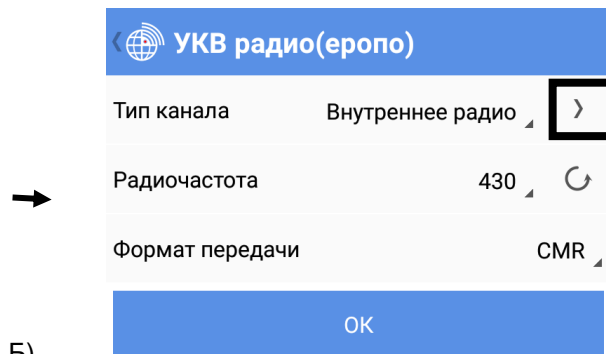
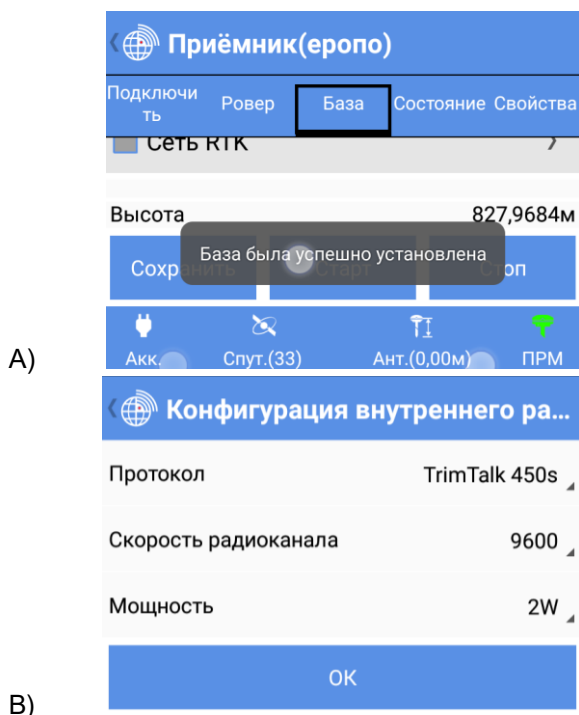
Съемка в режиме RTK от внутреннего радио на SP60

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:

Модель нашего приемника

Высоту приемника\длина вехи

Индекс базы

Местоположение базы

Тип точки (ГГМСС) или (м)

Подключи ть	Ровер	База	Состояние	Свойства
Сеть RTK				
Модель антенны		SP80 UHF		
Измерить до		Основание крепления антенны		
Высота антенны		м		
Индекс базы		Ввод		
Место базы		Ввод		
Тип точки		WGS84_LLN		
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

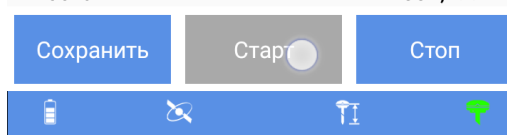
Кнопка предназначена для просмотра данного местоположения приемника

Кнопка служит для ввода известных данных

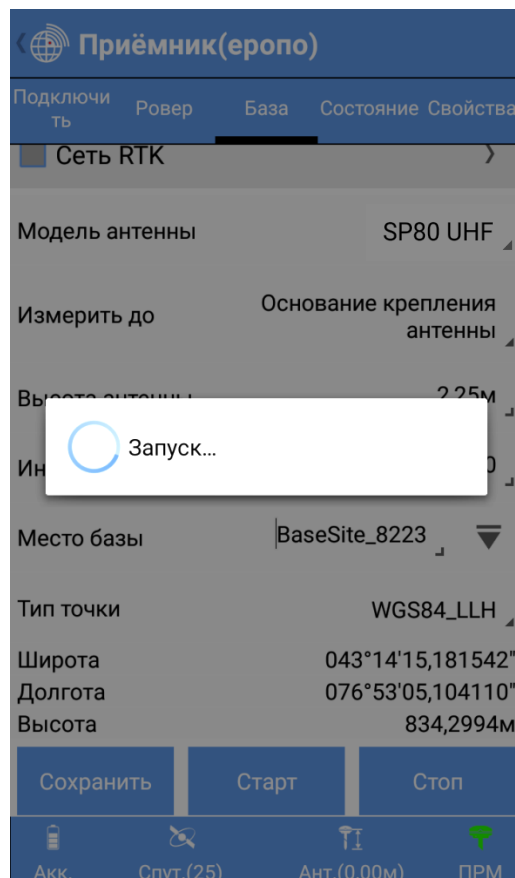
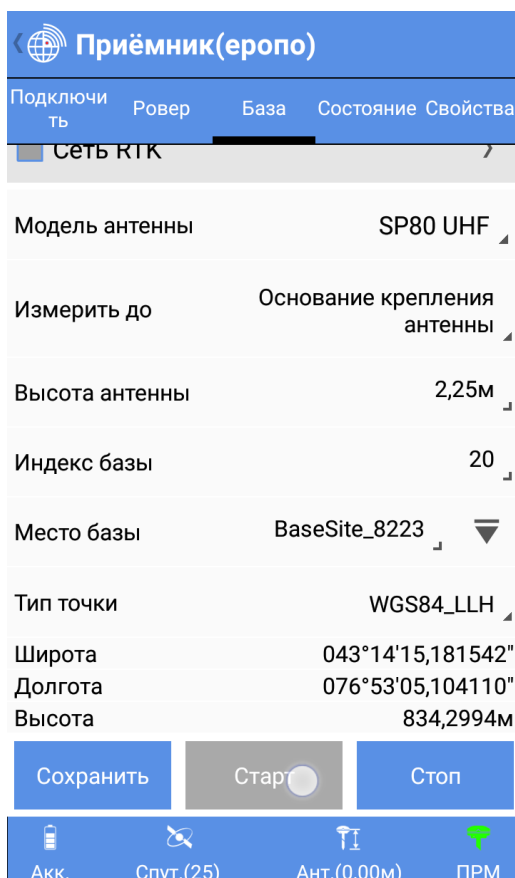
Нажатием данной кнопки, вводим автоматически определенное местоположение



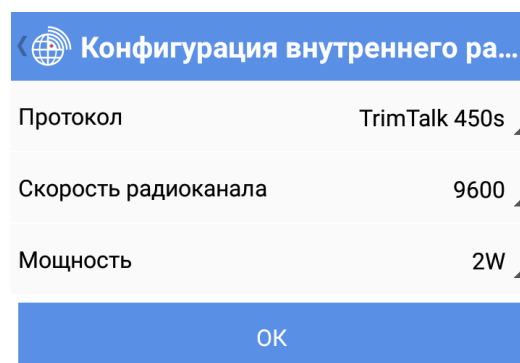
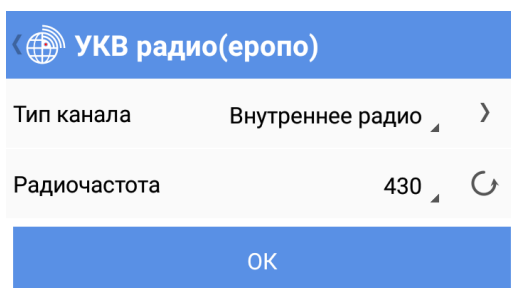
После ввода необходимых данных нажимаем **Старт**.



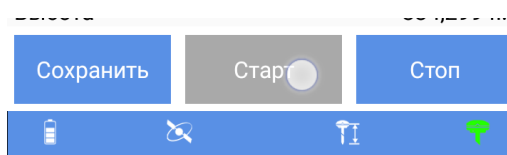
Увидим процесс запуска, а после сообщение **База была успешно установлена**.



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(еро)	
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

