

РУКОВОДСТВО ПО УСТАНОВКЕ

Transas NAVX HARPS

**TRANSAS**

# Настройки блока системы высокоточного позиционирования

В системе используется минимум два блока: один из них базовая станция и один или несколько роверов. Базовая станция устанавливается на терминал, а ровер на судно:

- RM212 - Базовая станция

Устройство позволяет подключать две ГНСС антенны.

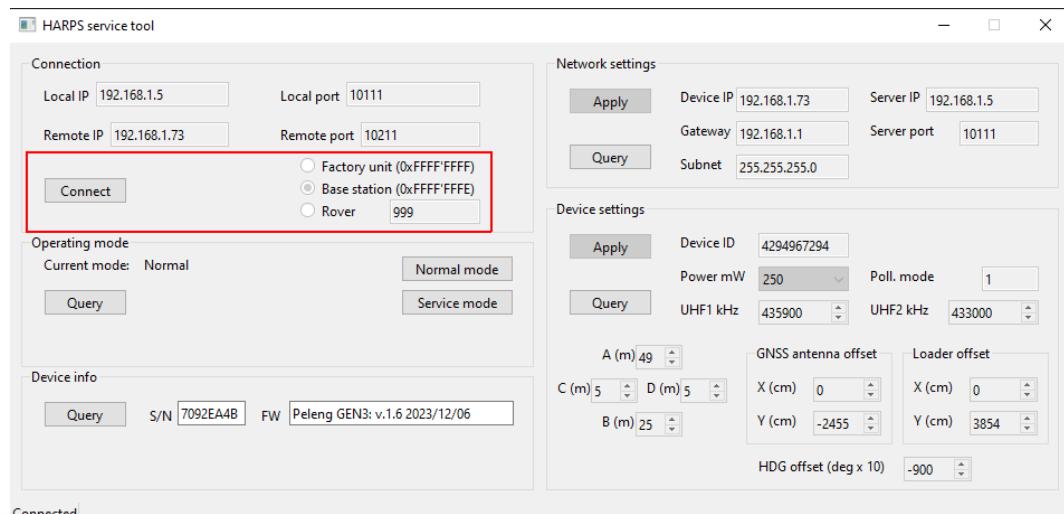
- RM211 - Ровер

К такому устройству может быть подключена всего одна антenna ГНСС.

## Инструкция подключения устройства

Схема подключения идентична для устройств ровер и базовой станции.

1. Подсоедините кабель Ethernet к устройству в соответствующий разъем.
2. Вручную назначьте сетевому интерфейсу IP адрес, указанный в поле "Local IP". (См. рисунок ниже)
3. Запустите приложение на компьютере.
4. На дисплее загрузится окно с настройками.



5. Выберите устройство для подключения:

Чтобы подключить базовую станцию, выберите "Base station" (Базовая станция).

Чтобы подключить ровер, выберите "Rover" (Ровер).

Данные специального идентификатора базовой станции фиксированы.

Данные специального идентификатора ровера могут быть настроены.

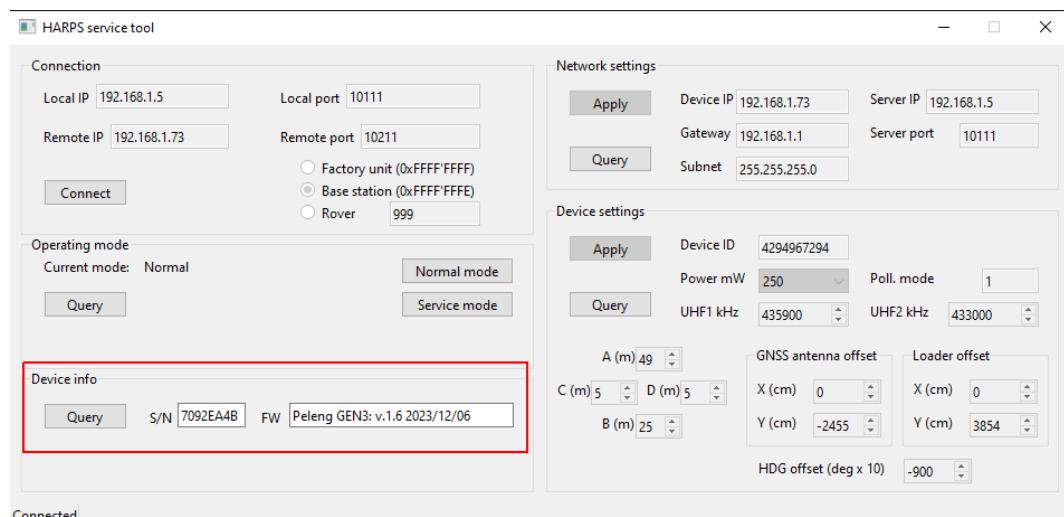
6. Нажмите "Connect" (Подключить).

В левом нижнем углу окна с настройками отобразится статус соединения: Connected (Соединение установлено).

При успешном соединении данные устройства подгружаются автоматически.

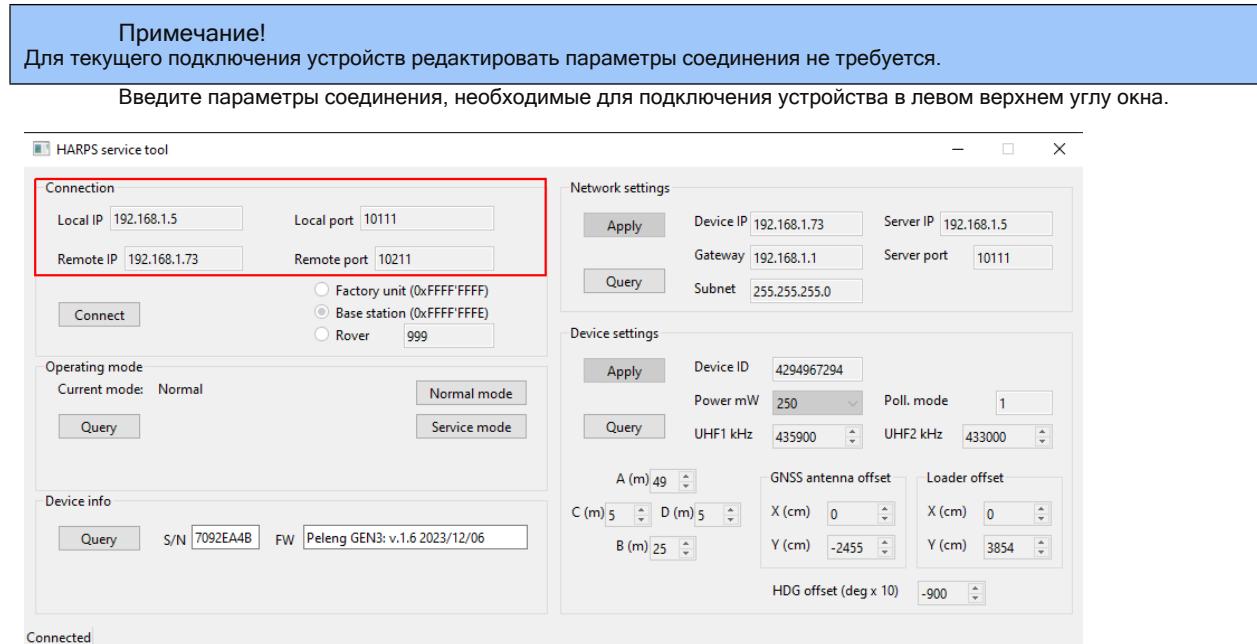
Если введен неверный идентификатор, соединение не установится и данные устройства не будут загружены.

Информация об устройстве находится в левом нижнем углу окна.



S/N - Уникальный Серийный номер чипа  
FW - Версия прошивки

## Настройки соединения

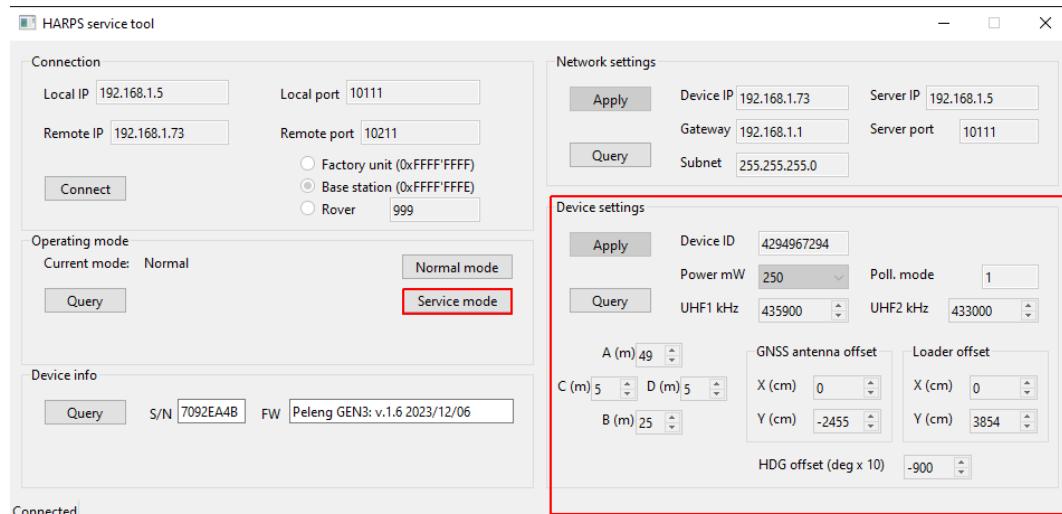


- Local IP
- Local port
- Remote IP

Чтобы назначить сетевые параметры, необходимые для следующего подключения устройства, укажите данные в правом верхнем углу окна. При следующем подключении эти данные необходимо будет использовать.

## Настройки устройства

Чтобы начать редактирование настроек устройства, перейдите в сервисный режим. Для этого, нажмите "Service mode" в окне настроек.



Поля для ввода параметров становятся активными.

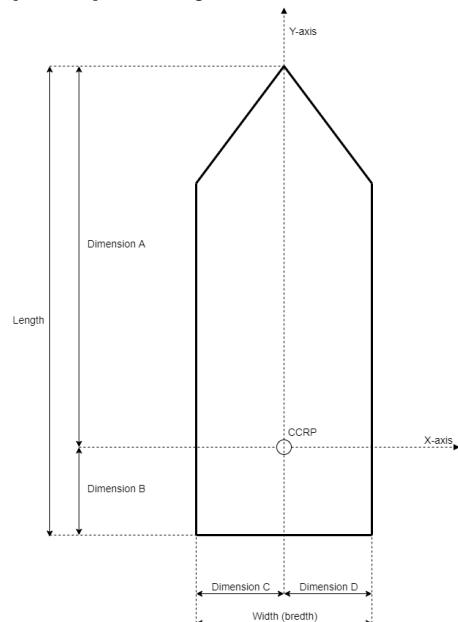
- Device ID  
Номер идентификатора устройства, который соответствует номеру MMSI судна

• Power mW  
Мощность передатчика из стандартного ряда: 100mW, 250mW, 500mW, 1000mW

• UHF1 kHz  
Рабочая частота УКВ антенны 1  
Диапазон доступных частот: 433-450

- Геометрия судна

### Система координат для настройки положения антенны ГНСС, точки погрузки и размерений судна



### Настройки геометрии судна

Укажите данные размерений судна в метрах от общей опорной точки (CCRP). Диапазон расстояния размерений от точки CCRP задаётся от 0 до 511 м.

A (m)	49
C (m)	5
D (m)	5
B (m)	25

А - расстояние от CCRP до носа  
 В - расстояние от CCRP до кормы  
 С - расстояние от CCRP до левого борта  
 D - расстояние от CCRP до правого борта

В системе координат CCRP также необходимо задать дополнительные две точки: положение ГНСС антенны (GNSS antenna offset) и положение точки погрузки (Loader offset). Данные задаются в сантиметрах.

GNSS antenna offset	
X (cm)	0
Y (cm)	-2455
Loader offset	
X (cm)	0
Y (cm)	3854
HDG offset (deg x 10)	
-900	

Положение (или смещение) точки ГНСС антенны (GNSS antenna offset) и точки погрузки (Loader offset) задаётся по двум осям в диапазоне от - 65535 см до + 65535 см.

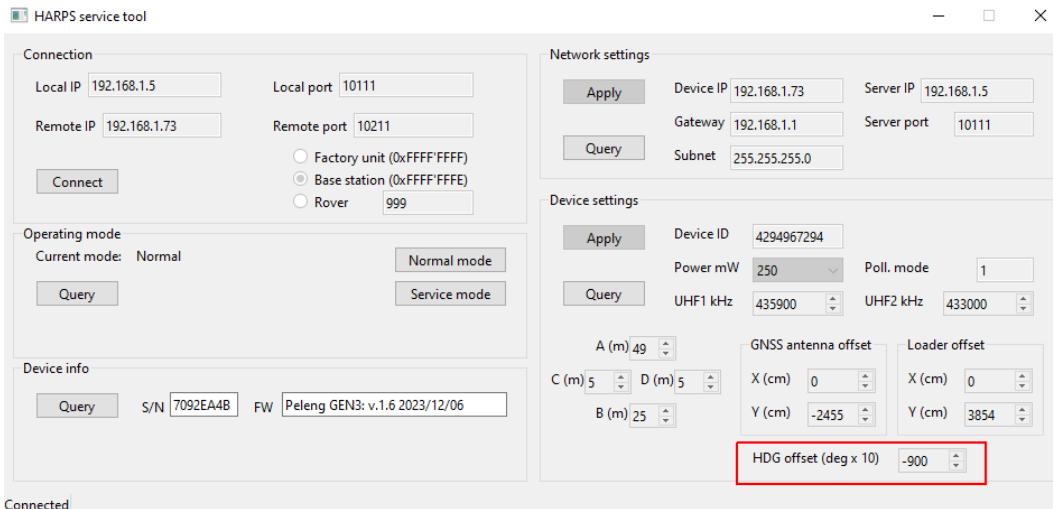
### Настройки курса базовой станции

Курс базовой станции вычисляется блоком RM-212 на основании данных от двух ГНСС антенн. Вычисление производится из точки ГНСС1 и определяется, как азимут на ГНСС2.

Если вектор ГНСС1-ГНСС2 сонаправлен с курсом, внесение поправки не требуется (оставить 0).

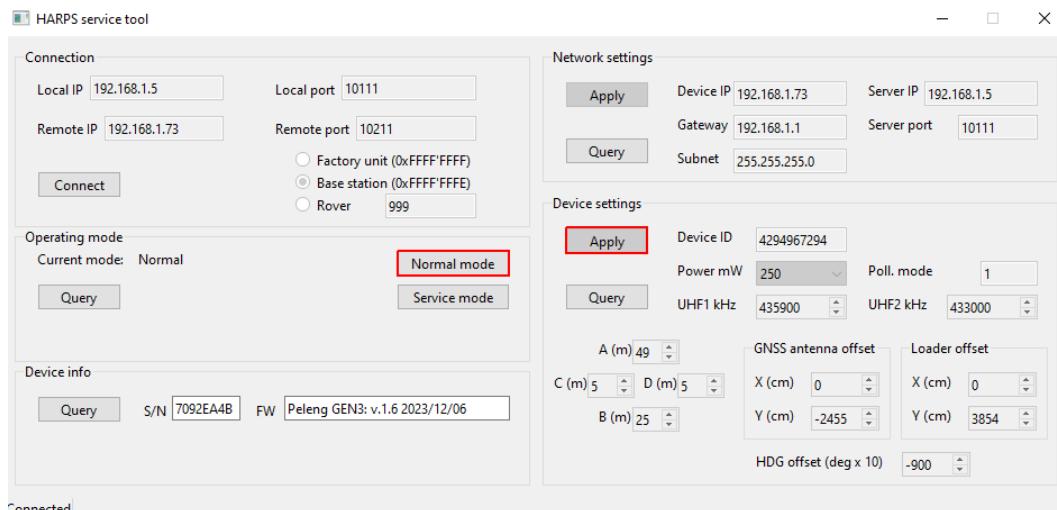
Поправка задаётся в 1/10 долях градуса и суммируется с азимутом ГНСС1-ГНСС2.

Чтобы внести корректировку курса в настройках базовой станции, укажите данные в поле "HDG offset (deg x 10)".



Connected

Чтобы сохранить и применить введённые данные, сначала нажмите "Apply" (Применить) и далее перейдите в нормальный режим работы устройства, для этого нажмите "Normal mode".



Connected

Чтобы обновить данные устройства, нажмите "Query" (Обновить).

