

GNSS RTK Centipède + RTK Surveyor

$$H_{Ant} = H_{canne} + 0.053 \text{ m}$$

$$H_{Ant} = H_{repère} + 0.015 \text{ m}$$

→ Allumer le rover *RTK Surveyor* grâce au bouton de gauche (le bouton de droite doit être placé sur *Rover*).

→ Allumer le Smartphone et **activer la 4G et le Bluetooth**.

→ Ouvrir l'application **SW Maps**  et créer/ouvrir un projet.



→ Paramétrer le choix du géoïde => **Settings > Geoid File > choisir le RAF20**.

→ Associer le Rover RTK Surveyor => **Menu > Bluetooth GNSS**

> **Devices** > sélectionner **Surveyor Rover-XXXX** (n° de série)

> **Instrument Model** > sélectionner **Sparkfun RTK Surveyor**

> **Instrument Height (m)** > entrer la **hauteur** (en mètres) de l'antenne

> Cliquer sur **Connect**

→ **Menu > NTRIP Connection**.

> Address : **caster.centipede.fr**

> Mount point : **choisir la base Centipède** (ex : IUEM)

> Cocher **Send NMEA GGA to NTRIP Caster**

> Cliquer sur **Connect**

> Port : **2101**

→ Allumage des diodes RTK et Horizontal Accuracy 1cm

→ Ouvrir le volet *Enregistrement* peut être ouvert depuis l'icône **REC**

> Créer un nouveau « Layer », avec une géométrie « **Point** »

> S'assurer que **Fix Type** a la valeur **RTK fix**

> Cocher **Averaging (1)** afin de moyenner la position pendant qq. secondes

> Positionner la canne sur le point à lever et maintenir le niveau à bulle horizontal.

> Cliquer sur **(3)** pour **réinitialiser et lancer un nouveau moyennage** (maintenir « bullé » ~10s).

> Cliquer sur **(2)** pour **enregistrer la mesure de la position moyenne**. => vibration



> Cliquer sur **(3)** afin de **réinitialiser la moyenne** avant de commencer la mesure suivante.



→ **Menu > Export** => export en **XLS/ODS** (ou SHP).

→ **Eteindre** le *RTK Surveyor* (bouton On/Off de l'alimentation).

→ Données enregistrées en local, sur le téléphone => répertoire `\SW_Maps\Export`.

