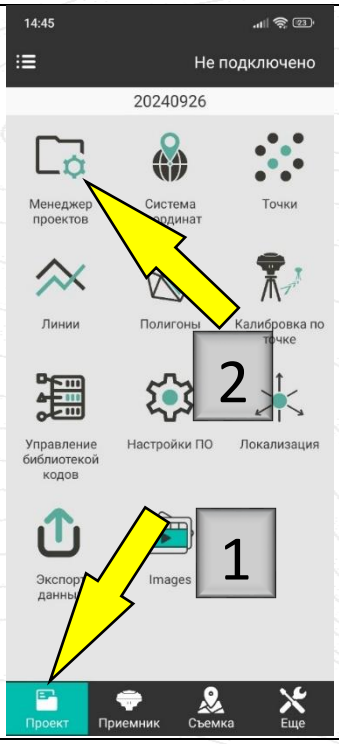
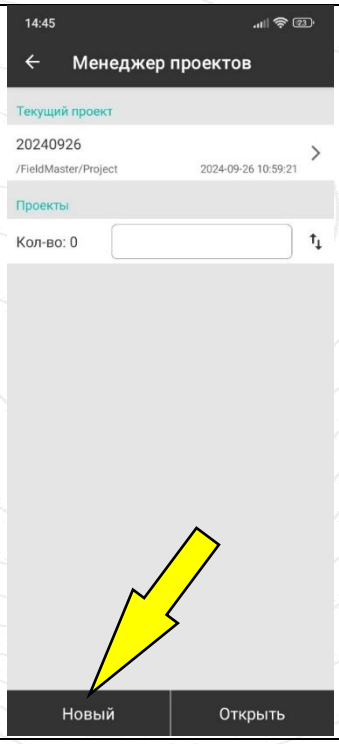
Быстрый старт ПО STEC FieldMaster

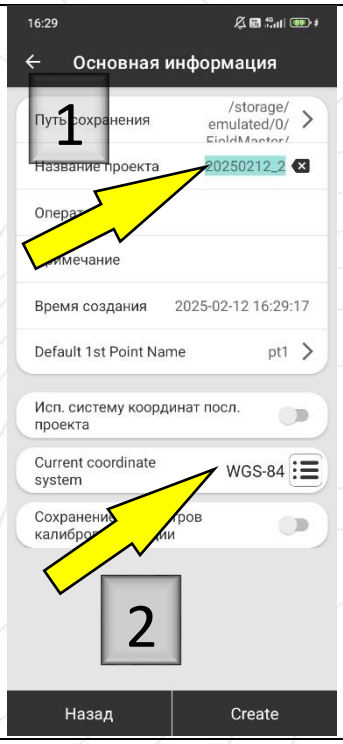
1. Создание проекта и настройка системы координат



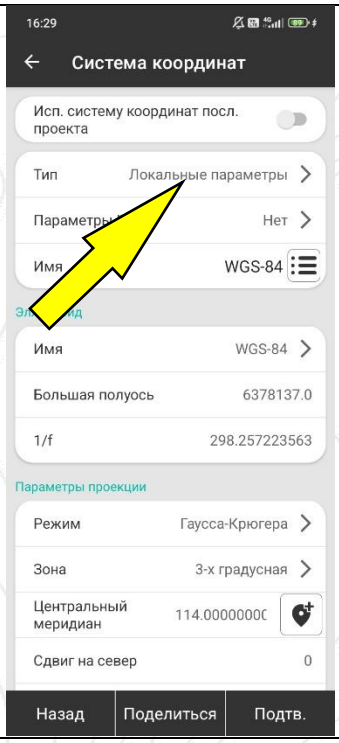
Зайдите в «**Проект**» - «**Менеджер проектов**».



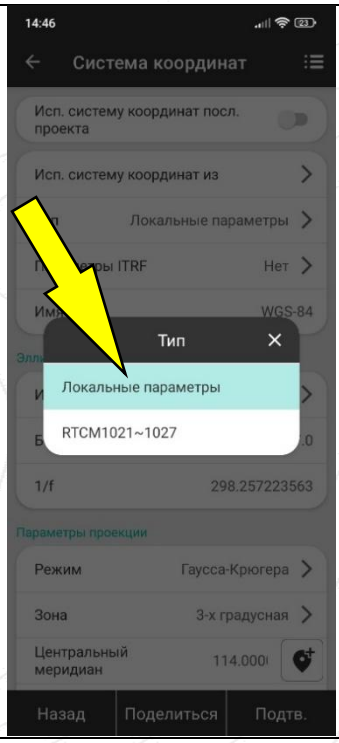
Нажмите «**Новый**», чтобы создать новый проект.



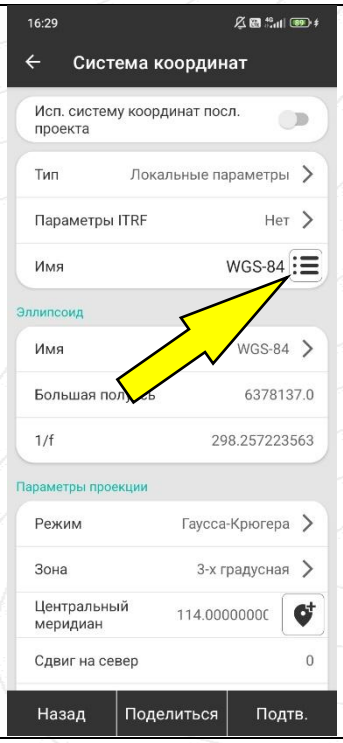
Введите «**Название проекта**» нажмите «**Текущая система координат**».



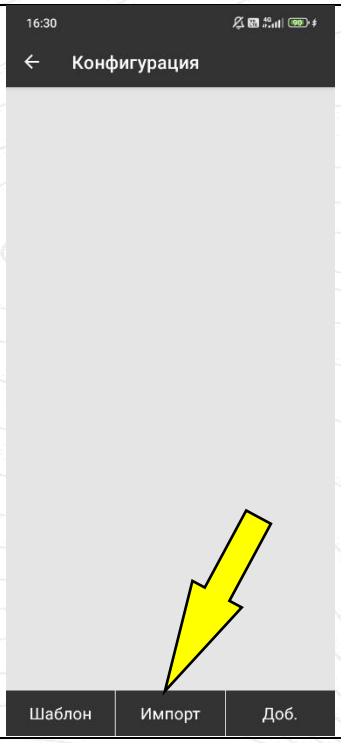
В настройках систем координат нажмите на «**Тип**».



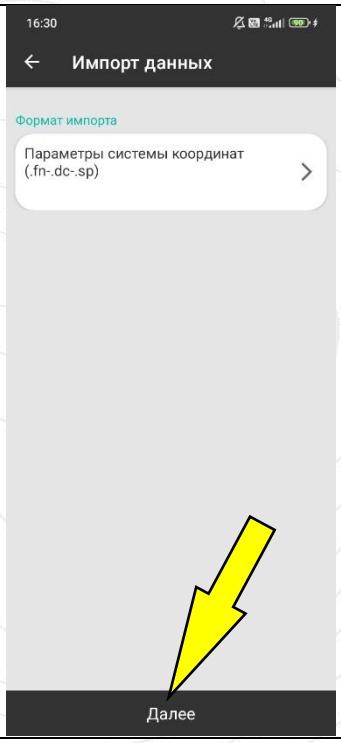
Появится окно с выбором варианта. Для сети RTKNet - выберите «**Локальные параметры**».



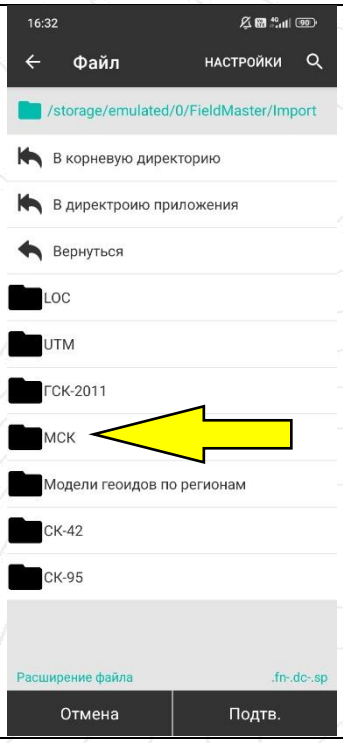
Нажмите на значок «**Настройки**» напротив названия системы координат.



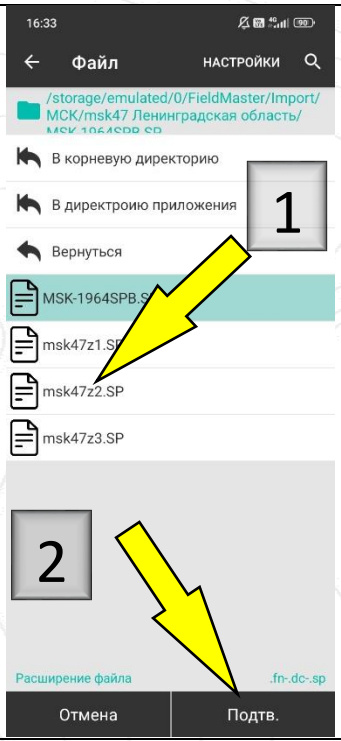
Нажмите на «**Импорт**».



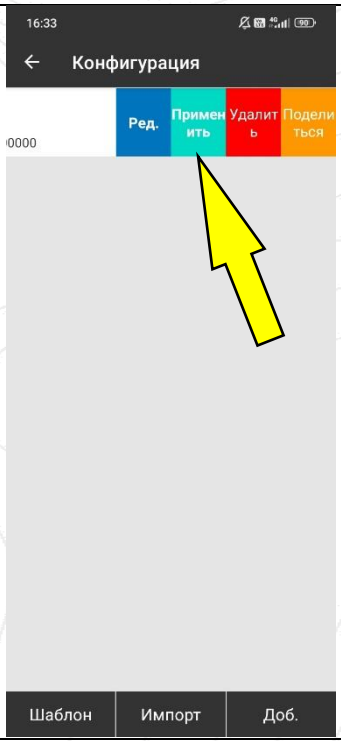
Нажмите на «**Далее**».



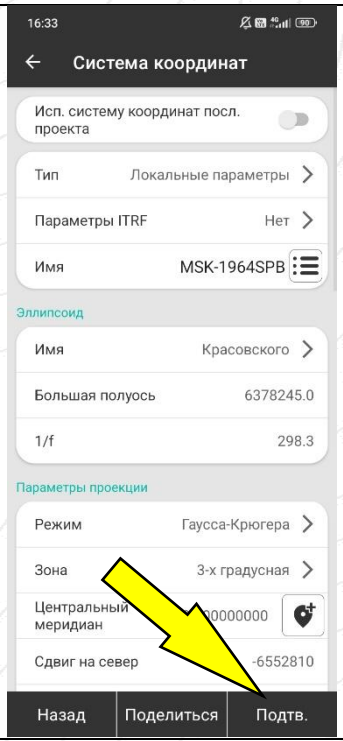
Выберете папку с нужной системой координат.



Далее из списка МСК выберете нужный регион и зону, нажмите «**Подтвердить**».

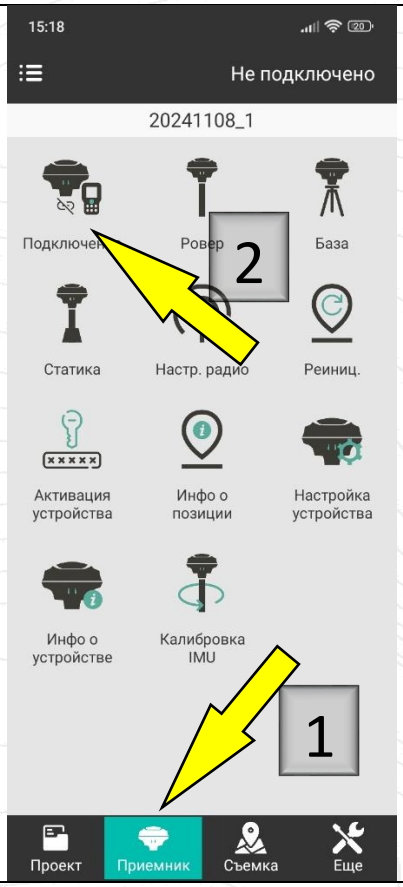
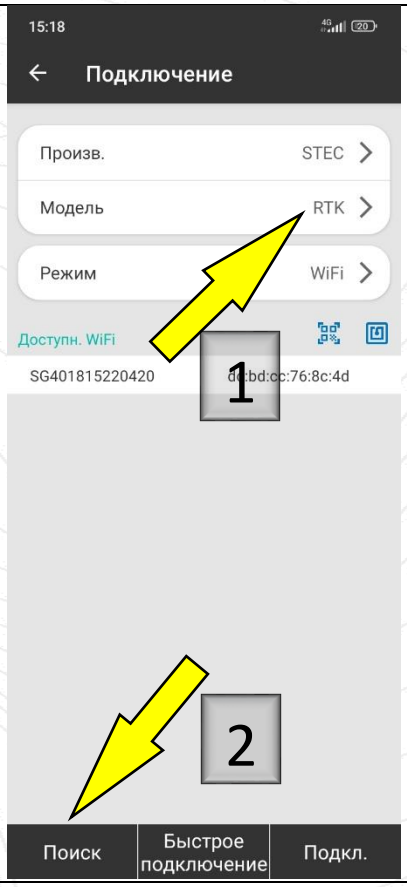
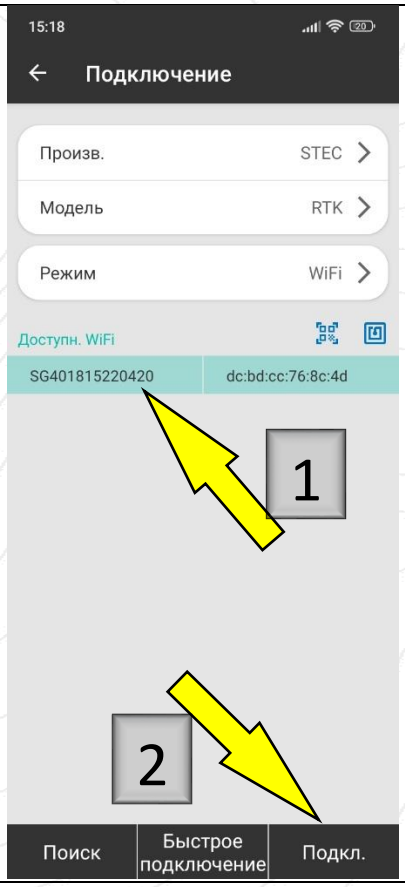


Нажмите на добаленую МСК в списке, после этого нажмите «**Применить**».

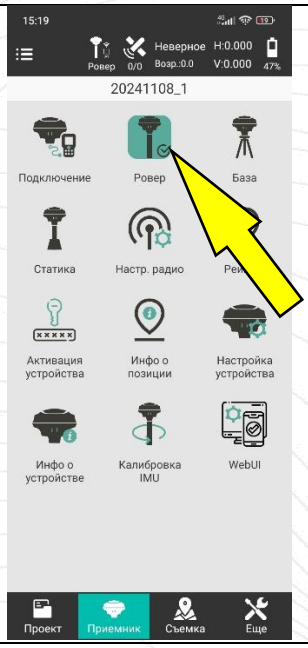
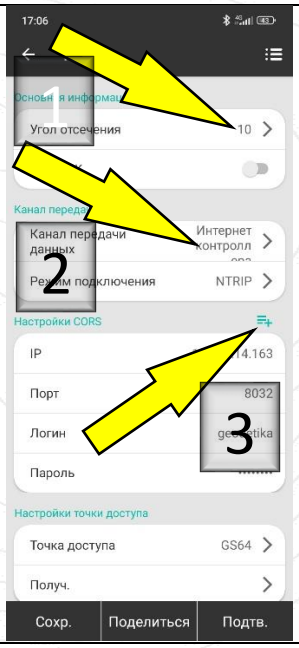
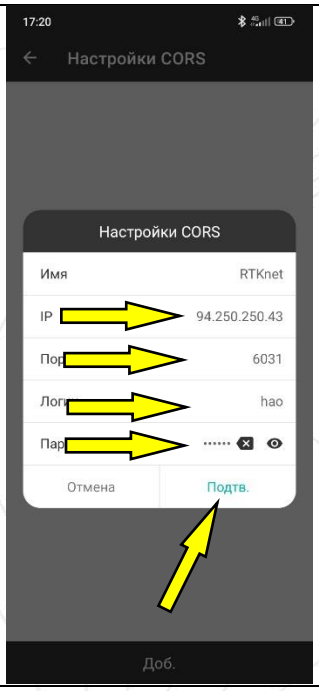
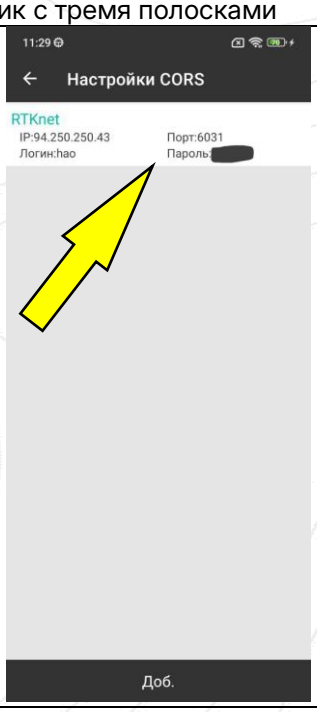
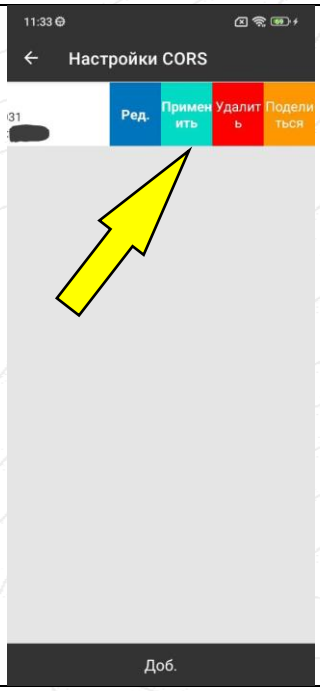


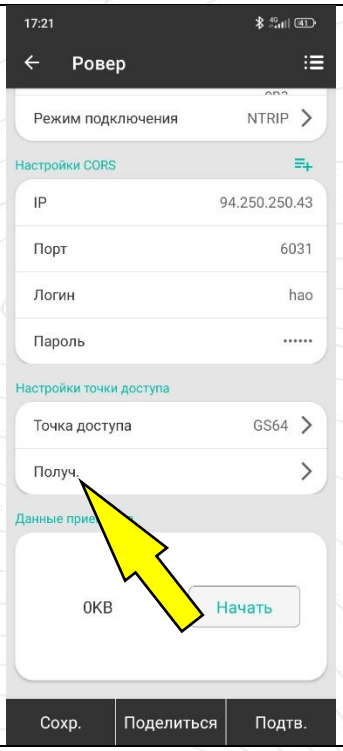
Нажмите «**Подтвердить**» чтобы применить настройки системы координат к проекту.

2. Подключение к приемнику

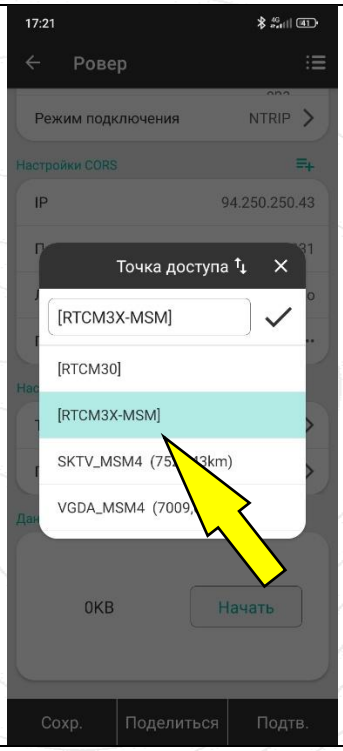
		
Чтобы подключиться к приемнику, перейдите на вкладку «**Приемник**», затем нажмите «**Подключение**».	Выберете в окне «**Режим**» - «**WiFi**» (для AR и лазера) или «**Bluetooth**» (без AR и лазера), далее нажмите «**Поиск**» (Перед подключением включите геолокацию в настройках контроллера).	Когда в окне увидете серийный номер вашего приемника нажмите на него, затем нажмите «**Подлючить**».

3. Настройка режима работы Ровер (Интернет контроллера)

<table>
<tr>
<td> 
</td>
<td> 
</td>
<td>
</td>
</tr>
<tr>
<td>Для настройки приемника в качестве ровера на вкладке «Приемник» нажмите на «Ровер».</td>
<td>«Угол отсечения» - 10 градусов. «Канал передачи» – «Интернет контроллера» (Сим-карта должна быть в контроллере). В поле «Настройки CORS» нажмите на плюсик с тремя полосками</td>
<td>В новом окне нажмите «Добавить», чтобы добавить шаблон подключения к сети CORS.</td>
</tr>
<tr>
<td> 
</td>
<td> 
</td>
<td> 
</td>
</tr>
<tr>
<td>Введите данные учетной записи, как на изображении: IP, порт, логин и пароль (как в личном кабинете). Далее нажмите «Подтвердить». https://rtknet.ru/pdf/spravka-rtknet.pdf (Подробная информация)</td>
<td>Нажмите на свою учетную запись</td>
<td>Нажмите «Применить», чтобы применить введенные параметры к настройкам ровера.</td>
</tr>
</table>

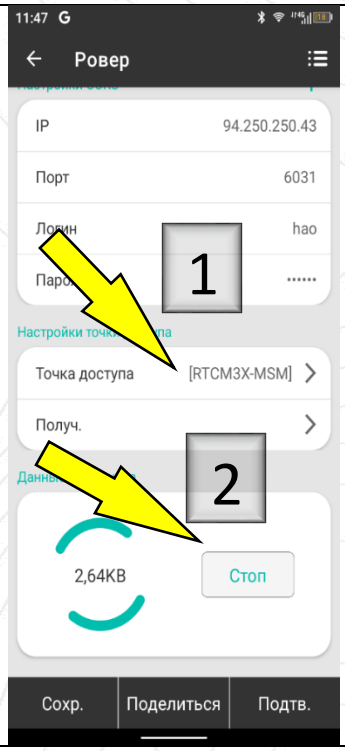


Нажмите «**Получить**», чтобы загрузить список баз.



В окне «**Точки доступа**» выберите «[**RTCM3X-MSM**]».

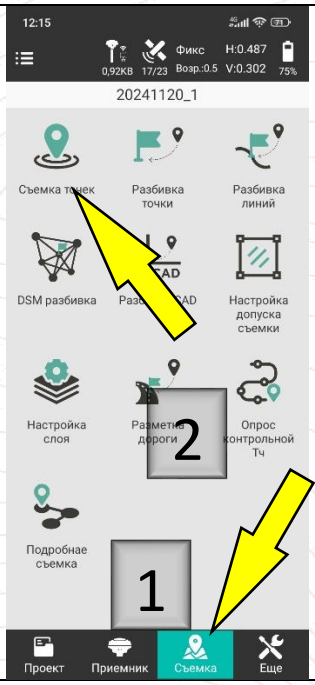
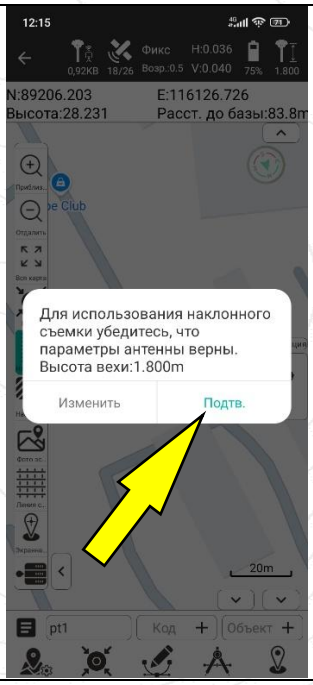
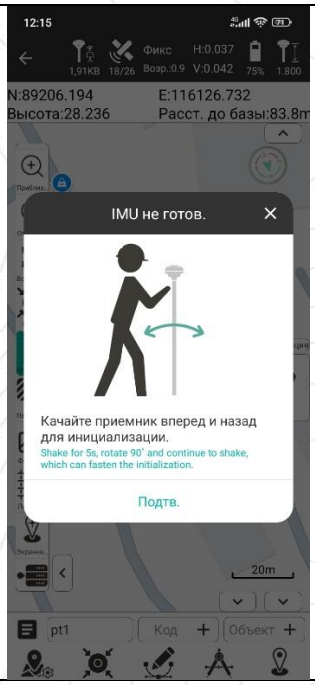
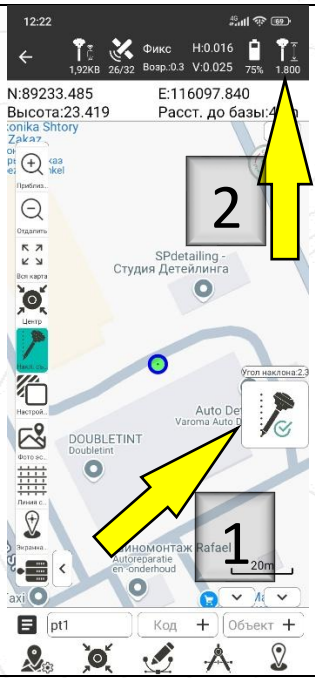
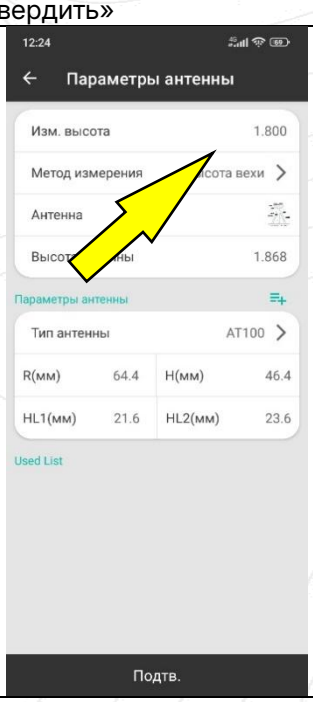
[RTCM3X-MSM] – автоматическое подключение к ближайшей базе.



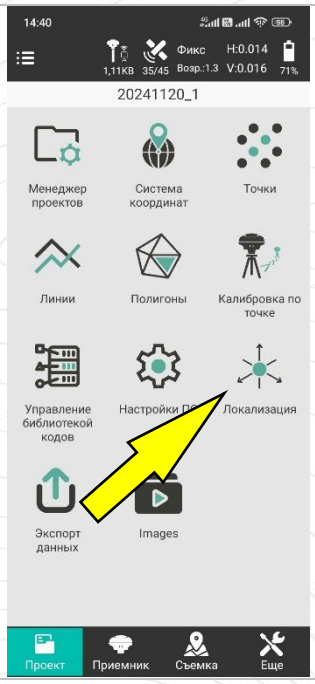
Нажмите «**Начать**», при наличии интернета и активной учетной записи она измениться на «**Стоп**» и слева пойдет загрузка данных. Нажмите «**Подтвердить**».

После успешного подключения убедитесь, что решение «**Фикс**».

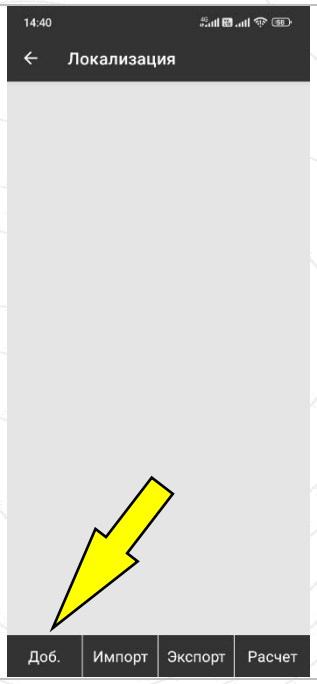
4. Настройка IMU

<table>
<tr>
<td> 
</td>
<td> 
</td>
<td> 
</td>
</tr>
<tr>
<td>После успешного подключения к базе и получении фиксированного решения, перейдите во вкладку «Съемка» и нажмите «Съемка точек».</td>
<td>Откроется меню съемки, в котором по умолчанию активируется съемка под наклоном. Убедитесь что вы правильно установили высоту вехи. Если все верно, нажмите «Подтвердить»</td>
<td>Далее необходимо будет покачать веху вперед – назад, как показано на рисунке.</td>
</tr>
<tr>
<td> 
</td>
<td> 
</td>
<td></td>
</tr>
<tr>
<td>После успешной инициализации окно пропадет, и съемка под наклоном станет доступна. Для съемки точки нажмите на иконку справа. Для изменения высоты вехи нажмите на значек, указанный цифрой «2»</td>
<td>Введите текущую высоту вехи, на которой размещен приемник. Нажмите «Подтвердить».</td>
<td></td>
</tr>
</table>

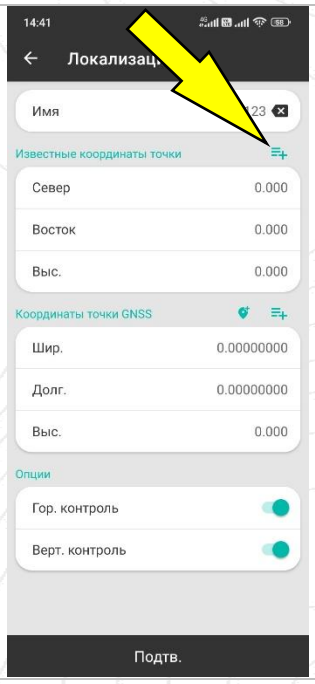
5. Локализация



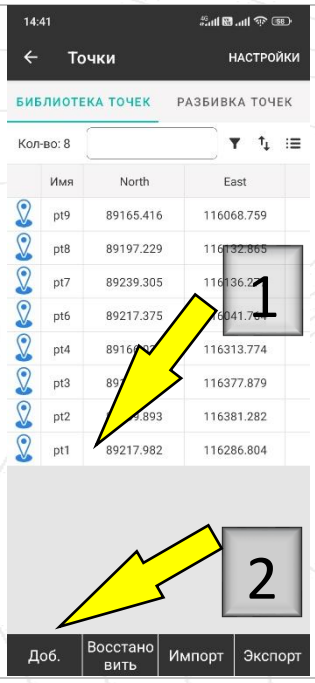
Во вкладке «**Проект**» нажмите «**Локализация**».



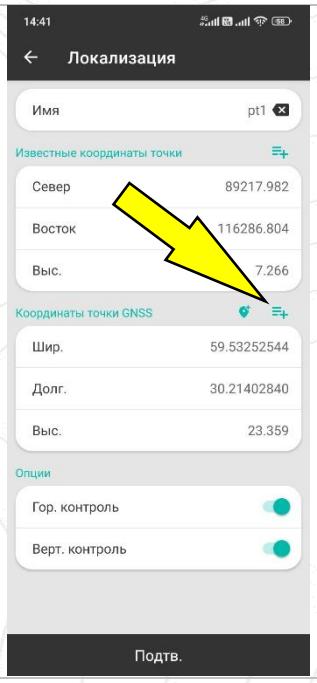
В открывшемся окне нажмите «**Добавить**».



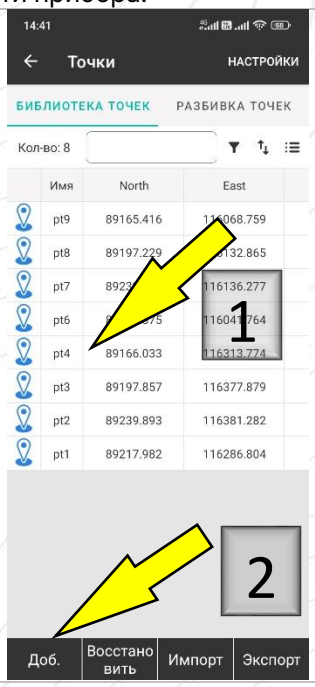
В строке «**Известные координаты точек**» нажмите на плюсик с тремя полосками чтобы выбрать *известную* точку из памяти прибора.



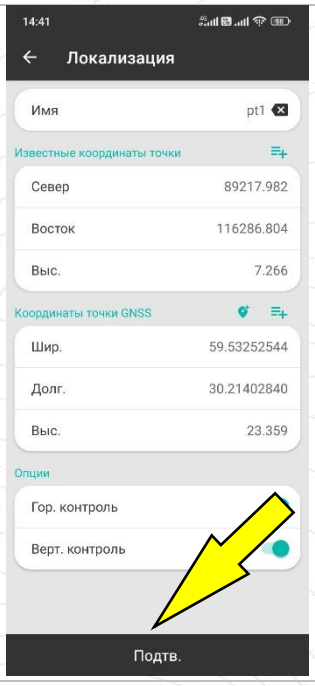
В окне библиотеки точек выберете известную точку и нажмите «**Добавить**».



В строке «**Координаты точки GNSS**» нажмите на плюсик с тремя полосками чтобы выбрать *снятую* точку из памяти прибора.

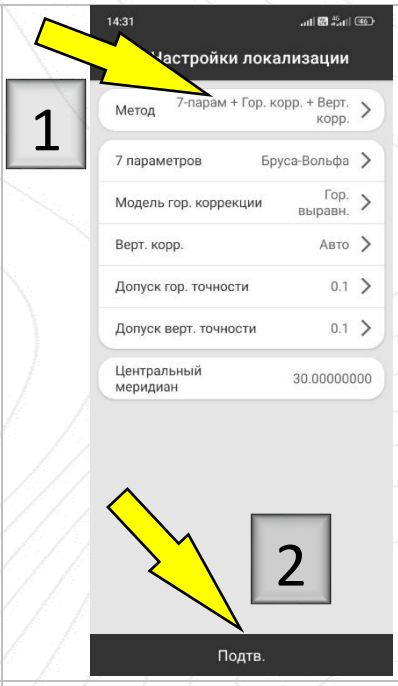


В окне библиотеки точек выберете измеренную точку и нажмите «**Добавить**».

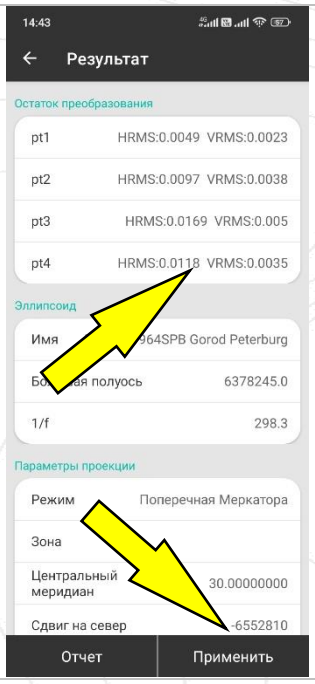


Нажмите «**Подтвердить**».

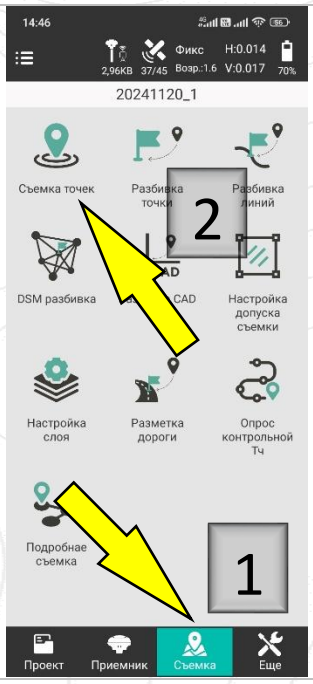
Подобным образом добавьте еще минимум 4 пары пунктов. Рекомендуется добавлять 6-10 пунктов. После добавления пунктов нажмите «**Расчет**».



Откроется окно *Настройки локализации*, в котором рекомендуется выбрать метод локализации «**7 параметров + горизонтальная и вертикальная коррекция**». Далее нажмите «**Подтвердить**».



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



Переходим в меню «**Съемка**» - «**Съемка точек**»

На карте мы видим, что известные и измеренные пункты сошлись между собой. Локализация применилась.