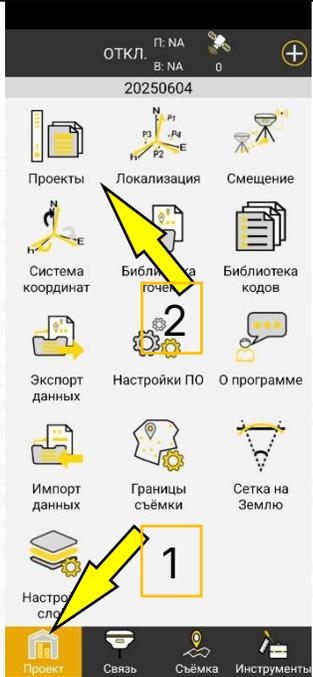
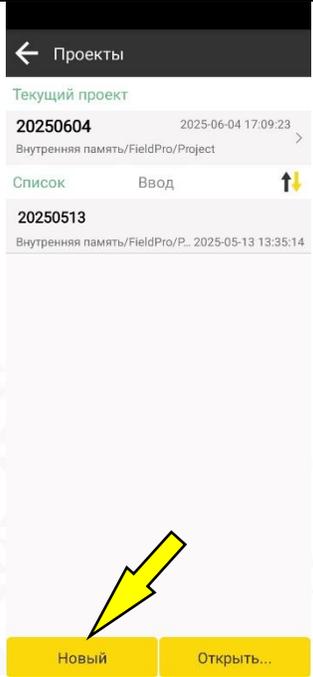
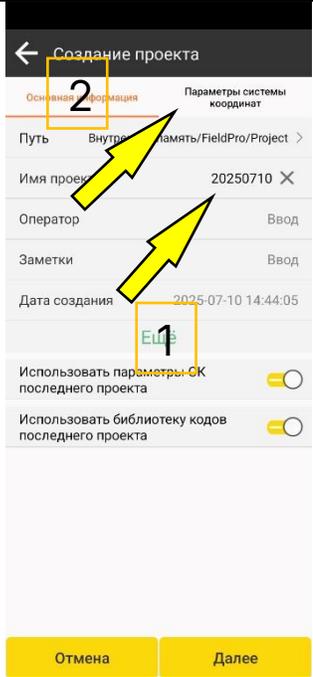
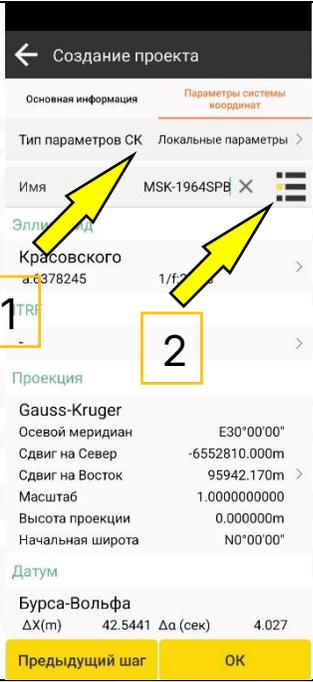
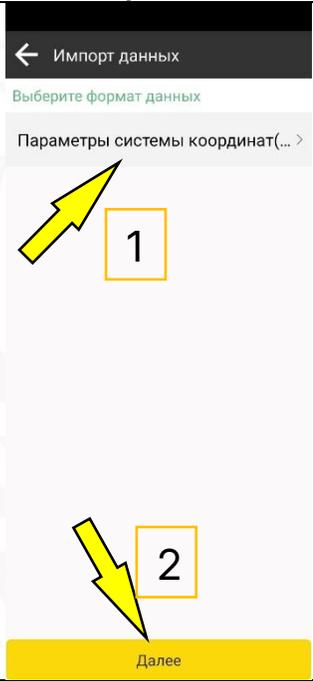
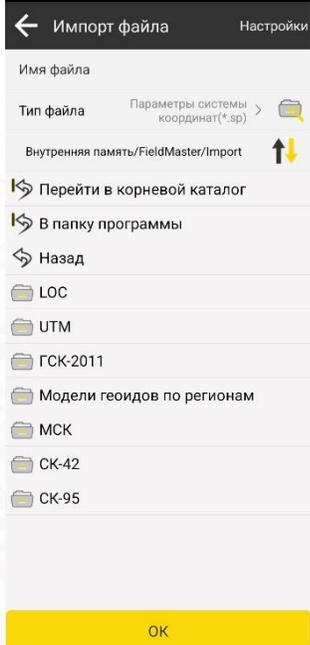
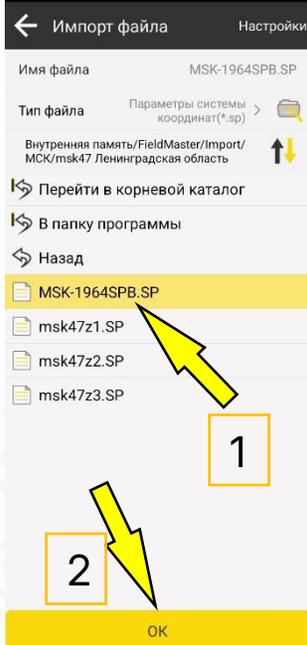


# 1. Создание проекта, настройка системы координат, подключение к приемнику

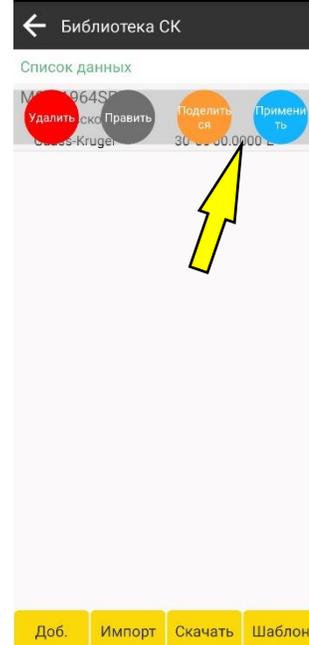
		
<p>Зайдите в «Проект» - «Проекты».</p>	<p>Нажмите «Новый», чтобы создать новый проект.</p>	<p>Введите «Имя проекта» и перейдите во вкладку «Параметры системы координат».</p>
		
<p>«Тип параметров СК» установите как «Локальные параметры», далее нажмите на значок с тремя полосками для выбора СК.</p>	<p>Нажмите «Импорт».</p>	<p>Нажмите «Параметры системы координат» и выберите нужный формат (по умолчанию на контроллеры загружены СК в формате .SP). Нажмите «Далее».</p>



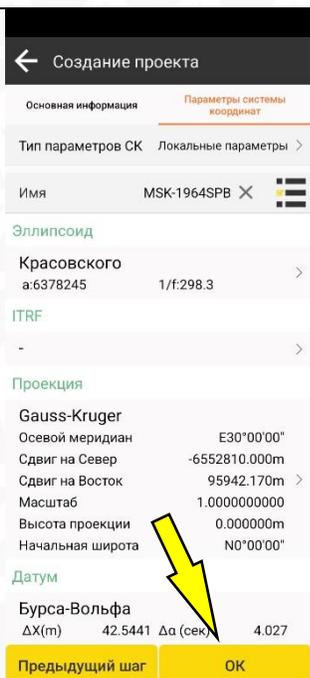
Откройте нужную папку с системами координат.



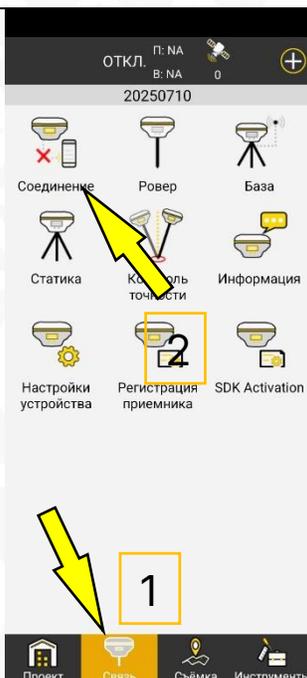
Выберете нужную систему координат и нажмите «ОК».



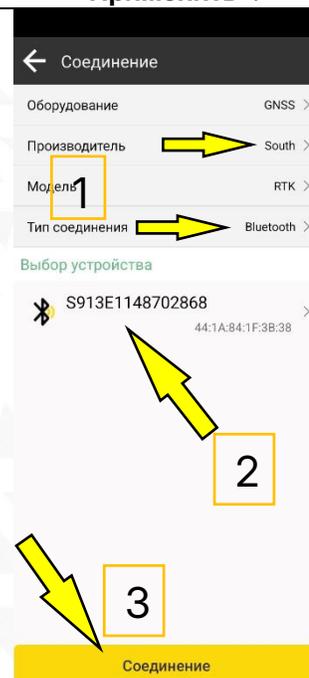
Далее в меню «Библиотека СК» нажмите на добавленную систему координат и нажмите «Применить».



После добавления СК нажмите «ОК», чтобы завершить создание проекта.

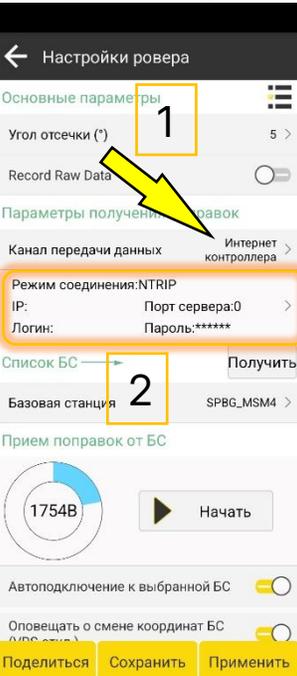
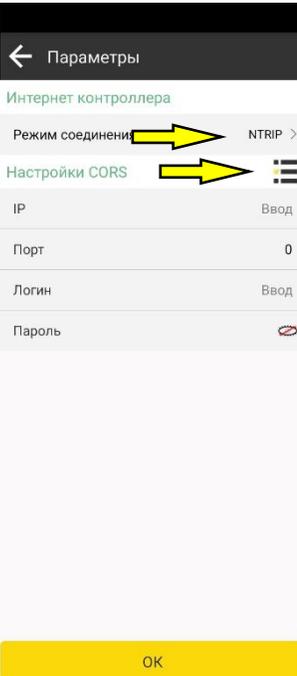
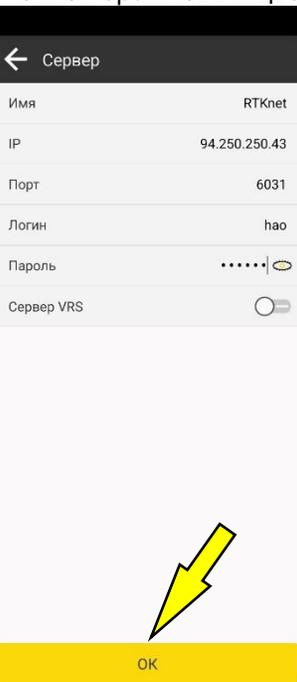
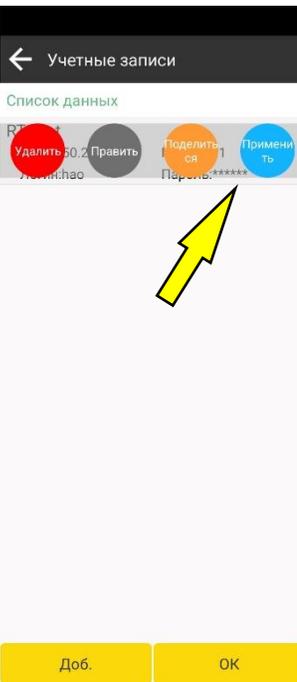


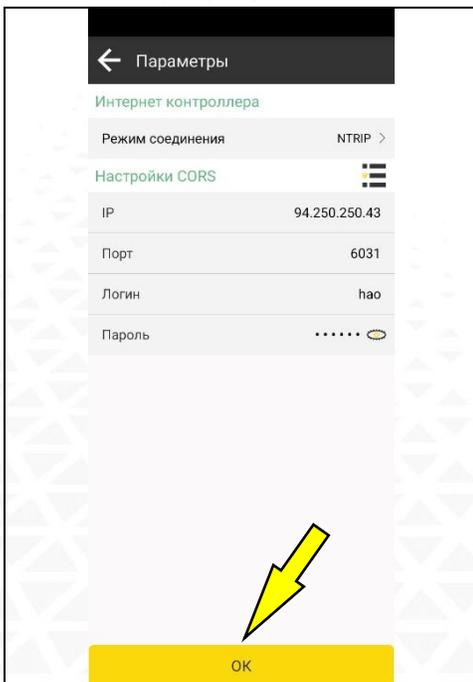
Чтобы подключиться к приемнику, перейдите на вкладку «Связь», затем нажмите «Соединение».



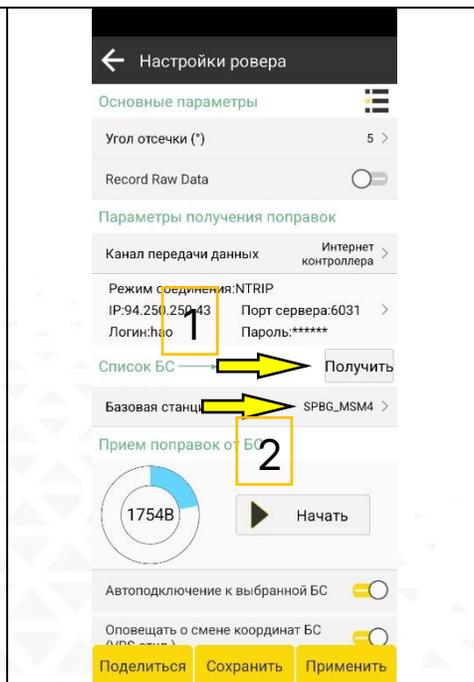
Выберете в окне «Производитель» необходимую марку приемника (для приемников **STEC** выбирайте **UniStrong**). Далее выберете «Тип соединения» - **Bluetooth** (без AR), или **Wi-Fi** (для AR). Далее нажмите на «Выбор устройства», и из списка устройств выберете свой приемник по серийному номеру. Далее нажмите «Соединение».

## 2. Настройка режима работы Ровер (Интернет контроллера)

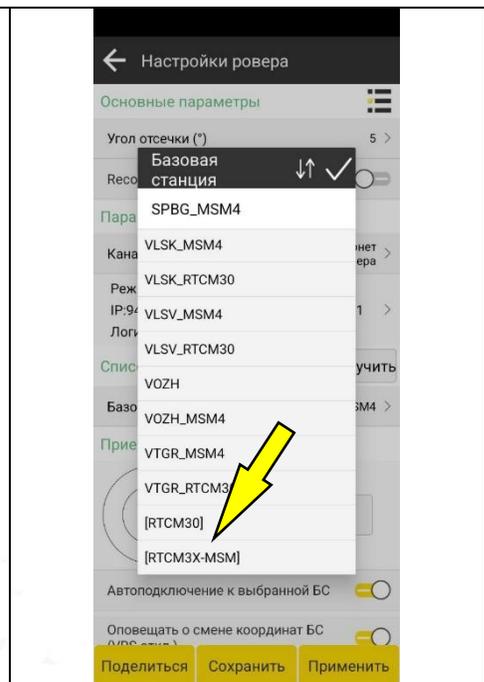
		
<p>Для настройки приемника в качестве ровера во вкладке «Связь» нажмите «Ровер».</p>	<p>«Канал передачи данных» - «Интернет контроллера» (Сим-карта должна быть в контроллере). Далее перейдите в меню параметров, нажав на область выделенной оранжевым цветом.</p>	<p>«Режим соединения» - «NTRIP». Далее, напротив настроек CORS нажмите на три полоски.</p>
		
<p>Нажмите «Добавить» чтобы создать шаблон подключения к сети RTKNet.</p>	<p>Введите данные учетной записи, как на изображении: IP, порт, логин и пароль (как в личном кабинете). Далее нажмите «ОК». <a href="https://rtknet.ru/pdf/spravka-rtknet.pdf">https://rtknet.ru/pdf/spravka-rtknet.pdf</a> (Подробная информация).</p>	<p>Выберете учетную запись и нажмите «Применить».</p>



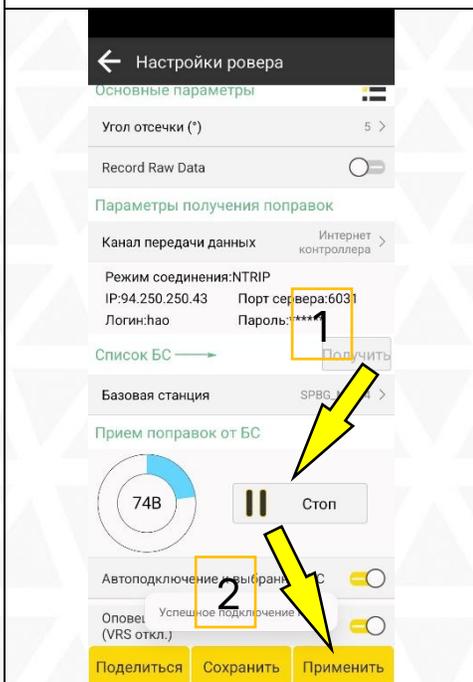
Нажмите «OK».



Далее, напротив «Список БС», нажмите «Получить». После того, как появится сообщения «Список БС получен», нажмите «Базовая станция».



В окне «Базовая станция» выберите «[RTCM3X-MSM]». *[RTCM3X-MSM] – автоматическое подключение к ближайшей базе.*



Далее нажмите кнопку «Начать», она изменится на «Стоп», и после того, как появится сообщение «Успешное подключение к БС», нажмите «Применить».



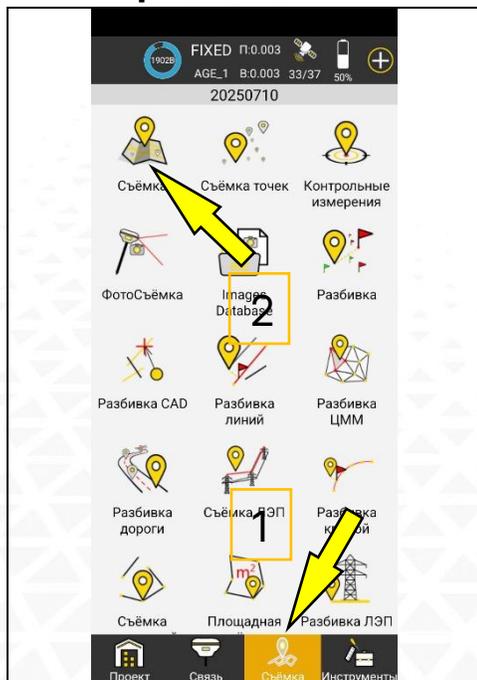
После успешного подключения убедитесь, что решение «FIXED».



Узнать статус базовых станций можно узнать в приложении **RTKNet на Android.**

Приложение доступно в **Google Play, Huawei AppGallery и RuStore.**

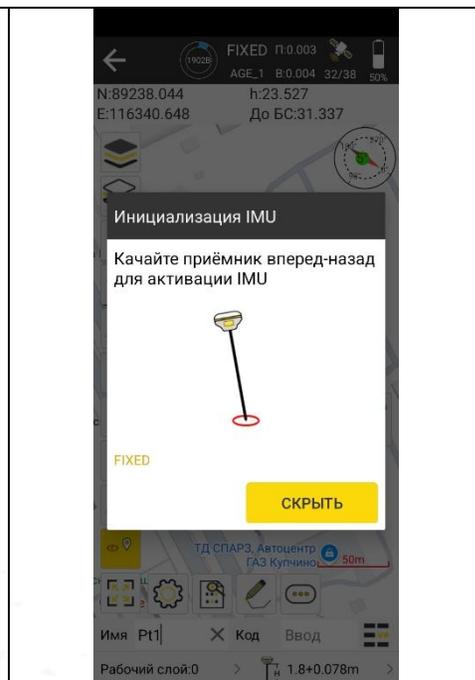
### 3. Настройка IMU



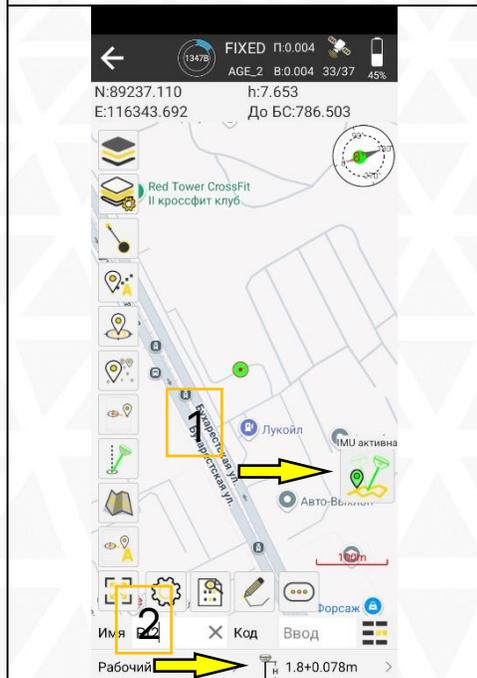
После успешного подключения к базе и получении фиксированного решения, перейдите во вкладку «Съемка» и нажмите «Съемка».



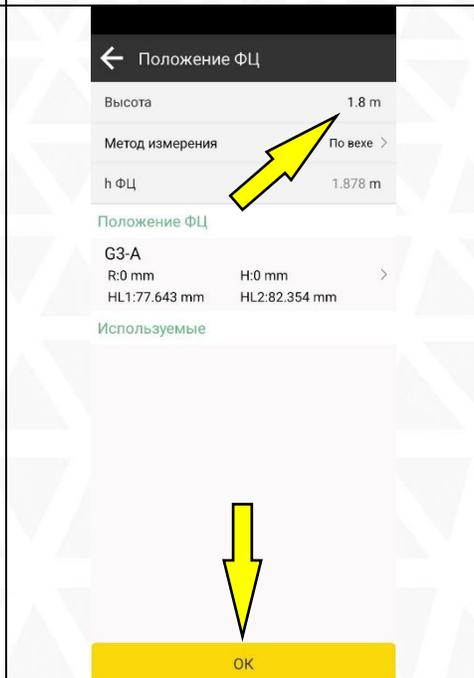
Откроется меню съемки, в котором по умолчанию активируется съемка под наклоном. Убедитесь, что вы правильно установили высоту вежи. Если все верно, нажмите «OK».



Далее необходимо будет покачать вежу вперед – назад, как показано на рисунке.



После успешной инициализации окно пропадет, и съемка под наклоном станет доступна. Для съемки точки нажмите на иконку справа. Для изменения высоты вежи нажмите на значок, указанный цифрой «2».



Введите нужную высоту вежи, на которой размещен приемник. Нажмите «OK».

## 4. Локализация

<p>Во вкладке «Проект» нажмите «Локализация».</p>	<p>В открывшемся окне нажмите «Добавить».</p>	<p>В окне «Известные координаты» нажмите на значок с тремя полосками, и выберите из библиотеки точек известную точку. В окне «Текущие координаты» нажмите на такой же значок и выберите снятую точку из библиотеки. Нажмите «OK».</p>
<p>Подобным образом добавьте еще минимум 4 пары пунктов. Рекомендуется добавлять 6-10 пунктов. После добавления пунктов нажмите «Расчет».</p>	<p>В меню «Параметры локализации» оставьте настройки по умолчанию, нажмите «OK».</p>	<p>В следующем окне мы увидим результат расчета локализации, и невязки пунктов в плане и по высоте. Если нас все устраивает нажимаем «Применить».</p>