

Manuale Rapido per il collegamento alle reti con NavCom

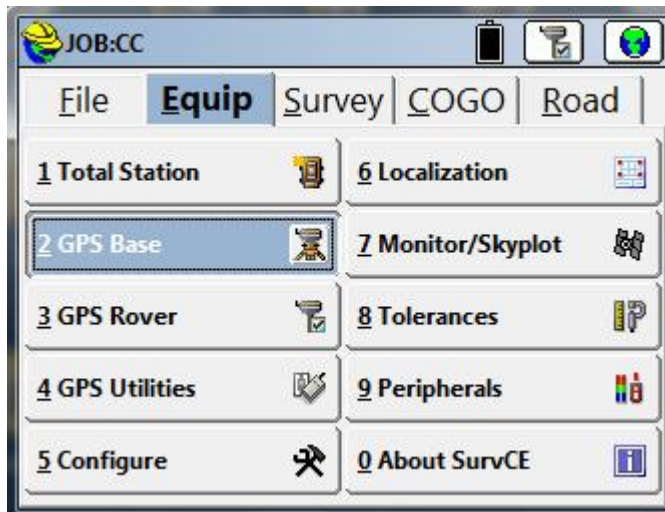
N.B. : In caso di connessione BT tra il palmare e il ricevitore ricordarsi di impostare prima la connessione BT in Windows Mobile nel menu BT.

STRUMENTAZIONI -> Connessioni -> Bluetooth -> Bluetooth Connection Manager .

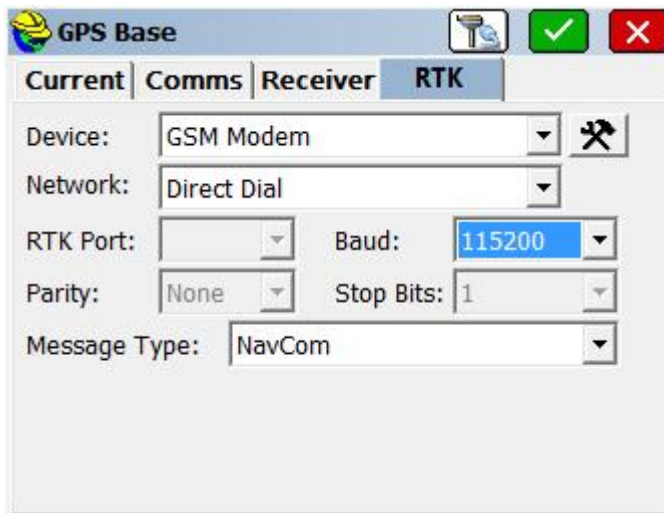
Una volta collegato il dispositivo possiamo proseguire con il Programma Carlson SurvCE e una volta entrati Collegarsi all'ultimo dispositivo BT sia per configurare la base sia per configurare la Rover.

Impostazione della Base:

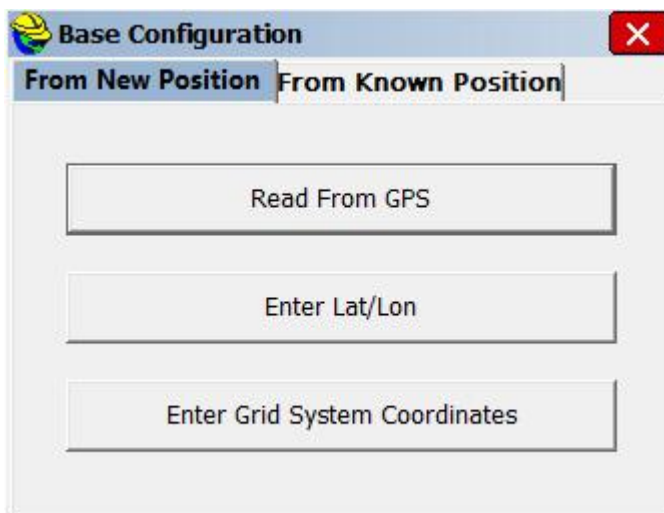
- 1) Lanciare il programma Carlson SurvCE
- 2) Selezionare nuovo lavoro o aprirne uno vecchio
- 3) Ora andare alla pagina Equip.
- 4) Selezionare GPS Base come mostrato.



- 5) Nella finestra "Current" selezionare il ricevitore utilizzato (in questo caso Navcom)
- 6) La finestra "Comms" ci indica il collegamento palmare-gps che sarà su COM1 a 19200 oppure BT su COM 8.
- 7) Andiamo alla finestra RTK selezionando GSM Modem e Chiamata Diretta come in figura.



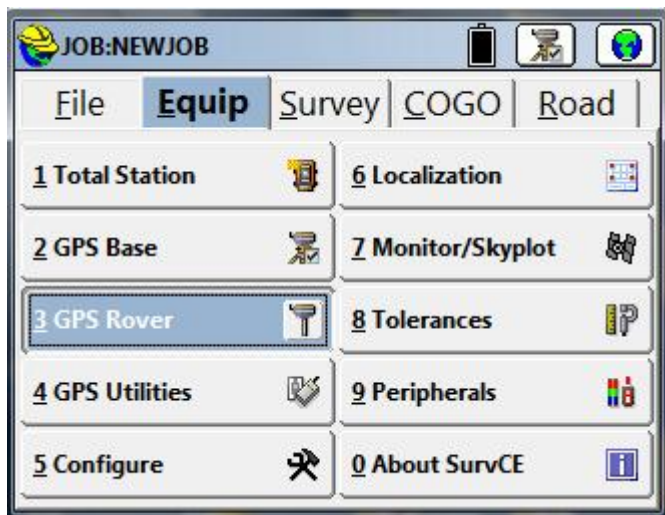
- 8) Ora l'importante è che la RTK Port sia settata su COM 2 ovvero la porta del ricevitore a cui è collegato il nostro telefono. Controllare che il Baud sia 9600 o 115200 a seconda del telefono che si usa (Nuovi Wavecom è 115200). Poi diamo conferma cliccando l'icona verde in alto a destra.



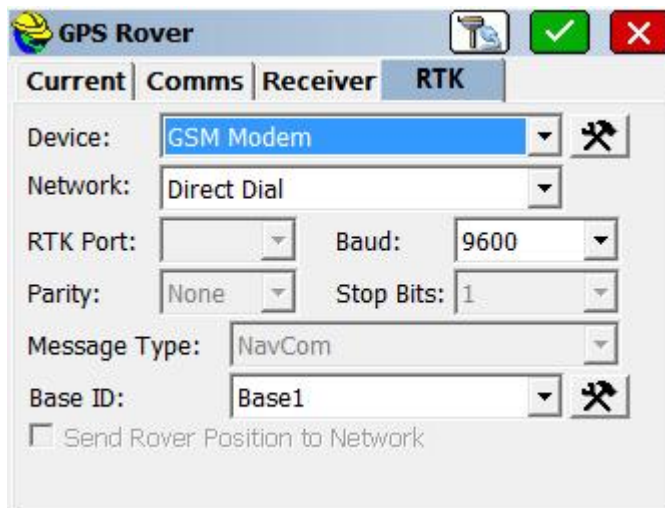
All'apparire di questa schermata potremmo decidere se vogliamo inserire una posizione nota per la nostra base, inserirne la latitudine e longitudine o semplicemente prendere la posizione dal Gps chiedendogli di fare x letture o di eseguire letture per un certo ammontare di minuti. Una volta confermato il tutto ci chiederà se vogliamo continuare con l'impostazione della base, rispondere di sì. La base è ora configurata. Una volta cliccata l'icona verde in alto a destra torneremo alla finestra precedente, anche lì cliccheremo l'icona verde per poi tornare alla finestra del menù RTK.

Impostazione della Rover :

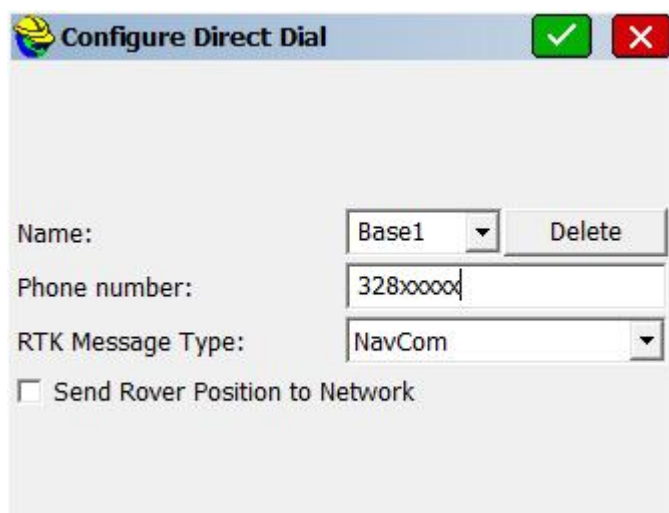
- 1) Colleghiamo il nostro palmare alla rover e accendiamo il ricevitore
- 2) Una volta in SurvCe ora sceglieremo GPS Rover come in figura



- 3) Nella finestra "Current" selezionare il ricevitore utilizzato (in questo caso Navcom)
- 4) La finestra "Comms" ci indica il collegamento palmare-gps che sarà su COM1 a 19200 oppure BT su COM 8.
- 5) Andiamo alla finestra RTK selezionando GSM Modem e Chiamata Diretta come in figura



Nuovamente bisognerà accertarsi che RTK Port sia settata su COM 2 e che il Baud Rate sia giusto, normalmente 9600 o 115200 (Nuovi Wavecom è 115200). Una volta appurato ciò possiamo focalizzarci sull'opzione Base ID, cliccando l'icona accanto al menu a finestrella arrivando alla seguente finestra:



Inseriamo il nome che vogliamo (nell'esempio Base1) e il numero di telefono corrispondente alla Sim Card presente nel telefono della Base, poi lasciando RTK Message come Navcom procediamo cliccando l'icona verde in alto a destra.

Tornati alla schermata RTK confermiamo premendo nuovamente l'icona verde in alto a destra facendo partire la configurazione della rover.

Siamo ora operativi e possiamo lavorare.

NOTA : Può succedere che durante l'impostazione della base o della rover il programma ci avverta di errori come "ATO", a tali errori semplicemente dire "No" alla richiesta di vedere maggiori dettagli e continuare con l'impostazione. L'unico vero modo per controllare se il sistema stia realmente funzionando è andare nella schermata Monitor/Skyplot all'interno di Equipaggiamento e controllare la LATENZA, se rimane costante a 1,2,3,4 senza aumentare vuol dire che i due gps stanno comunicando e nell'arco di breve tempo la rover andrà a Fissarsi.