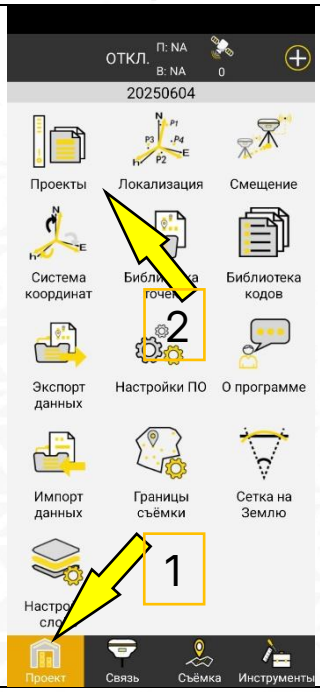
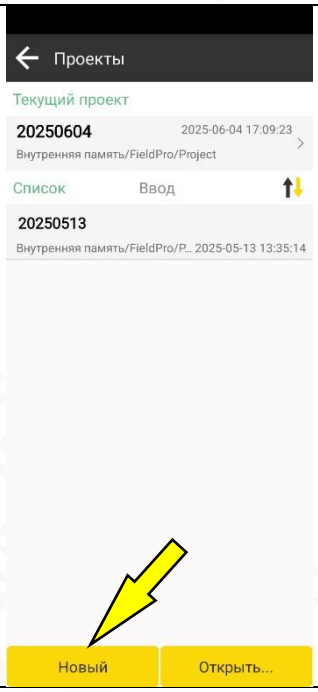
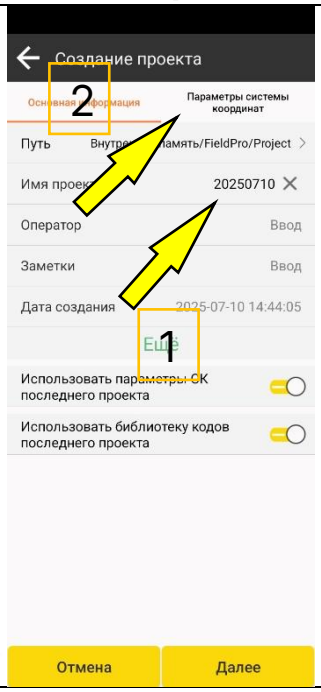
1. Создание проекта, настройка системы координат, подключение к приемнику



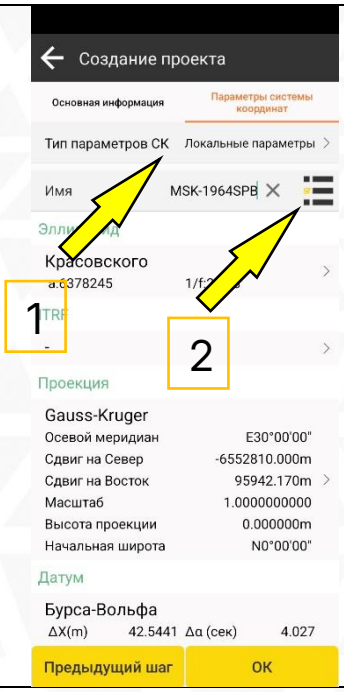
Зайдите в «**Проект**» - «**Проекты**».



Нажмите «**Новый**», чтобы создать новый проект.



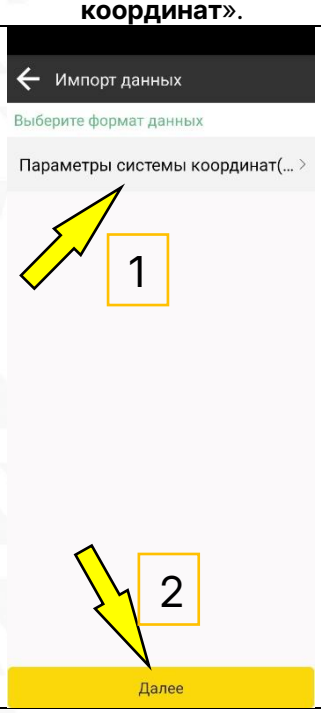
Введите «**Имя проекта**» и перейдите во вкладку «**Параметры системы координат**».



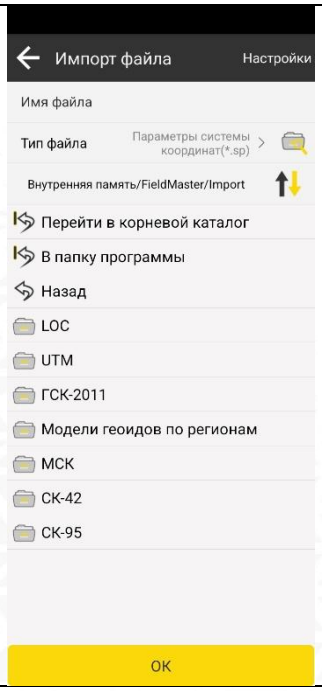
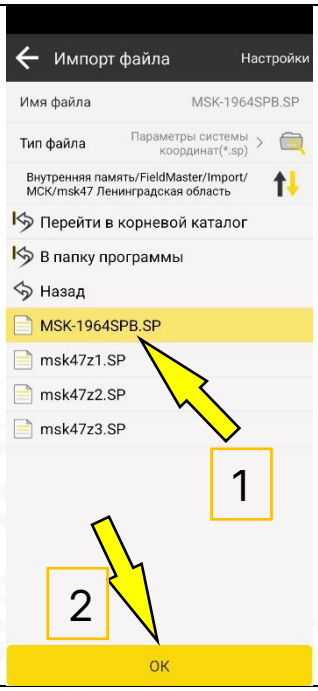
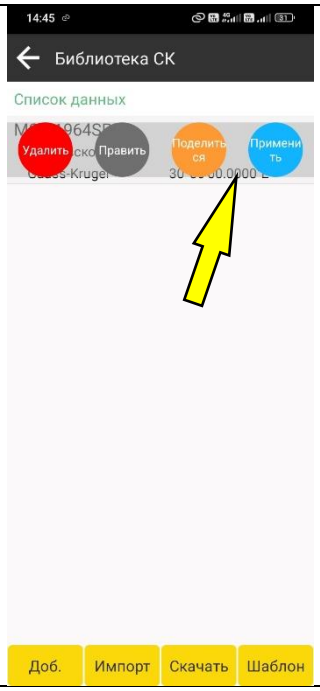
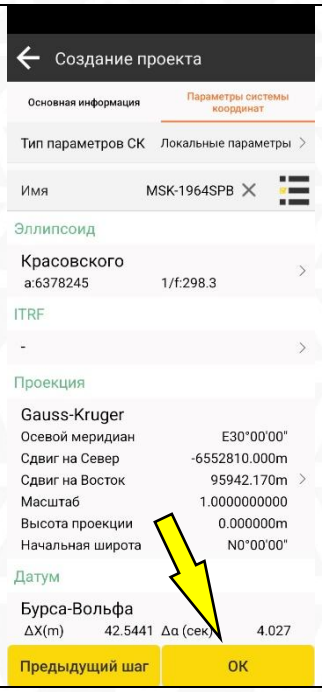
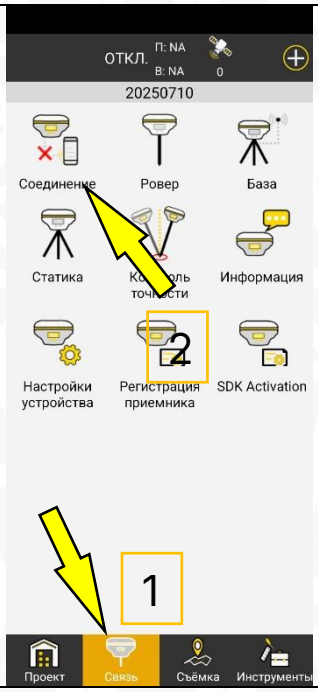
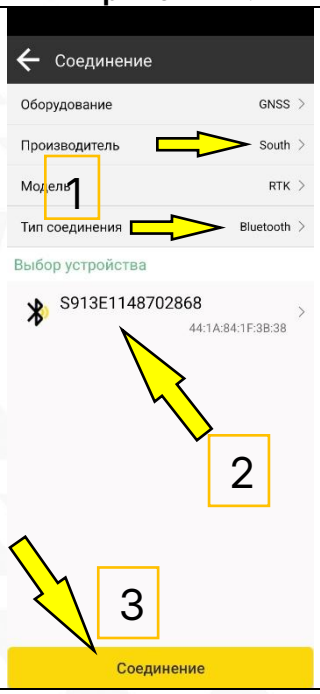
«**Тип параметров СК**» установите как «**Локальные параметры**», далее нажмите на значок с тремя полосками для выбора СК.



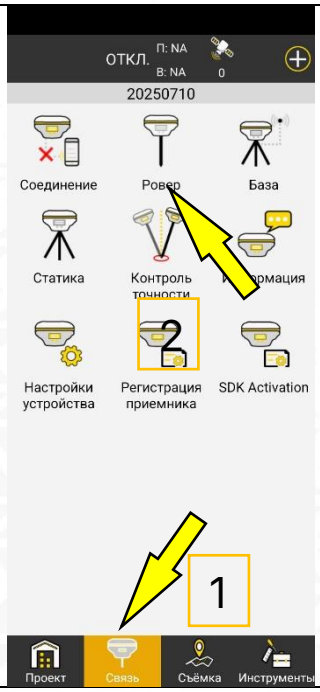
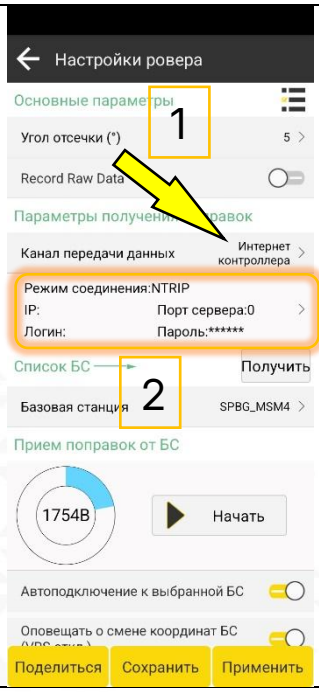
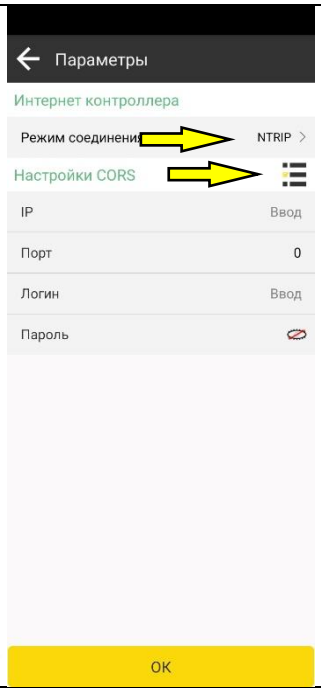
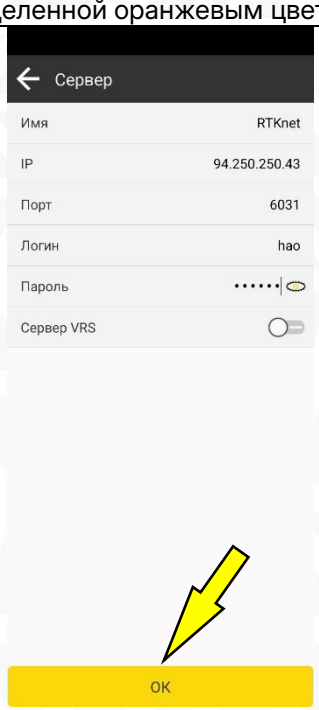
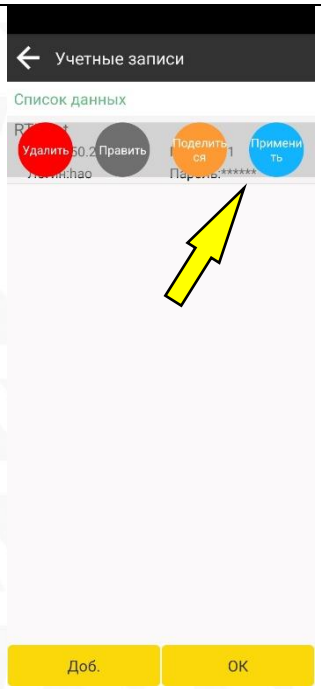
Нажмите «**Импорт**».

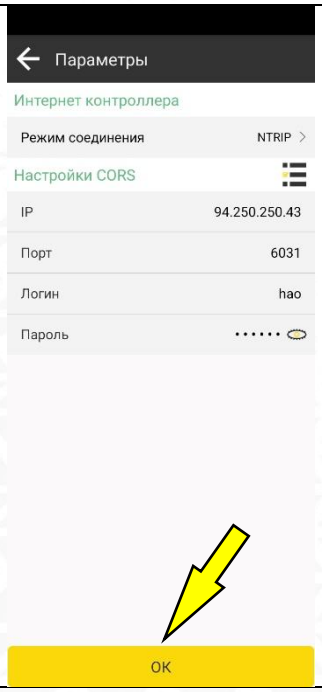


Нажмите «**Параметры системы координат**» и выберете нужный формат (по умолчанию на контроллеры загружены СК в формате .SP). Нажмите «**Далее**».

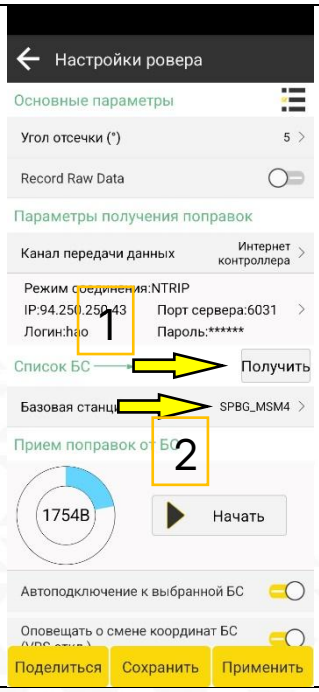
<table>
<tr>
<td>
</td>
<td>
</td>
<td>
</td>
</tr>
<tr>
<td>Откройте нужную папку с системами координат.</td>
<td>Выберете нужную систему координат и нажмите «OK».</td>
<td>Далее в меню «Библиотека СК» нажмите на добавленную систему координат и нажмите «Применить».</td>
</tr>
<tr>
<td>
</td>
<td>
</td>
<td>
</td>
</tr>
<tr>
<td>После добавления СК нажмите «OK», чтобы завершить создание проекта.</td>
<td>Чтобы подключиться к приемнику, перейдите на вкладку «Связь», затем нажмите «Соединение».</td>
<td>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».</td>
</tr>
</table>

2. Настройка режима работы Ровер (Интернет контроллера)

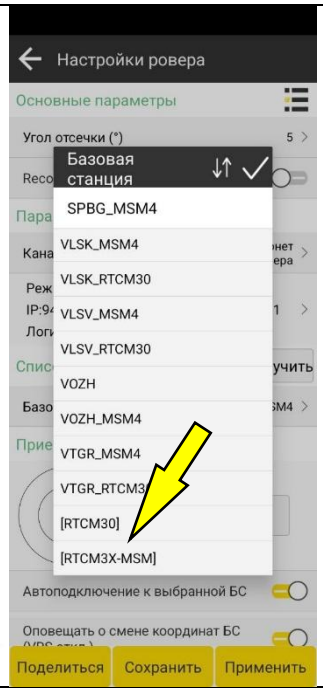
		
Для настройки приемника в качестве ровера во вкладке «**Связь**» нажмите «**Ровер**».	«**Канал передачи данных**» - «**Интернет контроллера**» (Сим-карта должна быть в контроллере). Далее перейдите в меню параметров, нажав на область выделенной оранжевым цветом.	«**Режим соединения**» - «**NTRIP**».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



Нажмите «**ОК**».

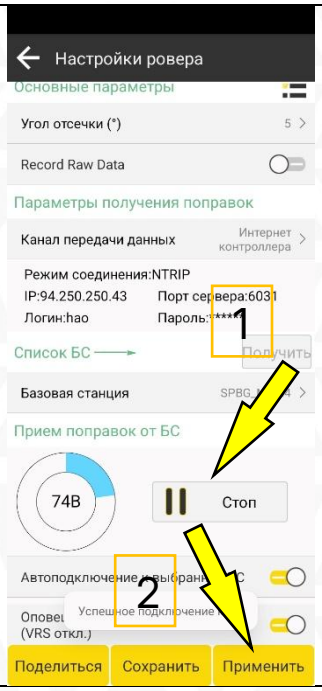


Далее, напротив «**Список БС**», нажмите «**Получить**». После того, как появится сообщения «**Список БС получен**», нажмите «**Базовая станция**».

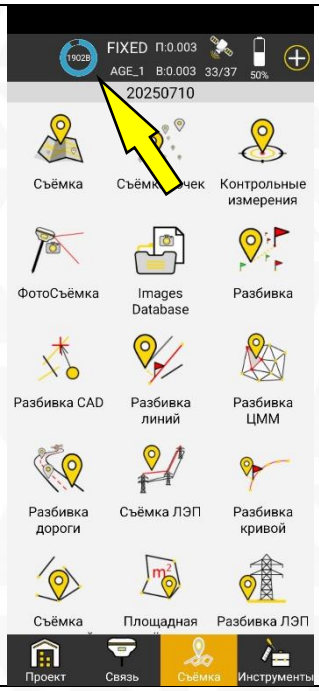


В окне «**Базовая станция**» выберите «**[RTCM3X-MSM]**».

[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**».

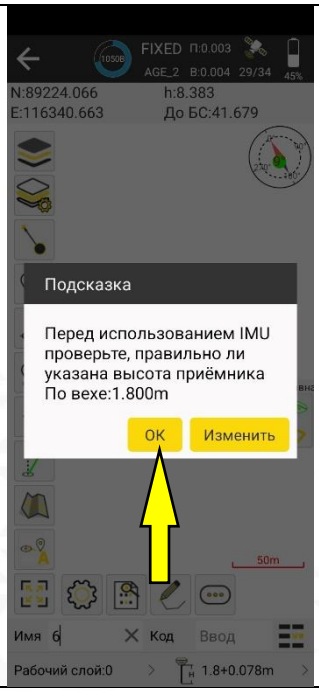
Узнать статус базовых станций можно узнать в приложении **RTKNet на Android**.

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

3. Настройка IMU



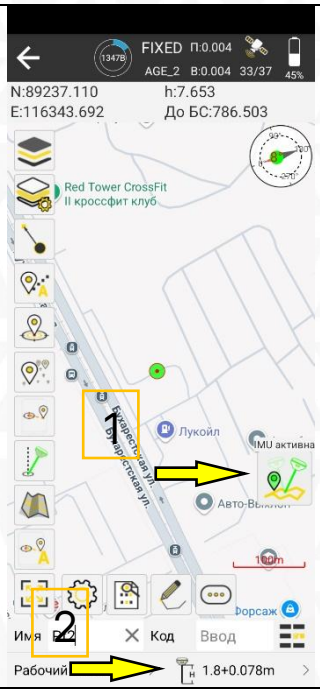
После успешного подключения к базе и получении фиксированного решения, перейдите во вкладку «**Съемка**» и нажмите «**Съемка**».



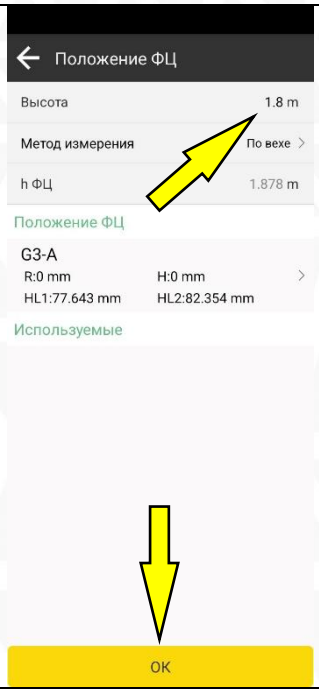
Откроется меню съемки, в котором по умолчанию активируется съемка под наклоном. Убедитесь, что вы правильно установили высоту вехи. Если все верно, нажмите «**OK**».



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

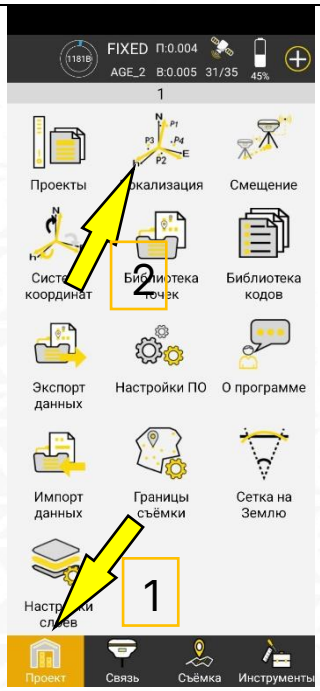


После успешной инициализации окно пропадет, и съемка под наклоном станет доступна. Для съемки точки нажмите на иконку справа. Для изменения высоты вехи нажмите на значок, указанный цифрой «**2**».

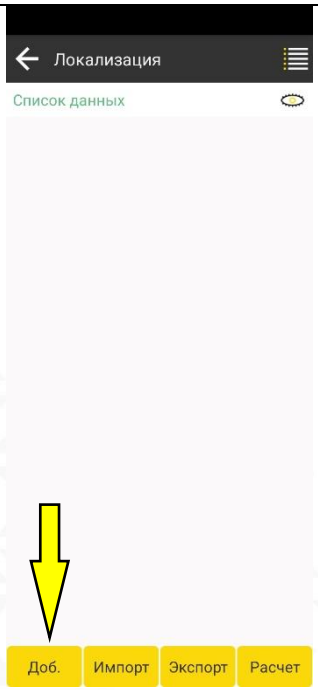


Введите нужную высоту вехи, на которой размещен приемник. Нажмите «**OK**».

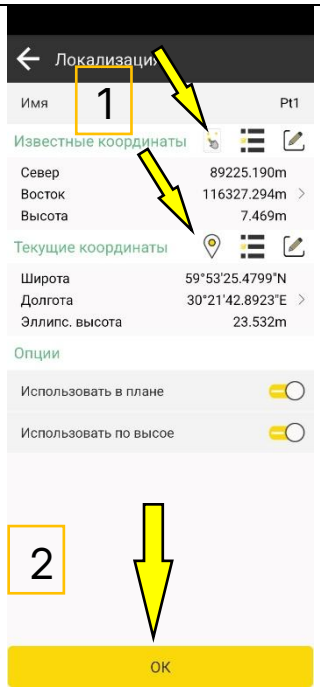
4. Локализация



Во вкладке «**Проект**» нажмите «**Локализация**».



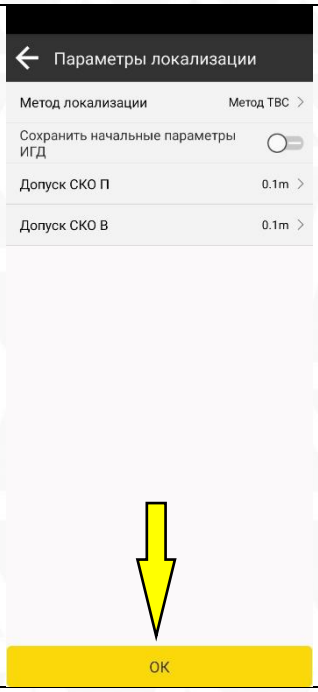
В открывшемся окне нажмите «**Добавить**».



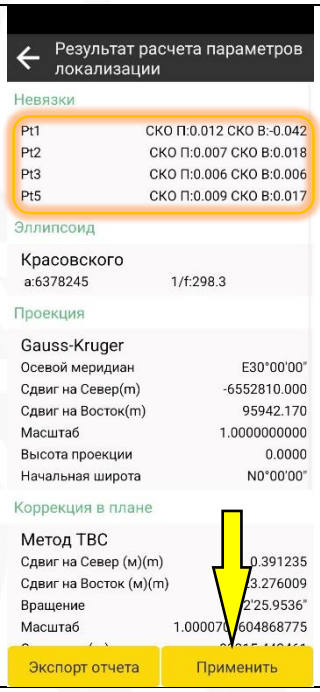
В окне «**Известные координаты**» нажмите на значок с тремя полосками, и выберете из библиотеки точек *известную* точку. В окне «**Текущие координаты**» нажмите на такой же значок и выберете *снятую точку* из библиотеки. Нажмите «**ОК**».



Подобным образом добавьте еще минимум 4 пары пунктов. Рекомендуется добавлять 6-10 пунктов. После добавления пунктов нажмите «**Расчет**».



В меню «**Параметры локализации**» оставьте настройки по умолчанию, нажмите «**ОК**».



В следующем окне мы увидим результат расчета локализации, и невязки пунктов в плане и по высоте. Если нас все устраивает нажимаем «**Применить**».