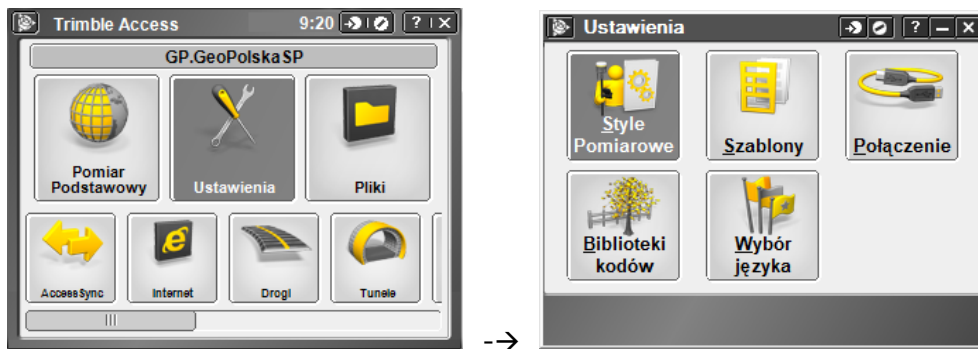


Styl pomiarowy RTN VRSNET w Trimble Access

USTAWIENIA STYLU POMIAROWEGO

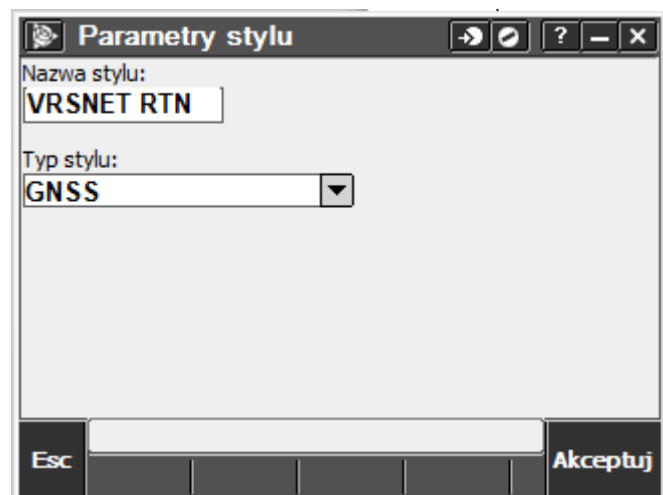
1. Wybieramy opcję **Ustawienia** -> **Style pomiarowe**



2. Tworzymy **Nowy** styl pomiarowy o nazwie **VRSNet**

Typ stylu to **GNSS**

Następnie **Akceptujemy**



3. Wchodzimy w **Opcje odbiornika ruchomego**

4. Ustawiamy zgodnie z obrazem po prawej stronie:

Typ pomiarów: **RTK**

Format poprawki **VRS (CMR)**

Zapisz punkty jako: **Wektory**

Maska elewacji: **10°**

Maska PDOP: **6.0**

Przechodzimy na stronę [2/4]

5. Ustawiamy:

Typ anteny: **Odpowiedni dla odbiornika**

WAŻNE: Antena **R4 Internal** to model inny niż **R4-3 Internal**. Analogicznie dla R6 i R8.

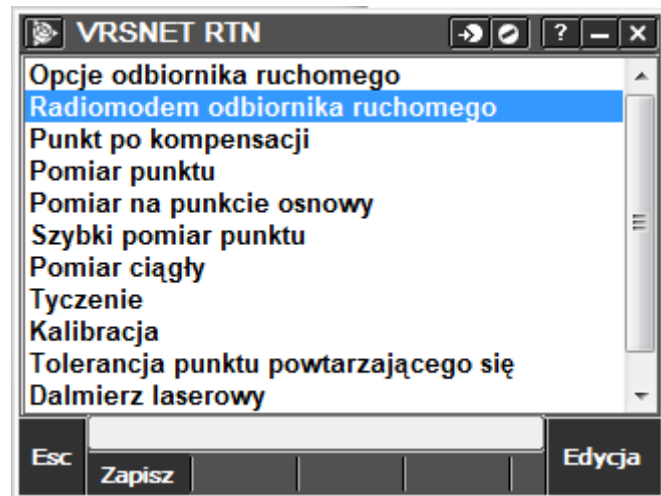
Wpisujemy domyślną wysokość anteny lub zostawiamy to pole puste.

Przechodzimy na kolejną stronę [3/3]

6. W zależności od śledzonych dla danego odbiornika sygnałów zaznaczamy odpowiednie opcje.

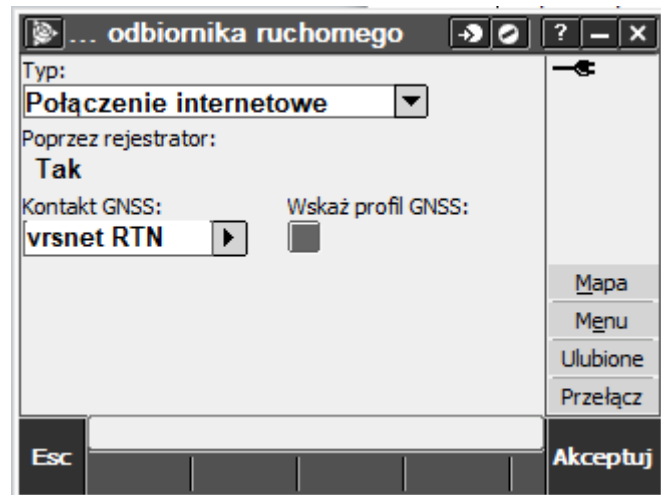
Całość **Akceptujemy**

7. Przechodzimy do opcji **Radiomodem odbiornika ruchomego**



8. W miejscu **Typ** wybieramy **Połączenie internetowe**, a następnie w miejscu **Profil połączenia** ustawiony powinien być wcześniej ustawiony profil (w tym przypadku wybrany z menu kontekstowego profil **vrsnow RRTN**).

Całość **Akceptujemy**.



9. Przechodzimy do opcji **Pomiar punktu**

10. Zgodnie z obrazem po prawej ustawiamy

Krok zmiany numeracji: **1**

Zapis automatyczny: **Zaznaczony**

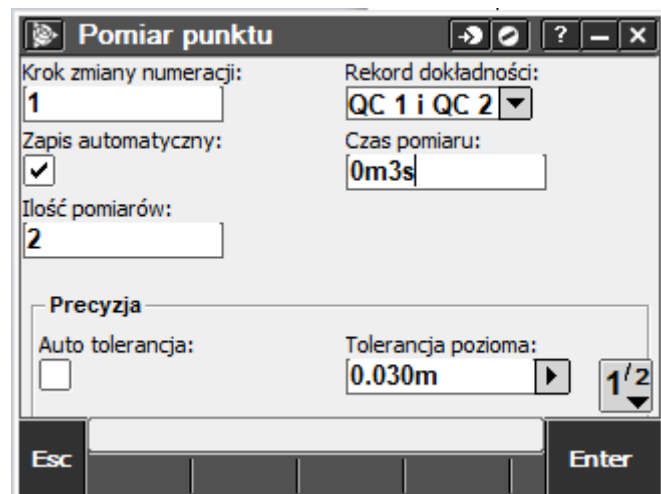
Czas pomiaru: **0m3s**

Ilość pomiarów: **2**

Auto tolerancja: **Puste**

Tolerancja pozioma: **według uznania**

Przechodzimy na stronę [1/2]



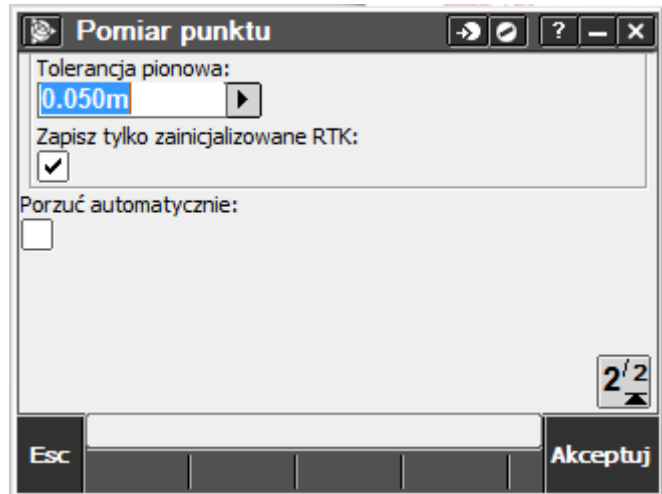
11. Zmieniamy wartości tolerancji:

Tolerancja pozioma: **0.030m**

Tolerancja pionowa: **0.050m**

Zapisz tylko RTK Prec.: **Zaznaczone**

Całość **Akceptujemy**.



12. Przechodzimy do ustawień **Pomiar na punkcie osnowy**

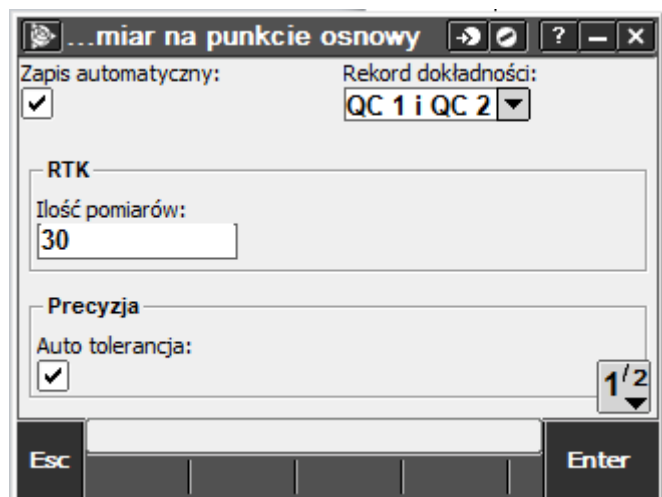
13. Ustawiamy zgodnie z obrazem po prawej:

Zapis automatyczny: **Zaznaczone**

Ilość pomiarów: **30**

Auto tolerancja: **Zaznaczone**

Całość **Akceptujemy**



14. Całość **Zapisujemy!**

Powodzenia!