

# CONFIGURAZIONE GPS LEICA SYSTEM 1200 PER RETE REGIONE PUGLIA

## SCHEDE TELEFONICHE.

Le schede **VODAFONE** non hanno bisogno di nessuna abilitazione al traffico Internet, al contrario le schede **TIM** devono essere abilitate inviando un SMS al 49001 con scritto:

- IBOX password (la password deve essere numerica di 8 cifre)

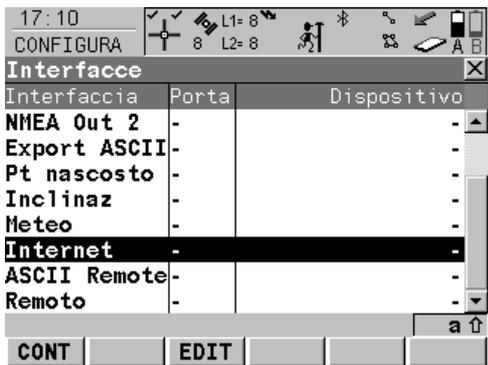
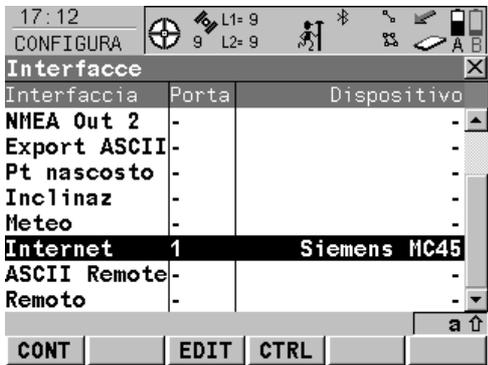
La **TIM** risponde con una serie di messaggi che confermano l'abilitazione. Una volta abilitata anche la scheda **TIM** può essere utilizzata con internet.

## CONFIGURAZIONE DEL GPS.

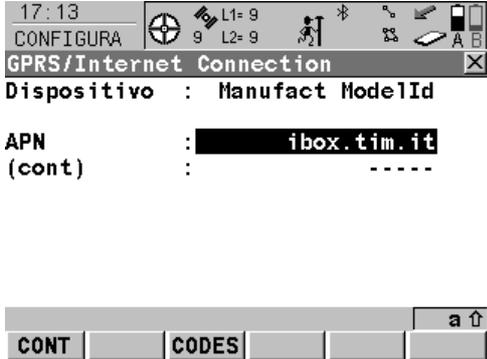
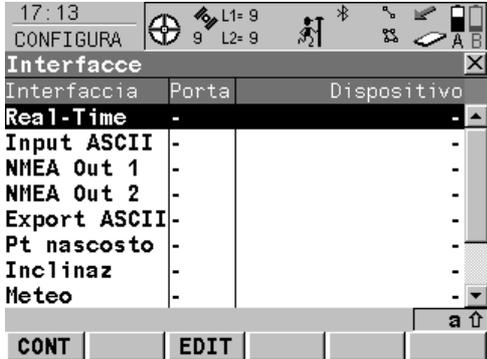
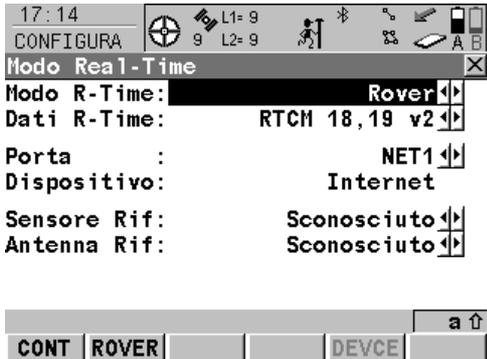
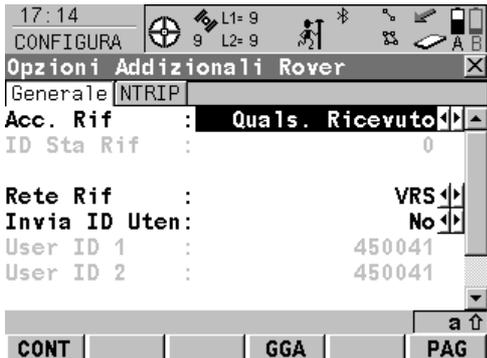
Il primo passo da fare è munirsi di un modem GSM/GPRS come il SIEMENS MC45 connetterlo alla PORTA 1 oppure alla PORTA 3 (CLIP-ON per gli RX1250) ed iniziare la configurazione.

<p>Dal menù principale si deve andare nel menù <b>5. CONFIG</b></p>	
<p>Quindi alla voce <b>4. INTERFACCE</b></p>	

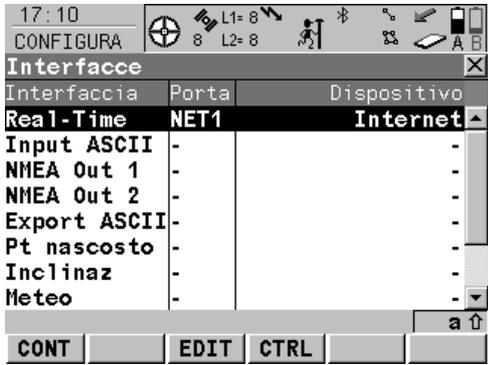
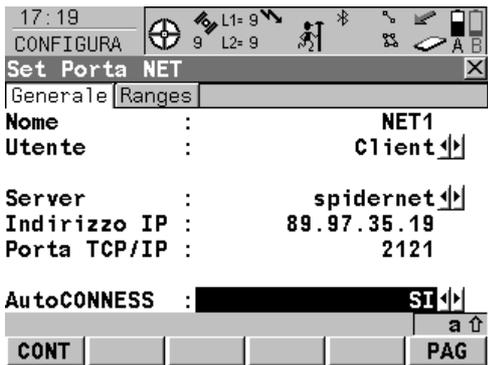
## CONFIGURAZIONE GPS LEICA SYSTEM 1200 PER RETE REGIONE PUGLIA

<p>Nella lista delle interfacce si deve scorrere verso il basso fino all'interfaccia INTERNET e premere <b>F3 (EDIT)</b></p>	
<p>Abilitare internet scegliendo <b>SI</b>.</p> <p>A questo punto si abilitano un certo numero di voci che voi dovete impostare.</p> <p>Porta: la porta alla quale è connesso il modem.</p> <p>Dispositivo: per esempio SIEMENS MC45, ma potrebbe essere anche un altro.</p> <p style="text-align: center;"><i>Lo si sceglie premendo <b>F5 (DEVCE)</b>.</i></p> <p>Indirizzo IP: Dinamico</p> <p>ID utente:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>➤ per <b>TIM</b> inserire il numero di telefono della scheda</li> <li>➤ per <b>VODAFONE</b> e <b>WIND</b> lasciare vuoto.</li> </ul> <p>Password:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>➤ per <b>TIM</b> inserire la password che si è spedita al 49001 quando si è abilitata la scheda;</li> <li>➤ per <b>VODAFONE</b> e <b>WIND</b> lasciare vuoto.</li> </ul>	
<p>Ritornati alla schermata interfacce, sempre sulla voce Internet si deve premere <b>F4 (CTRL)</b></p>	

# CONFIGURAZIONE GPS LEICA SYSTEM 1200 PER RETE REGIONE PUGLIA

<p>Sia arriva nella schermata nella quale se per ora le impostazioni sono corrette si deve vedere alla voce Dispositivo il SIEMENS MC45 o quello di cui si è forniti.</p> <p>La voce seguente è l'APN questo è molto importante e varia in base al gestore ed al tipo di contratto che si ha con il gestore in questione. Gli APN di uso standard per i gestori che però possono variare in base al contratto stipulato di volta in volta (ad esempio l'APN può variare da un contratto business ad uno ricaricabile).</p> <p>TIM: ibox.tim.it VODAFONE: web.omnitel.it WIND: internet.wind</p>	
<p>Una volta impostato l'APN correttamente la prima parte della configurazione è terminata.</p> <p>A questo punto se si vuole lavorare in RTK di deve impostare l'intefaccia Real-time.</p> <p>Premere <b>F1(CONT)</b> e ritornare alla lista delle interfacce.</p> <p>Quindi si deve andare sulla riga del Real-time e premere <b>F3(EDIT)</b>.</p>	
<p>Dove si deve impostare:</p> <p>Modo R-Time: Rover</p> <p>Dati R-Time: RTCM18,19 v2 <b>oppure</b> RTCM v3</p> <p><i>si sceglie in base al tipo di flusso che emette la stazione di riferimento.</i></p> <p>Porta: NET1 (è una delle tre interfacce internet disponibili)</p> <p>Dispositivo: Internet Sensore Rif: Sconosciuto Antenna Rif: ADVNULLANTENNA (<b>importante</b>)</p>	
<p>Dopo aver impostato questa pagina si deve premere <b>F2 (ROVER)</b> qui si deve impostare:</p> <p>Acc. Rif: Qualsiasi Ricevuto</p> <p><i>(questo parametro dice al sistema di scegliere la stazione di riferimento automaticamente)</i></p> <p>Rete Rif: Vicina oppure I-MAX oppure MAX Invia ID: No</p> <p><i>(La Rete Rif va scelta in base al tipo di mntpoint richiesto, vedi dopo)</i></p>	

## CONFIGURAZIONE GPS LEICA SYSTEM 1200 PER RETE REGIONE PUGLIA

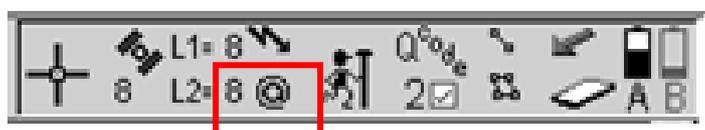
<p>Fatto questo si deve configura la GGA cioè la nostra posizione.</p> <p>Quindi si deve premere <b>F4 (GGA)</b> ed impostarla su <b>AUTOMATICO</b>.</p> <p><i>In questo modo il rover spedisce automaticamente la sua posizione. Ovviamente questo comporta di dover essere in visione dei satelliti durante la configurazione.</i></p>	 <p>The screenshot shows the 'CONFIGURA' menu with 'Invio GGA NMEA' selected. Below it, 'Posizione GGA:' is set to 'Automatico'. At the bottom, there is a 'CONT' button and a scroll indicator 'a ↑'.</p>
<p>Adesso si può premere <b>F1(CONT)</b> fintanto che non si ritorna sulla lista delle interfacce.</p> <p>Quindi selezionata l'interfaccia Real-Time premere <b>F4(CTRL)</b></p>	 <p>The screenshot shows the 'Interfacce' menu with 'Real-Time' selected under the 'Interfaccia' column. Other options include 'NMEA Out 1', 'NMEA Out 2', 'Export ASCII', 'Pt nascosto', 'Inclinaz', and 'Meteo'. At the bottom, there are 'CONT', 'EDIT', and 'CTRL' buttons, along with a scroll indicator 'a ↑'.</p>
<p>In questa pagina si deve impostare l'utente come <b>CLIENT</b> e inserire l'<b>indirizzo IP</b> e la <b>PORTA TCP/IP</b> ai quali ci si vuole connettere.</p> <p>Indirizzo IP: <b>138.66.34.59</b> Porta TCP/IP: <b>2101</b></p> <p><i>La Porta TCP/IP alla quale ci si connette è quella che determina il tipo di flusso dati che si riceve quindi è importante conoscere che tipo di flusso esce dalle porte impostate. Se per esempio la porta 5001 emette un flusso RTCM v3 e nell'interfaccia Real-Time avete impostato il Rover con RTCM 18,19 v2 allora il GPS si connetterà ad internet, ma non scaricherà i dati quindi non permetterà l'inizializzazione.</i></p> <p>Fatto questo potete premere <b>F1 (CONT)</b> fino al menù principale e iniziare il rilievo con le caratteristiche da voi preferite.</p>	 <p>The screenshot shows the 'Set Porta NET' menu. It displays the following settings: 'Nome: NET1', 'Utente: Client', 'Server: spidernet', 'Indirizzo IP: 89.97.35.19', 'Porta TCP/IP: 2121', and 'AutoCONNEX: SI'. At the bottom, there are 'CONT' and 'PAG' buttons, along with a scroll indicator 'a ↑'.</p>

# **CONFIGURAZIONE GPS LEICA SYSTEM 1200 PER RETE REGIONE PUGLIA**

## **RISOLUZIONE DEI PROBLEMI DI CONNESSIONE.**

Ci sono alcuni segnali che aiutano a capire se siamo o meno sulla strada giusta per la configurazione.

Per quello che riguarda l'interfaccia internet quando la configurazione è corretta il rover si connette automaticamente ad internet e comparirà una classica chiocciolina subito al di sotto della freccia delle correzioni.



Se la chiocciolina non appare significa che l'interfaccia internet non è ben configurata e che quindi è inutile passare alla configurazione dell'interfaccia Real-Time.

Piuttosto riguardare i passaggi compiuti. I principali motivi di errato settaggio dell'interfaccia internet sono:

- 1) modem non inizializzato
- 2) APN mancante o digitato scorrettamente o sbagliato

Se la chiocciolina compare significa che il settaggio internet è corretto. A questo punto si può settare anche l'interfaccia Real-Time.

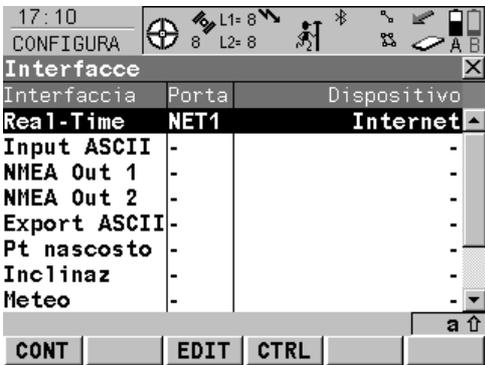
I problemi che si possono verificare con l'interfaccia Real-Time sono di mancata connessione oppure di non ricezione delle correzioni. Le principali cause possono essere.

- 1) errato indirizzo IP
- 2) errata porta TCP/IP
- 3) non corrispondenza tra i dati richiesti e i dati forniti dalla rete. Tenete presente che lavorare con una stazione di riferimento è molto simile a lavorare con una reference e un rover. Se la reference emette CMR+ e il rover ascolta RCTM v3 non si inizierà mai.

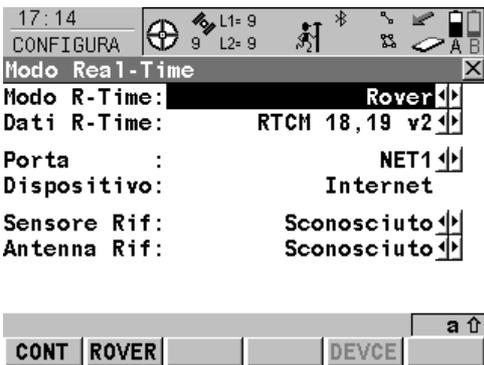
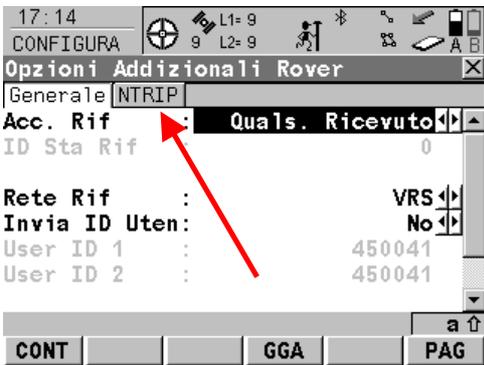
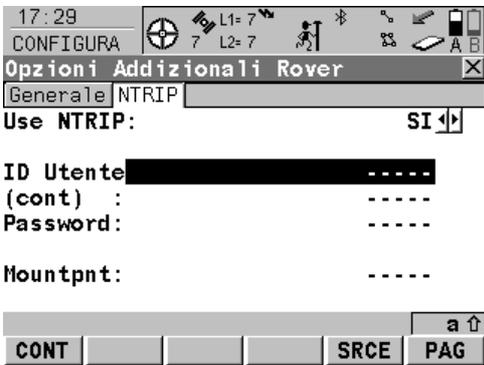
# CONFIGURAZIONE GPS LEICA SYSTEM 1200 PER RETE REGIONE PUGLIA

## UTILIZZO DEL PROTOCOLLO NTRIP

Il protocollo NTRIP si usa per l'identificazione del Rover sul campo.

<p>Dal menù principale si deve andare nel menù <b>5. CONFIG</b></p>	
<p>Quindi alla voce <b>4. INTERFACCIE</b></p>	
<p>Selezionare l'interfaccia Real-Time premere <b>F3(EDIT)</b></p>	

## CONFIGURAZIONE GPS LEICA SYSTEM 1200 PER RETE REGIONE PUGLIA

<p>Quindi premere <b>F2 (ROVER)</b></p>	 <p>17:14 CONFIGURA 9 L1=9 L2=9 Modo Real-Time Modo R-Time: Rover Dati R-Time: RTCM 18,19 v2 Porta : NET1 Dispositivo: Internet Sensore Rif: Sconosciuto Antenna Rif: Sconosciuto</p> <p>CONT ROVER DEVC</p>
<p>Per accedere ai parametri NTRIP basterà premere <b>F6(PAG)</b></p>	 <p>17:14 CONFIGURA 9 L1=9 L2=9 Opzioni Aggiuntive Rover Generale NTRIP Acc. Rif: Quals. Ricevuto ID Sta Rif: 0 Rete Rif: VRS Invia ID Uten: No User ID 1: 450041 User ID 2: 450041</p> <p>CONT GGA PAG</p>
<p>Si deve innanzitutto abilitare l'NTRIP scegliendo <b>SI</b> e poi si devono inserire:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>➤ ID utente</li> <li>➤ Password</li> <li>➤ Mountpoint</li> </ul> <p>Dati che vengono forniti dal gestore della rete al sito <a href="http://gps.sit.puglia.it">http://gps.sit.puglia.it</a></p> <p>Premendo il tasto F5 (SRCE) comparirà una lista dei Mountpnt disponibili cioè i tipi di correzione differenziale disponibili, fra i quali si può scegliere!</p>	 <p>17:29 CONFIGURA 7 L1=7 L2=7 Opzioni Aggiuntive Rover Generale NTRIP Use NTRIP: SI ID Utente: ----- (cont) : ----- Password: ----- Mountpnt: -----</p> <p>CONT SRCE PAG</p>

MOUNTPOINT	IDENTIFICAZIONE	CARATTERISTICHE	NOTE
NRT2	Vicina	Stazione più vicina RTCM2 - 18,19	Richiede NMEA
IMAX2	Area	AREA più vicina RTCM2 - 18,19	
IMAX3		AREA più vicina RTCM3	
MAX3			

## **CONFIGURAZIONE GPS LEICA SYSTEM 1200 PER RETE REGIONE PUGLIA**

### **DESCRIZIONE DEI VARI PRODOTTI SPIDERNET.**

<b>NRT2:</b>	Correzione della stazione più vicina con protocollo RTCM v2.3 messaggi 18,19.
<b>IMAX2</b>	<p>Correzione di Area con protocollo RTCM v2.3 messaggi 18,19.</p> <p>Questo tipo di correzione fa sì che la precisione sul rover sia omogenea nell'area coperta dalla rete.</p> <p>In questo modo la precisione non dipenderà più dalla distanza dalla base. E' stato creato solo per coloro che non posseggono un ricevitore in grado di comprendere l'RTCM 3.</p>
<b>IMAX3</b>	<p>Correzione di Area con protocollo RTCM v3.</p> <p>Questo tipo di correzione fa sì che la precisione sul rover sia omogenea nell'area coperta dalla rete.</p> <p>In questo modo la precisione non dipenderà più dalla distanza dalla base.</p> <p><b>E' consigliato a tutti i Leica System 1200 con il firmware 4.10 o superiore.</b></p>
<b>MAX3</b>	<p>Correzione di Area con protocollo RTCM v3.</p> <p>Questo tipo di correzione fa sì che la precisione sul rover sia omogenea nell'area coperta dalla rete.</p> <p>In questo modo la precisione non dipenderà più dalla distanza dalla base.</p>