

Satlab/Hi-Target GNSS vevő használata terepi bázisként internet kapcsolattal Satlab/Hi-Target GNSS roverhez

Ezt a megoldást azoknak ajánljuk, akik roverként Satlab vagy Hi-Target GNSS vevőt csatlakoztatnának Satlab vagy Hi-Target gyártmányú bázisukhoz. Sajnos azt nem tudjuk garantálni, hogy bármelyik rover tudja majd használni az alkalmazott bázisról származó korrekciót. Próbálkozás útján kideríthető...

Szükséges felszerelés a BÁZIS oldalon:

- Satlab vagy Hi-Target GNSS vevő. Ha a vevőben van SIM kártya tartó, akkor a SIM kártyát oda kell tenni, az ilyen kialakítású vevők esetében az adatgyűjtő internet kapcsolatával nem működik a szolgáltatás. Az újabb (V200, V500, Freyja, SL7, stb) vevők esetében azonban működik az adatgyűjtő internet kapcsolatával is.
- Az alábbi 3 féle adatgyűjtő közül valamelyik
 - o Androidos adatgyűjtő, amelyen a Hi-Survey vagy a SatSurv alkalmazás 2.0-nál újabb verziója van telepítve. Az SL500 bázishoz csak a Hi-Survey használható, a SatSurv nem.
 - o Windows Mobile operációs rendszerű adatgyűjtő, amelyen a Carlson SurvCE szoftver v5 vagy v6 verziója van telepítve.
 - o Windows 10 operációs rendszerű tablet, amelyen a Carlson SurvPC szoftver v5 vagy v6 verziója van telepítve (v7 nem jó).

A bázis indítása Android adatgyűjtővel:

1. Tárold a bázis adatgyűjtőjén a bázis ismert pozícióját, vagy határozd meg a pozíciót hálózati RTK korrekcióval.
2. Válaszd az **Eszköz** menüben a **Bázis** tételt.
3. Az **Adatkapcs.** paramétert állítsd a **Belső GSM**-re.
4. Kapcsold be az **Adott pont** opciót.
5. Add meg a **Jelmag.** adatmezőben az antenna magasságot.
6. Mutass a **Pozíció** sor jobb szélén megjelenő **táblázat** ikonra.
7. A **Mért pont** listában mutass az 1. lépésben tárolt pont sorára.
8. A **Korrekció típusa** paramétert állítsd **RTCM(3.0)**-ra.
9. A **Szerver** paramétert állítsd **ZHD**-ra (SatSurv-ban **Satlab**-ra)
10. **IP:** 129.28.86.80 vagy 202. 96.185.34 (az utóbbi SL500 vevővel nem működik)
11. **Port:** 9000
12. **Terület ID:** 0105xxx (az xxx helyére a Geomentor Kft-től kapott egyedi azonosítót kell írni)
13. **Csoport ID:** 1
14. A **Haladó beállítás** alatt csak az **APN**-t kell megadni a vevőbe helyezett SIM-nek megfelelően.
15. Mutass a ►**Konf** gombra.

A bázis indítása Windows adatgyűjtővel:

1. Tárold a bázis adatgyűjtőjén a bázis ismert pozícióját, vagy határozd meg a pozíciót hálózati RTK korrekcióval.
2. Válaszd a **Műszer** menüben a **GPS Bázis** tételt.
3. Az **Aktuális** lapon állítsd a **Gyártót** Satlab-ra, a **Típust** SL500-ra.
4. A **Komm** lapon állítsd a **Típust** Bluetooth-ra, a **BT típust** Windows Mobile-ra, az **Eszköz** listában az SL500 vevő gyári számának kell megjelennie (ha nem választható ki a gyári szám, akkor el kell végezni a párosítást).
5. A **Vevő** lapon add meg az árbocmagasságot.
6. Az **RTK** lapon beállítandó paraméterek
 - Eszköz:** Belső GSM.
 - Csatlak:** intRTK
7. Az **Eszköz** sor jobb szélén található beállítás ikonra mutató után megjelenő ablakban mutass a beállítás ikonra. Add meg a vevőben lévő SIM-hez tartozó APN-t. A felhasználónév és a jelszó üres marad, a hívószám *99***1#. A zöld pipára 2x mutatva térj vissza az RTK lapra.
8. Az **RTK** lap alján válaszd ki valamelyik **Server**-t, majd mutass a mellette található beállítás ikonra.

9. A beállítandó paraméterek:
 - IP:** 129.28.86.80 vagy 202. 96.185.34 (az utóbbi SL500 vevővel nem működik)
 - Port:** 9000
 - Felhasználó:** 105xxx (az xxx helyére a Geomentor Kft-től kérhető egyedi azonosítót kell írni)
 - Bázis azonosító:** 1
 - Korrekción típus:** RTCM V3.0
10. A zöld pipára mutatással térj vissza az RTK lapra
11. A zöld pipára mutatással indítsd el a bázis beállítását.
12. A megjelenő lapon mutass a legalsó nyomógombra (**Hálózati koordináta bevitel**).
13. Mutass a **Pontválasztás** alatt látható **táblázat** ikonra.
14. Válaszd ki a listából vagy a térképről a bázispontot.
15. Mutass az OK (zöld pipa) gombra.
16. A **Folytatja a bázis beállítást?** kérdésre válaszolj az **Igen**-re mutatással.
17. Az **Elementi a beállításokat?** kérdésre általában megfelelő a Nem válasz, de el is mentheted beállításokat.
18. Ha a bázis SL500 vevő felől hallható az Online hangüzenet, akkor megtörtént a csatlakozás, a bázis által előállított és továbbított RTK korrekció a roverrel elérhető.

A rover konfigurálása

A rover csak Satlab vagy Hi-Target gyártmányú GNSS vevő lehet. Az adatgyűjtő szoftver lehet az Androidon futó Hi-Survey vagy SatSurv, de lehet Windowson futó SurvCE vagy SurvPC, ha a verziószáma 5 vagy újabb. A SIM kártya lehet a vevőben, de használható az adatgyűjtő internet kapcsolata is a korrekció vételéhez.

Beállítás Android rendszeren.

1. Válaszd az **Eszköz** menüben a **Rover** tételt.
2. Az **Adatkapcs.** paramétert állítsd a megfelelő értékre (**Internet a vezérlőn**, vagy **Belső GSM**)
3. A **Szerver** paramétert állítsd **ZHD**-ra, vagy **Satlab**-ra (amelyik elérhető).
4. **IP:** ugyanaz, ami a bázison lett megadva
5. **Port:** 9000
6. **Terület ID:** ugyanaz, ami a bázison lett megadva
7. **Csoport ID:** 1
8. Mutass a ► **Konf** gombra.

Beállítás Windows rendszeren.

1. Válaszd a **Műszer** menüben a **GPS Rover** tételt.
2. Az **RTK** lapon mindent pontosan ugyanúgy kell beállítani, mint ahogy a „**A bázis indítása Windows adatgyűjtővel**” részben található a 6. ponttól kezdődően.