

Configurazione dei Rover Trimble R6 – R8 con TSC2

Una volta configurato il dispositivo GPRS in dotazione per la connessione del proprio rover tramite protocollo NTRIP (cellulare bluetooth, modem interno)

Dal Menu Principale premere Trimble Survey Controller (TSC):

- **Configurazione**
- **Componi profilo**
- **Nuovo**

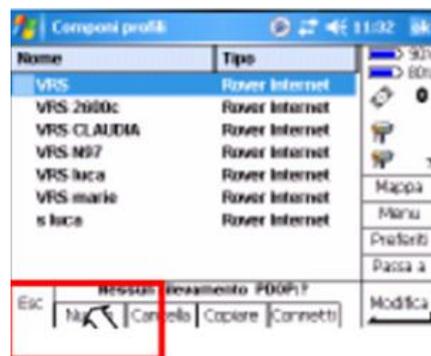
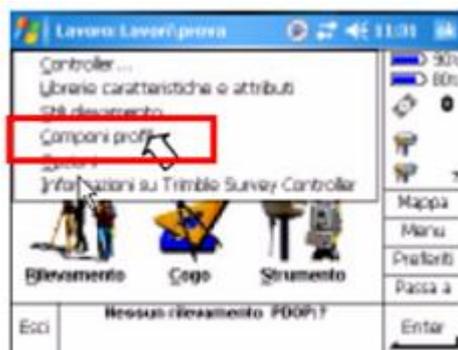
R-Time Data: **Rover**

Data Format: **RTCM 18,19 o RTCM v3**

Port: **1 *RS232*** (dove è collegato il modem)

Ref Sensor: **Unknown (Sconosciuto)**

Ref Antenna: **ADVNULLANTENNA**



Su "Tipo di Profilo" selezionare **Rover internet** e su "Connessione di rete" selezionare quella impostata per la connessione ad internet. Completare il campo APN in base al gestore di telefonia mobile utilizzato:

- **ibox.tim.it** per provider TIM
- **web.omnitel.it** per provider VODAFONE
- **internet.wind** per provider WIND
- **tre.it** per provider TRE
- Inserire l'indirizzo ip: **62.149.235.33**
- e la porta: **2101**

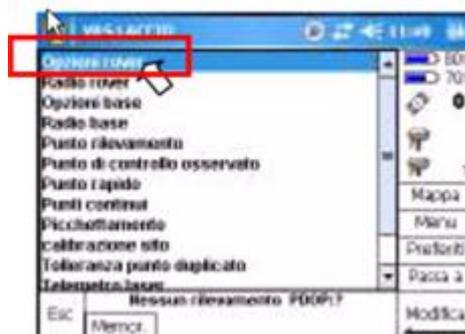
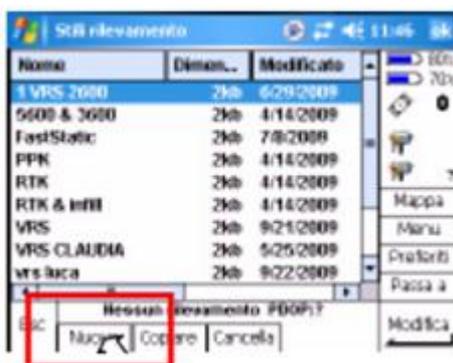
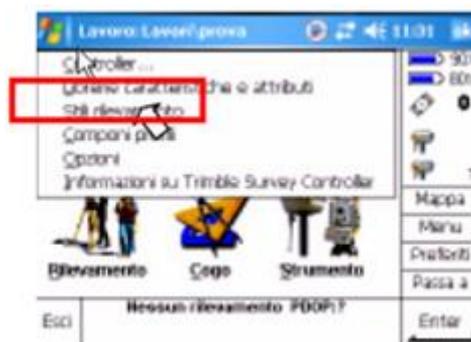
Spuntare la voce **Usa NTRIP** e poi fate click su $\frac{1}{2}$ per scorrere alla seconda pagina.

Non spuntate usa server proxy e alle voci **Nome Utente NTRIP** e **Password NTRIP** inserire quelle definite in fase di registrazione ai Servizi.

Selezionare come tipo di connessione **GPRS** e poi fate click su **Memor.**

Successivamente deve essere configurato lo stile di rilevamento.

- **Configurazione**
- **Stili Rilevamento**
- **Nuovo**
- **Opzioni Rover**



Impostare come “Tipo di Rilevamento” **RTK** e “formato di radiotrasmissione” **Multi-stazione (RTCM)**.

Salvare le impostazioni con **Accetta**.

In fase di avvio del rilievo “**Inizio Rilevamento**” lo strumento chiederà di selezionare un lavoro e poi si conetterà ad internet generando la lista dei prodotti RTK a disposizione.

Selezionare tra:

- **NRT2** se il formato dati scelto è RTCM 18,19 v2
- **NRT3** se il formato dati scelto è RTCM v3
- **MAX3** correzione Master Auxiliary RTCM v3
- **IMAX3** correzione Master Auxiliary RTCM v3
- **VRS3** correzione Virtual Reference Station RTCM v3

Il rover è pronto per l'utilizzo nella Rete GNSSVDA.