

# Подключение базовых станций на порт 2101

Передача дифференциальных поправок от базовой станции на NTRIP кастер может осуществляться несколькими способами, в бесплатный кастер на порт 2101 это сделать можно с использованием протоколов TCP и NTRIP.

ДЛЯ КОРРЕКТНОЙ РАБОТЫ ВАШЕГО ПРИЁМНИКА, НАСТРОЙКА ВЕЩАНИЯ НА ПОРТ 2101 ДОЛЖНА ПРОИСХОДИТЬ НА ОТКРЫТОЙ МЕСТНОСТИ ПРИ НАЛИЧИИ ДОСТАТОЧНОГО КОЛИЧЕСТВА СПУТНИКОВ НА НЕБОСВОДЕ!!!

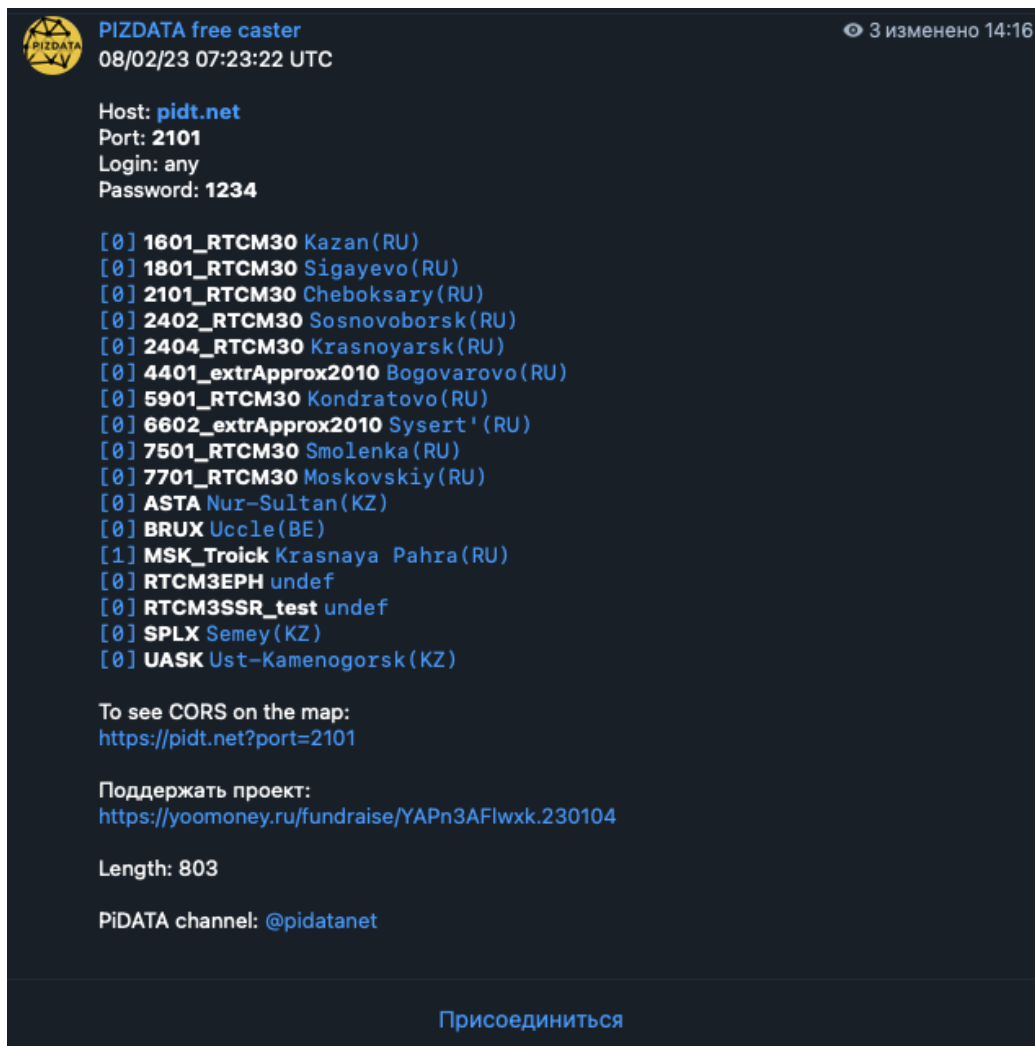
Оба способа имеют свои преимущества и могут быть применены в различных сценариях работы с позиционированием GNSS. Выбор способа передачи поправок зависит от наличия поддержки требуемых протоколов в вашем устройстве.

## NTRIP

Перед тем как приступить к подключению своей базовой станции к сети, убедитесь в том, что ваша базовая станция имеет возможность работы по протоколу NTRIP. Подключение происходит согласно инструкции вашего устройства.

Для подключения следует воспользоваться следующими данными:

- Host: pidt.net
- Port: 2101
- Login: any
- Password: 1234



По окончании работы в Telegram бот [PIZDATA free кастер](#) придет файл статистики, записанный с потока данных, направленного в данный кастер.

С помощью telegram бота GNSS CONVBIN BOT вы можете конвертировать файл статистики в формат Rinx v3. Подробнее о работе бота читайте в статье "[GNSS CONVBIN BOT](#)".

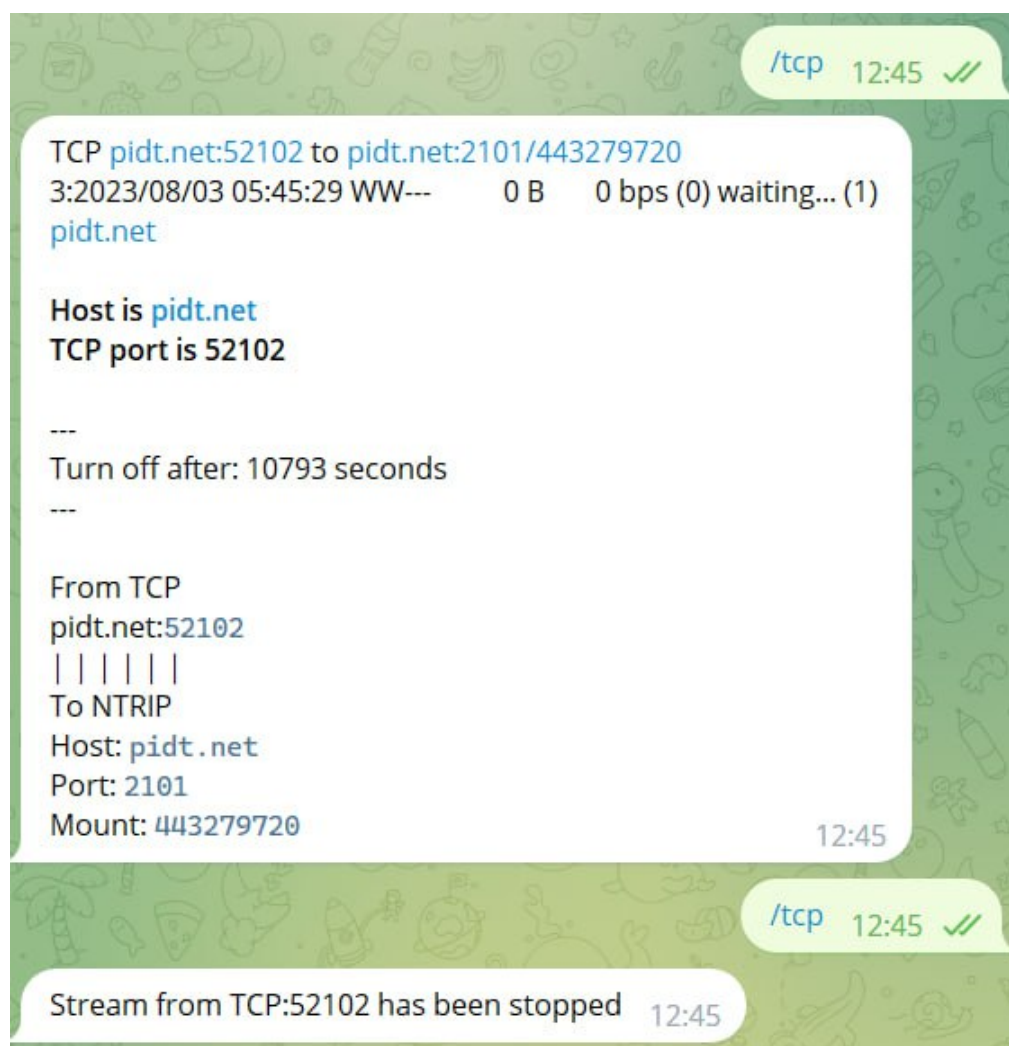
## TCP

Если ваша базовая станция не поддерживает протокол NTRIP, вы можете использовать протокол TCP для передачи данных. Для этого необходимо следовать указанным ниже инструкциям.

1. Пропишите команду /tcp в Telegram боте [CORS to pidt.net bot](#) для активации режима TCP.
2. Настройте ваше устройство для подключения в качестве TCP клиента. В зависимости от типа устройства процесс может немного отличаться. Обычно это делается через настройки сети или сетевые соединения. Параметры для подключения вам выдаст бот при выполнении пункта 1.

3. В кастере pidt.net:2101 появится точка доступа, название которой также выдает бот при выполнении шага 1.
4. По окончании работы необходимо закрыть порт TCP. Для этого введите команду /tcp в Telegram боте.

В режиме TCP записывается файл статики, который можно найти в Telegram канале [PIZDATA free кастер](#). Этот канал содержит информацию о доступных файлах статики для использования в вашей базовой станции. На рисунке отображен пример использования опции TCP подключения.



## Ретрансляция с других сетей

Осторожно! Используя данную опцию вы делаете это на свой страх и риск! Подобные вещи могут быть запрещены в договоре с другими сетями. Есть риск получить блокировку.

Точки подключения из других сетей референсных базовых станций могут быть ретранслированы в pidt.net и могут использоваться многими пользователями одновременно. Для этого необходимо перейти в Telegram бот [CORS to pidt.net bot](#) и указать следующие

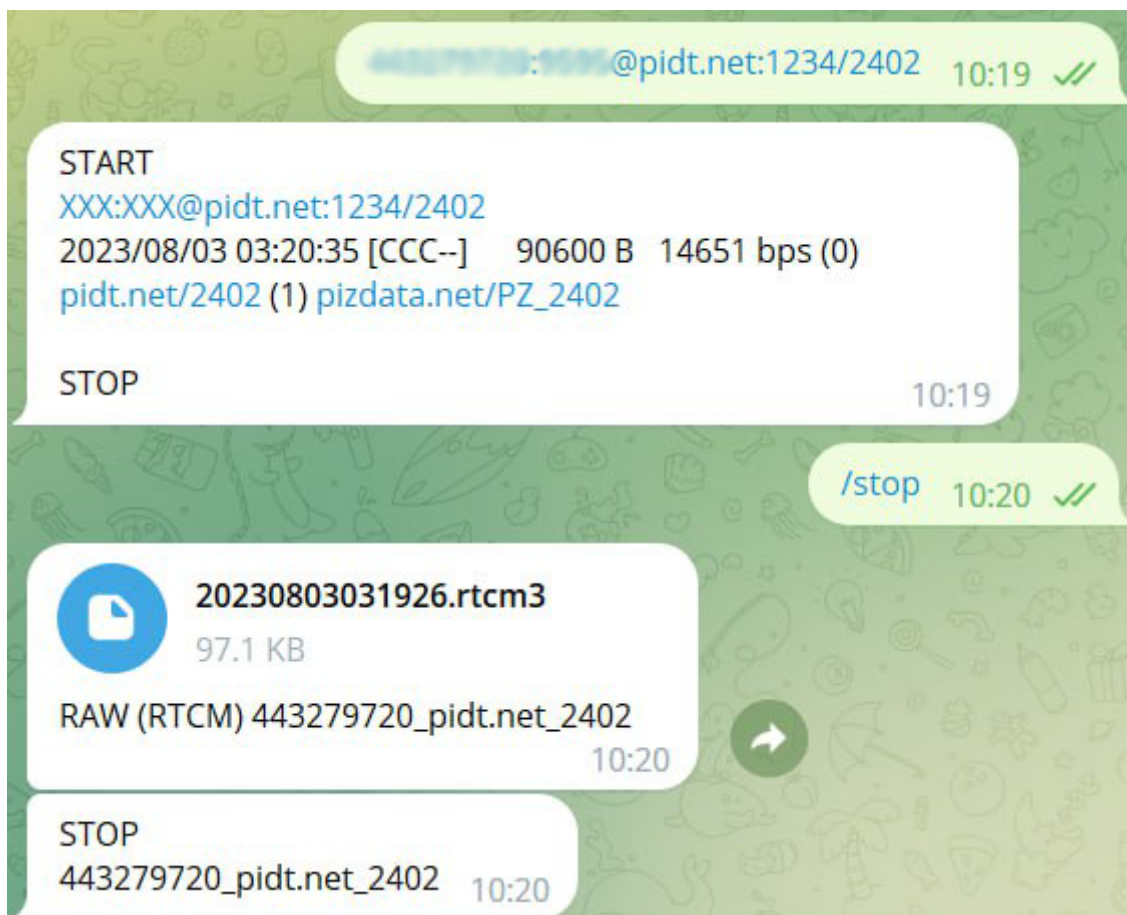
данные:

USER:PASS@CORS\_SERVER\_ADDR:PORT/MOUNT\_POINT[LAT:LON]

где:

- USER - логин сторонней сети
- PASS - пароль сторонней сети
- CORS\_SERVER\_ADDR - адрес подключения сторонней сети
- PORT - порт подключения сторонней сети
- MOUNT\_POINT[LAT:LON] - точка подключения сторонней сети
- [LAT:LON] - текущие координаты ровера в формате широта:долгота. Необходимо, если в сети предусмотрен автоматический выбор базовой станции на основании координат. Пример записи: auto[56.01802:92.84113]

Пример ретрансляции с pidt.net:1234 представлен на скриншоте ниже. В примере не указываются координаты [LAT:LON], так как не используются автоматический подбор точки подключения.



После завершения работы необходимо выполнить команду `"/stop"`. После её выполнения файл статики передается в Telegram бота [CORS to pidt.net bot](#) а также в течение часа в бота [PIZDATA free caster](#).

В данном примере мы подключаем приёмник PrinSe к сети PiDATA.

192.168.1.1/pc/index.html?param1=HC\_PRODUCT\_MODEL\_00&param2=true&param3=true&param4=false&param5=true&param6=true&param7=false&param8=undefined&param9=admin&param10=three&v=2221180320005010...

Не защищено | 192.168.1.1/pc/index.html?param1=HC\_PRODUCT\_MODEL\_00&param2=true&param3=true&param4=false&param5=true&param6=true&param7=false&param8=undefined&param9=admin&param10=three&v=2221180320005010...

Состояние

Спутники

Настройки приёмника

Запись данных

Приём-передача поправок

Приём-передача поправок

Тип	Общая информация	Выход	Статус подключения	Изм.
1	RTK rover pidt.net 2101	---	Не подключено	<a href="#">Поправ.</a> <a href="#">Откл.</a> <a href="#">Истор.</a>
2	TCPUDPNTRIP клиент1 pidt.net 2101	Поправки CHC516	Подключено	<a href="#">Поправ.</a> <a href="#">Откл.</a> <a href="#">Истор.</a>
3	TCPUDPNTRIP клиент2 19		Не подключено	<a href="#">Поправ.</a> <a href="#">Откл.</a> <a href="#">Истор.</a>
4	TCPUDPNTRIP клиент3 19		Не подключено	<a href="#">Поправ.</a> <a href="#">Откл.</a> <a href="#">Истор.</a>
5	TCPUDPNTRIP клиент4 19		Не подключено	<a href="#">Поправ.</a> <a href="#">Откл.</a> <a href="#">Истор.</a>
6	TCPUDPNTRIP клиент5 19		Не подключено	<a href="#">Поправ.</a> <a href="#">Откл.</a> <a href="#">Истор.</a>
7	TCPUDPNTRIP клиент6 19		Не подключено	<a href="#">Поправ.</a> <a href="#">Откл.</a> <a href="#">Истор.</a>
8	TCP-серверNTRIP-кастер1		Выключен	<a href="#">Поправ.</a> <a href="#">Откл.</a> <a href="#">Истор.</a>
9	TCP-серверNTRIP-кастер2		Выключен	<a href="#">Поправ.</a> <a href="#">Откл.</a> <a href="#">Истор.</a>
10	TCP-серверNTRIP-кастер3		Выключен	<a href="#">Поправ.</a> <a href="#">Откл.</a> <a href="#">Истор.</a>
11	TCP-серверNTRIP-кастер4		Выключен	<a href="#">Поправ.</a> <a href="#">Откл.</a> <a href="#">Истор.</a>
12	COM порт		---	<a href="#">Настройка</a>
13	Bluetooth		---	<a href="#">Настройка</a>
14	УКВ радио		---	<a href="#">Настройка</a>

Приём-передача поправок

Авто соединение : Вкл

IP-адрес : pidt.net

Имя пользователя : alu

Поправки : CHC516

Сырые данные : Вкл

Данные NCPFP : Вкл

GPFGA : Вкл

GPRMC : Вкл

GPGST : Вкл

GPGSA : Вкл

Ретранслятор : Вкл

Протокол : NTRIP 2.0

Порт : 2101

Пароль : 1234

Эфемериды : Вкл

HRC : Вкл

GPFSV : Вкл

GPZDA : Вкл

GPVTG : Вкл

GPPOS : Вкл

Статус подключения

Изм.

Поправ.

Откл.

Истор.

Настройка

статье

Миграция из стороннего ПО" вы можете узнать о процессе переноса системы координат и калибровок из стороннего ПО.

Revision #15

Created 4 August 2023 07:25:36 by Полина

Updated 28 April 2025 10:40:03 by Полина