

Настройка PiMU

Начиная с версии прошивки **PiGO Lite Plus 1.10.7** и версии приложения [PiGO Beta 0.0.9.3](#), пользователям доступна функция PiMU с режимом RMS.

Подготовка к работе

Убедитесь, что:

- приёмник включён;
- телефон или планшет находится рядом с приёмником;
- приложение PiGO Beta запускается и обнаруживает устройство.

Активация PiMU

1. На главном экране приложения PiGO Beta найдите параметр **PiMU**.
2. Нажмите значок карандаша справа от названия параметра.
3. В открывшемся окне выберите необходимый режим:
OFF — PiMU отключена;
RMS — PiMU работает в режиме RMS.
4. Выберите RMS, чтобы включить PiMU.
5. Нажмите Save, чтобы сохранить изменения.
6. Перезагрузите приёмник, чтобы новая настройка вступила в силу.

Connected to: PiGO_LP Rev. B, FW: 1.10.7r, SN:
00041223

Stats: USTATS, Sats: 45/49, Sol: SINGLE, Time:
2026-08-11T07:11:38, Last Time Mark:
1980-01-06T00:00:00, TMC: 0, UTC status: 1

Mode: default

Static Rate: 5 sec 

RTCM Rate: 4 Sec 

RTCM format: MSM5 

Kinematic Rate: 5 Hz 

7star compatible: ON 

PIMU: RMS 

Volume: 20/20 

GNSS constellations: All enabled 

Startup mode: Default 

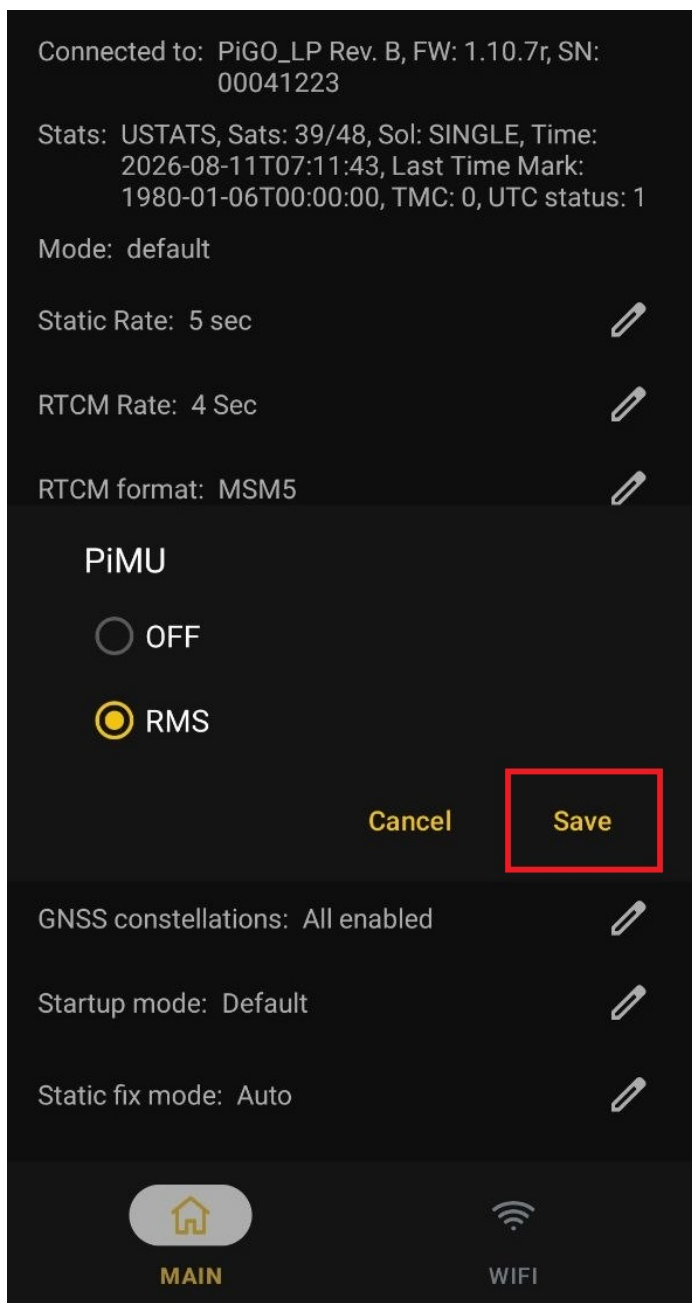
Static fix mode: Auto 



MAIN



WIFI



Проверка работы PiMU

1. На главном экране приложения нажмите **[TEST PiMU]**.
2. Откроется окно с 3D-моделью приёмника PiGO Lite Plus.
3. Измените положение приёмника и убедитесь, что положение 3D-модели на экране изменяется в соответствии с его наклоном.

START STATIC

START KINEMATIC

TEST PIMU

START FILE SERVER

START NTRIP

START NTRIP STA

START NTRIP REMOTE

START TRANSMIT RADIO

START RECEIVE RADIO

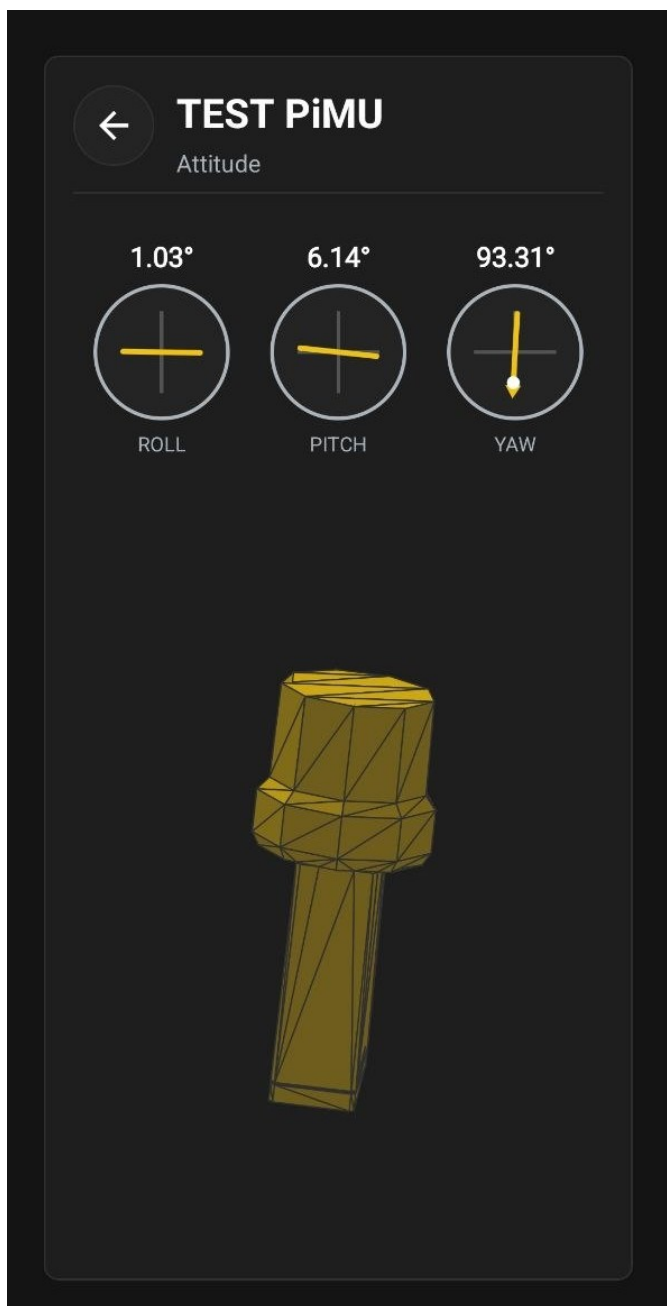
SOUND



MAIN



WIFI



Проверка работы в 7Star

1. Отключите приёмник от приложения PiGO Beta.
2. Подключите приёмник к приложению [7Star](#).
3. Укажите высоту вешки:
на главном экране откройте меню **[More]** → **[Antenna]**;
введите необходимое значение высоты.



20250311_165006



Workflow



Project



Datum



Device

● Fixed
D:1

39
47



H:0.008
V:0.008



Rover



Site Calibration



Topo Survey



Stake Point



Stake CAD



Element



Export



More

00041223
v3.4.1.0(240521)

←

Antenna

Antenna

AT330(NGS)

R(R):0.0760

Middle(L):0.0230 >

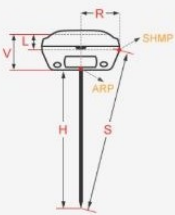
Bottom(V):0.0530

☒ Pole height(H)
 ☐ Slant(S)

Pole height(H)

1.800

Sketch map for antenna



H:Bottom of receiver

S:Slant

R:Radius

V:Distance from bottom to phase center

L:Receiver mark to phase center

H+V-L:Ground point to receiver mark

i=H+V:Ground point to Phase center

$$i = \sqrt{S^2 - R^2} + L$$

OK

- Наклоните приёмник и проверьте изменение параметра RMS в правом верхнем углу экрана.
- Параметр RMS показывает текущее отклонение антенны приёмника относительно снимаемой или выносимой точки в зависимости от величины наклона



20250311_165006



Workflow



Project



Datum



Device

● Fixed
D:1

 39
47



H:0.008
V:0.008



Rover



Site Calibration



Topo Survey



Stake Point



Stake CAD



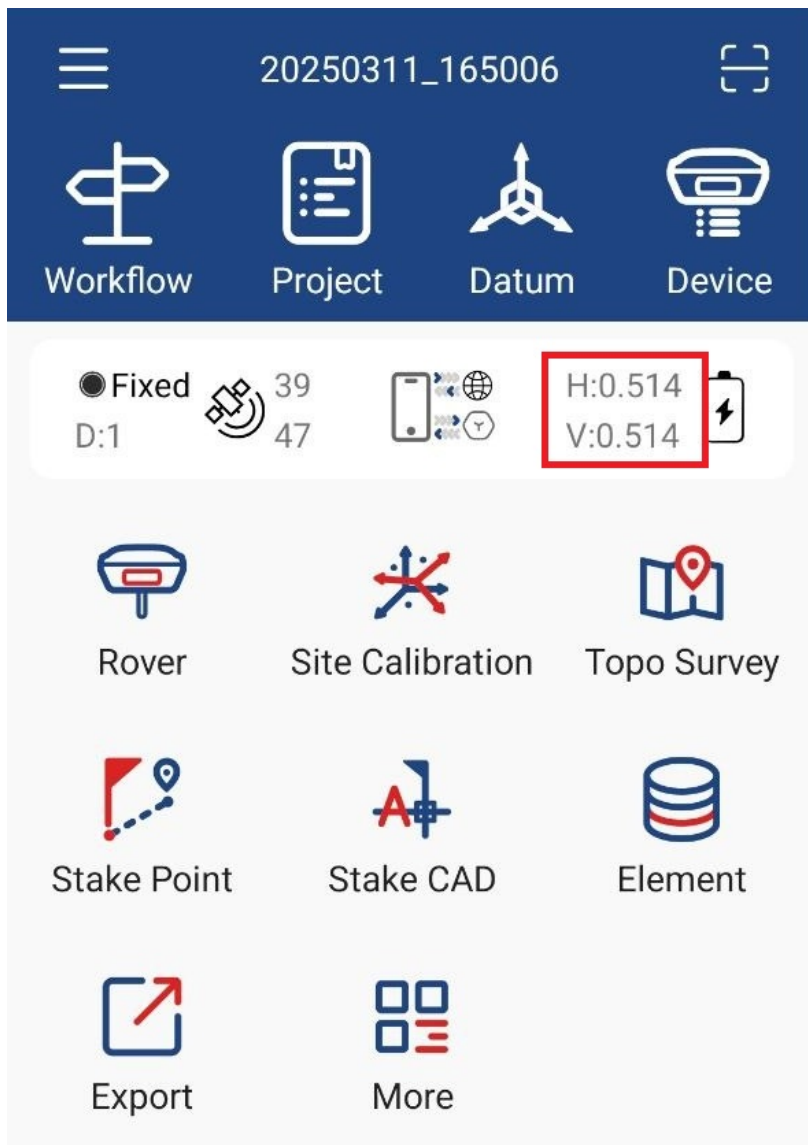
Element



Export



More



Revision #17

Created 11 August 2026 09:06:59 by Полина

Updated 11 August 2026 10:26:19 by Полина