



### A Trimble R6 GPS vevő néhány jellemzője:

- Két-frekvenciás, 72 csatornás GPS vevő
- Egyetlen házba integrált GPS vevő/GPS antenna/adatátviteli egység (GSM)
- Alkalmas a GLONASS rendszer jeleinek vételére is
- Rendelhető csak NAVSTAR és NAVSTAR/GLONASS kiépítésben is, a GLONASS jelekre később is up-gradelhető
- Alkalmas a WAAS/EGNOS jelek vételére (SBAS)
- Könnyű, ütés-, és vízálló kivitel (katonai szbv.), mindössze 1,35 kg
- Adatrögzítés a belső memóriába (11Mb) és/vagy a tasztatúrára (pl.: TCU- 256Mb)
- Magyar nyelvű és magyarhangú kezelőegység
- Valós (nem konvertált) DXF kezelése a terepen, rétegenkénti színes megjelenítéssel, rétegenkénti szerkeszthetőséggel: kitűzés a térképre mutatóval
- Shape-fájl, raszter (pl.: légifotó, szkenállomány) kezelése a terepen
- Kiolvasás ismert,- (ASCII, DXF, JKV, stb.) és a felhasználó által generált formátumban
- 3 csatornás BlueTooth kapcsolat – a kábelenküli adatátvitel; a külső GSM modemmel és/vagy a tasztatúrával történő kommunikációhoz
- A vevő tetszőlegesen konfigurálható bázissá, vagy roverre
- Robot™ („egy-emberes”) mérőállomással Trimble IS rovert alkot (integrált felmérés)
- Korrekciós adatátvitelhez választható integrált URH rádió vagy GSM modem, ill. akár korlátlan számú külső GSM (BlueTooth)
- Kezelőegységként többféle Trimble tasztatúra alkalmazható (pl.:ACU, TCU, TSC2, stb.)
- Tasztatúra áthelyezéssel bármely mérőállomással képes egységet alkotni (azonos kezelőfelület: Trimble Survey Controller szoftver)
- Kommunikál bármilyen Trimble GPS-szel, ill. más gyártók GPS vevőivel
- Energiaellátás Li-Ion akkukról – akár 7 órányi RTK mérés, egyetlen akkuval
- A rover alkalmas saját bázissal kommunikálni URH rádióval, GSM modemmel, ill. a permanens állomásokkal NTRIP, VRS, FKP, stb. módszerrel, GPRS-en keresztül
- Pozíció: 1, 2, 5 és 10Hz-en
- Inicializálás: kb. 20mp-ként, 50km-ig 99,99% megbízhatósággal (a tapasztalati értékek ennél jóval nagyobb bázishosszakat mutatnak, b>60km!!!)

NAVSTAR, GLONASS



A hagyományos módon permanens állomásokot használó NTRIP technológia mellett, ismeri a hálózatos, VRS, FKP, stb. technológiát. Ezzel nem szükséges valamelyik FÖMI bázis "hatósugarában" tartózkodni, mivel a műszer -az állomások hálózatából- egy virtuális bázist számol a roverrel néhány kilométerre és úgy tekinti mintha az onnan kapná a jeleket. Ez a felhasználónak nagy sebességet, nagyobb pontosságot és a permanens állomások helyétől teljes függetlenséget biztosít.

A piacon egyedülálló módon, (csak a Trimble vevőkre jellemzően) fix IP című, saját szerverrel, a FÖMI permanensállomásokhoz hasonló bázisvevőt lehet az R6 GPS-ből kialakítani!



TrimbleR6



TrimbleR6 bázis



TrimbleR6 rover



Trimble IS (Robot™+RTK GPS)

### Rendszer kiépítési lehetőségek:

A műszer vevőpár használata esetén, tetszőlegesen konfigurálható mind bázissá, mind roverré! A vevő adatátviteli eszközei lehetnek:

Korrekciók adása/vétele: integrált URH rádióval saját bázisról

Korrekciók adása/vétele: integrált GSM modemmel saját bázisról

Korrekciók vétele: integrált GSM modemmel, GPRS-en keresztül a FÖMI szerveréről

Korrekciók adása/vétele: integrált GSM modemmel, GPRS-en keresztül saját, fix IP című szerverről

Korrekciók adása/vétele: külső GSM modemmel saját bázisról (opcionális)

Korrekciók vétele: külső GSM modemmel, GPRS-en keresztül a FÖMI szerveréről (opcionális)

Korrekciók adása/vétele: külső GSM modemmel, GPRS-en keresztül saját szerverről (opcionális)



**A kezelőegységek szabadon variálhatók, bármilyen Trimble mérőállomással kompatibilisek:**



Trimble5500

Trimble5600

TrimbleS6

3D szkennelő