

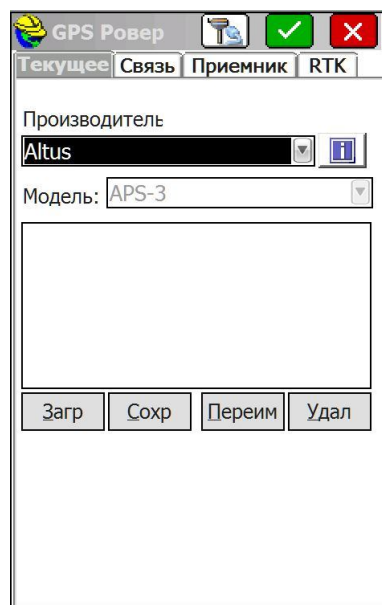
Настройка GNSS-приемника ALTUS APS-3 для работы в сети SmartNet в режиме RTK


1. Выберите вкладку **Оборудование** и войдите в пункт **3. GPS Ровер**

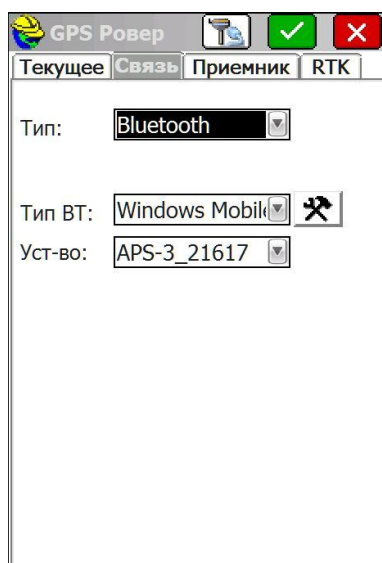


2. Во вкладке **Текущее** выберите производителя **Altus** и модель приемника **APS-3***

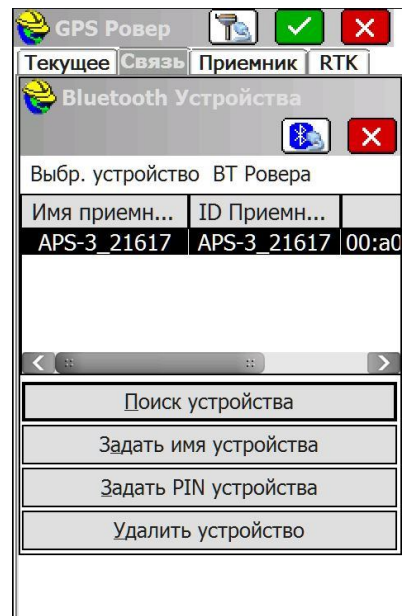
** Для SurvCE версий ранее 3.02 необходимо выбрать модель приемника APS-3 v2*




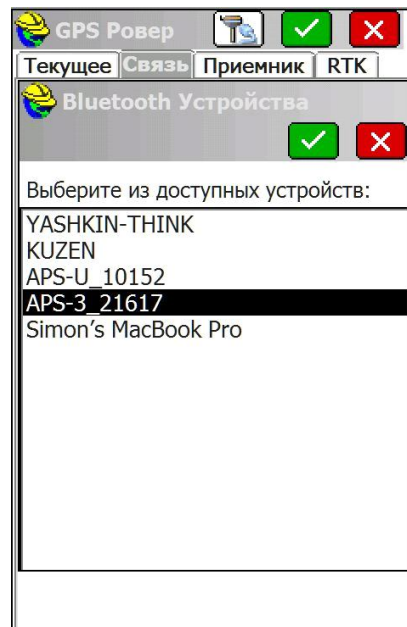
3. Во вкладке **Связь** выберите тип подключения **Bluetooth** и приемник для подключения. Если вы еще не подключались к приемнику Altus APS-3, то нажмите кнопку  для настройки Bluetooth соединения.




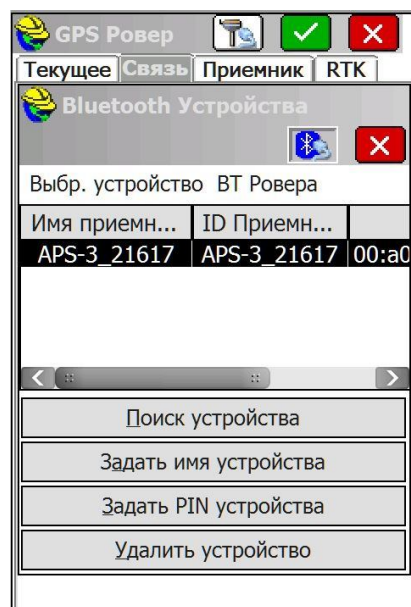
4. Для поиска доступных приемников нажмите **Поиск устройства**




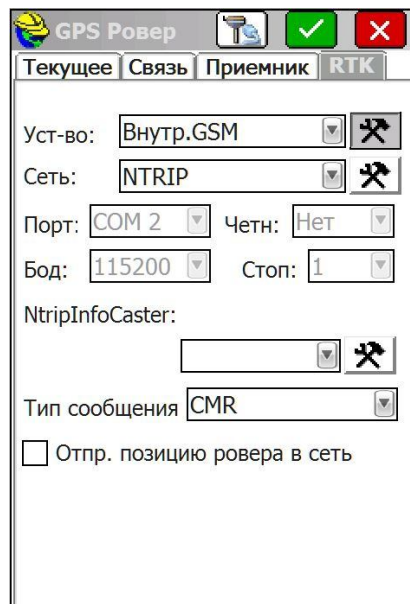
5. Выберите ваш приемник по серийному номеру (серийный номер приемника указан на нижней части корпуса) и нажмите 



6. Для подключения по Bluetooth выберите нужный приемник и нажмите .



7. Во вкладке RTK выберите устройство Внутренний GSM и сеть NTRIP. Далее для настройки точки доступа APN нажмите .



GPS Rover

Текущее Связь Приемник RTK

Уст-во: Внутр. GSM

Сеть: NTRIP


Порт: COM 2 Четн: Нет

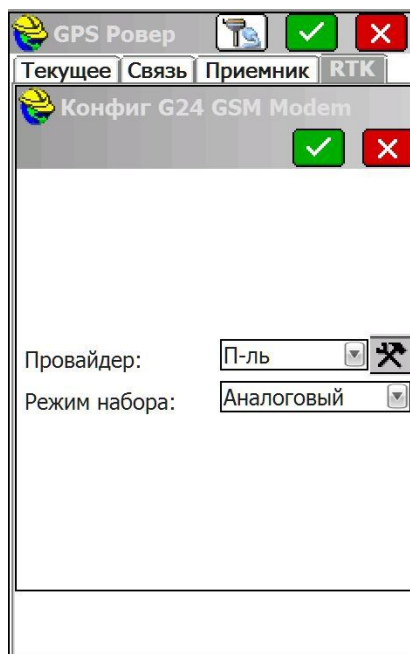
Бод: 115200 Стоп: 1

NtripInfoCaster:

Тип сообщения CMR

Отпр. позицию ровера в сеть

8. Для выбора провайдера нажмите .




GPS Rover

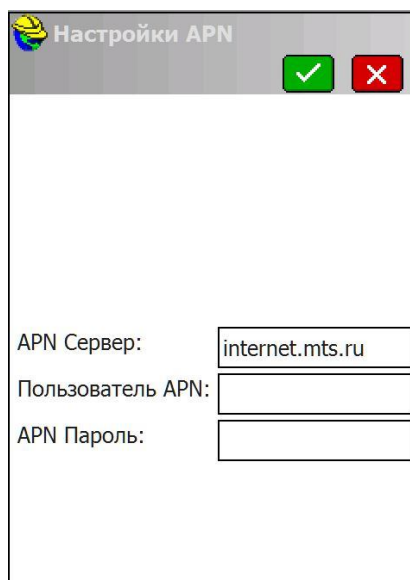
Текущее Связь Приемник RTK

Конфиг G24 GSM Modem

Провайдер: П-ль

Режим набора: Аналоговый

9. Введите параметры подключения для вашего оператора. Для сохранения нажмите .




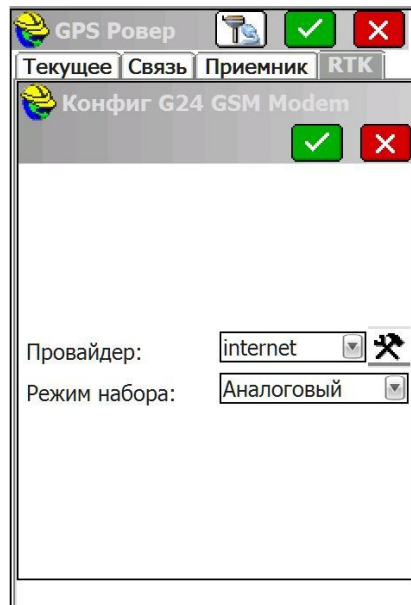
Настройки APN

APN Сервер: internet.mts.ru

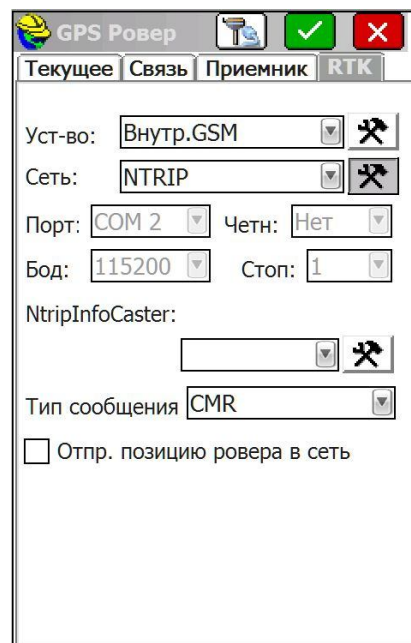
Пользователь APN:

APN Пароль:

10. Для сохранения настроек точки доступа APN нажмите .



11. Для настройки сервера NTRIP нажмите .



12. Задайте следующие настройки:
- **IP адрес:** smartnet.navgeocom.ru
 - **Порт:** 8002
 - **Пользователь:** имя пользователя полученного после регистрации в системе **Spider Business Center**
 - **Пароль:** пароль, полученный после регистрации в системе **Spider Business Center**

По окончанию нажмите .



13. В открывшемся окне вы можете посмотреть информацию о базовых станциях входящих в сеть

Базы для SNNGC

KRAS [Удал]

Пользов- Technokauf

Пароль: *****

Идентиф: KRAS

Кор.ID: KRAS

Тип: GPS & GLONASS L1L2 Le

Формат: RTCM 3

Позиция: 45.01N 38.97E

Прочее:

Отпр. позицию ровера в сеть

14. Выберите необходимую для работы базовую станцию* и нажмите

** Со списком базовых станцию вы можете ознакомиться в описании выбранного продукта на вкладке «ПОДПИСКИ», в своем личном кабинете по адресу:
<http://smartnet.navgeocom.ru/sbc>*

Базы для SNNGC

KRAS [Удал]

KRAS

near

gaish

samara

novoross

rostov

TYMN

PYAT

navis

saratov

alme

sochi

L1L2 Le

Отпр. позицию ровера в сеть

15. Для завершения настройки, подключения к сети и работы в режиме RTK нажмите

GPS Ровер

Текущее Связь Приемник RTK

Уст-во: Внутр.GSM

Сеть: NTRIP

Порт: COM 2 Четн: Нет

Бод: 115200 Стоп: 1

SNNGC: Исп. 1021-102

near

Тип сообщения RTCM V3.0

Отпр. позицию ровера в сеть