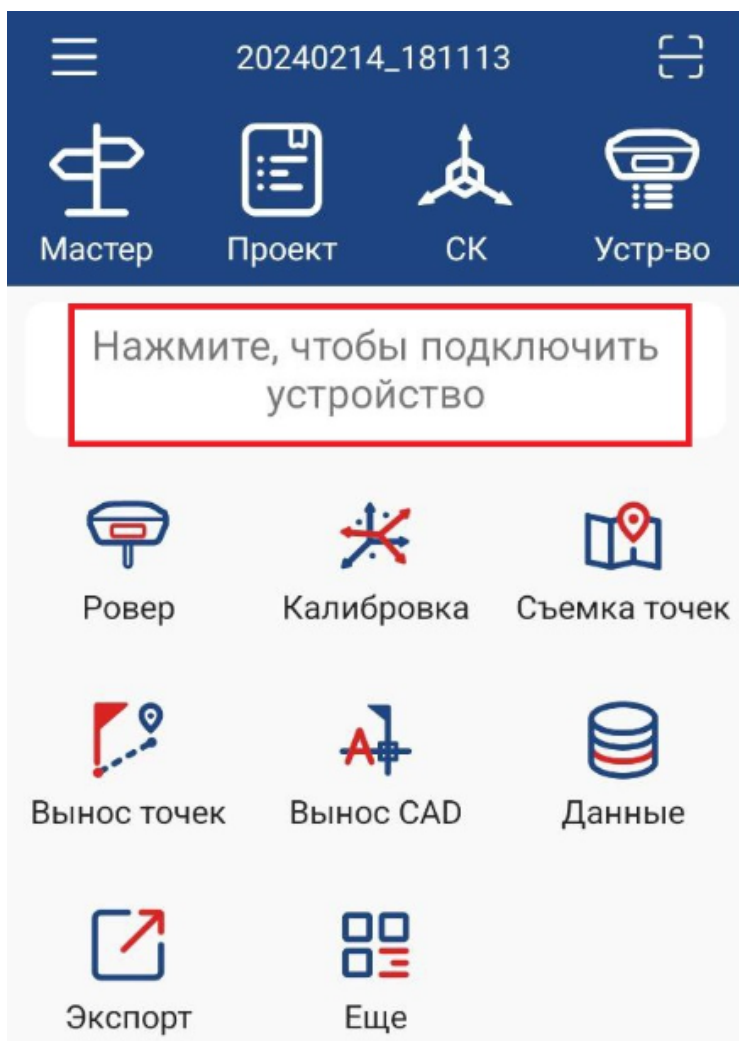


Работа приёмника PiRat в качестве ровера

Работа приёмника PiRat в качестве ровера

Для реализации данного режима работы необходимо выполнить следующие шаги:

1. Подключите питание к устройству PiGo Lite.
2. Установите связь между PiGo Lite и программой 7Star через Bluetooth (BLE). Для этого нажмите на поле «Нажмите, чтобы подключить приёмник».



Далее перейдите в раздел поиска устройств и выберите нужный приемник для подключения.

Чтобы успешно установить соединение по Bluetooth, избегайте использования функции автоподключения.

Рабочий приемник



Pi GO >

Отсканируйте QR-код на приемнике для соединения
Нажмите на стрелку справа для изменения устройства
Bluetooth

Соединить



Устройство

Bluetooth



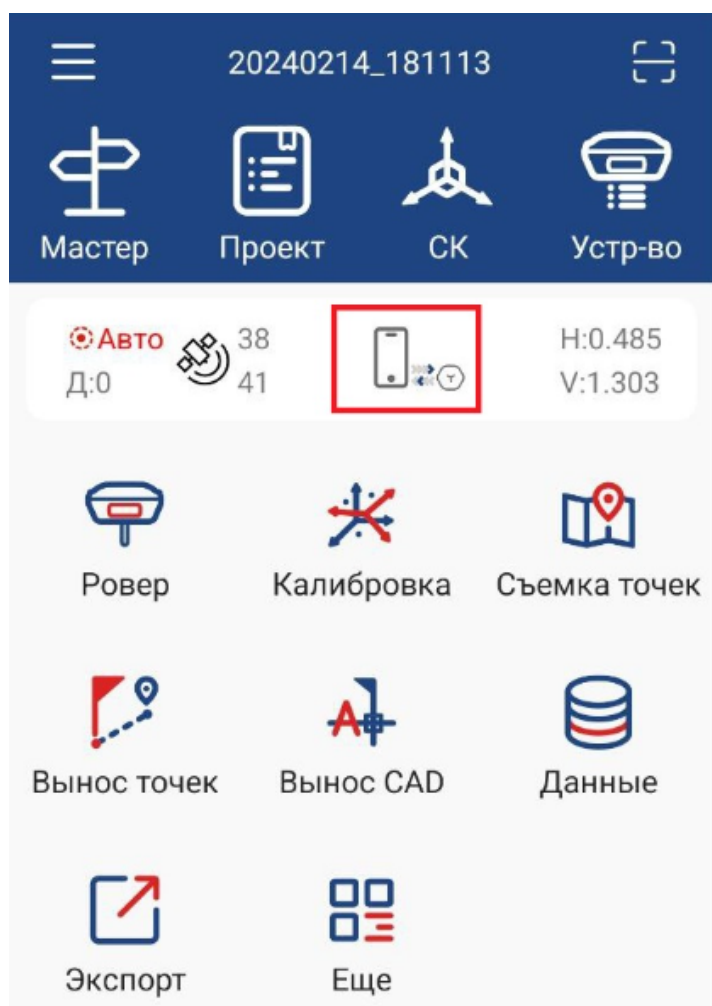
Доступные устройства



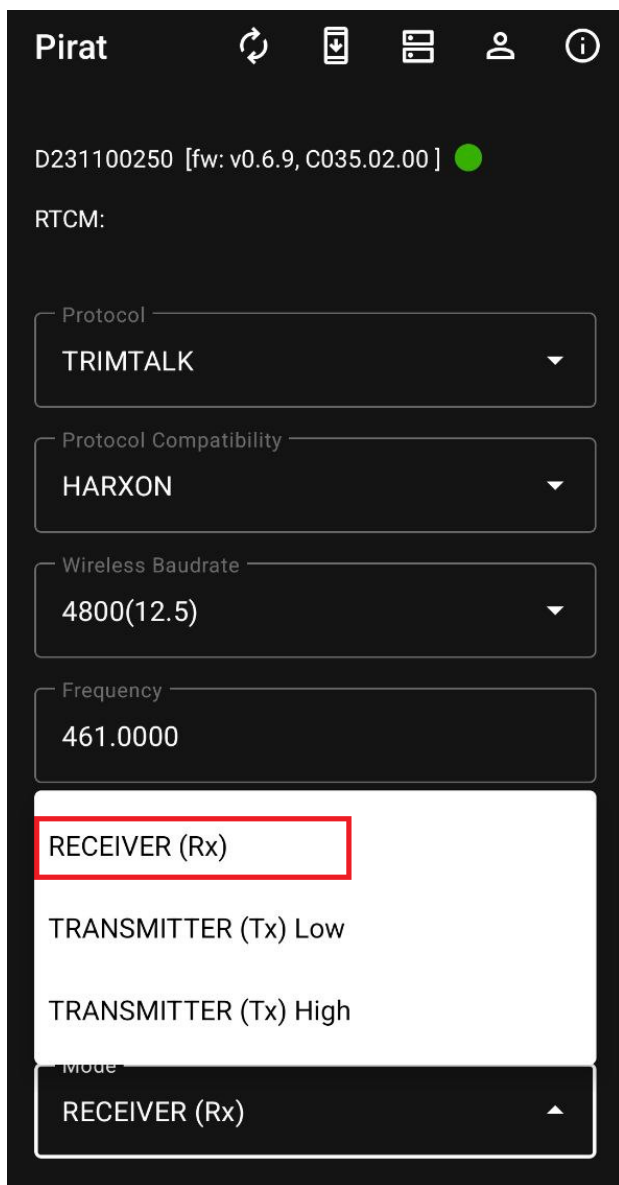
Pi GO

-53 dBm

Убедитесь, что режим Ровера отключен — в противном случае вы увидите иконку глобуса.



3. Настройте приёмник PiRat на приём. Установите соединение с помощью приложения PiRat. Выберите настройку Mode (RECEIVER), как показано на скриншоте. Сохраните настройки.



3. Соедините устройства PiRat и PiGo Lite с помощью кабеля Type-C. При этом подключите PiRat к левому порту, а правый порт используйте для подключения питания. Убедитесь, что на приёмнике PiGo Lite питание отключено.

4. Отключите PiGo Lite от 7Star, затем подключите его вновь.

После этого приёмник PiRat будет настроен в качестве ровера. Если PiRat будет получать поправки, это будет отображено в 7Star, и время получения поправок начнет увеличиваться.

На первом скриншоте PiRat не учитывает поправки, в результате чего время составляет 0. На втором скриншоте PiRat начинает принимать поправки.

Мастер


Проект

СК


Устр-во


АВТО

Д:0




38
41







Н:0.485
V:1.303




Ровер




Калибровка




Съемка точек




Вынос точек




Вынос CAD




Данные




Экспорт




Еще




20240214_181113







Мастер



Проект




СК




Устр-во


Фикс.

Д:1





35
39






Н:0.037
V:0.044







Ровер




Калибровка




Съемка точек




Вынос точек




Вынос CAD



Данные



Экспорт



Еще

Более подробно о настройках приёмника PiRat читайте в статье по [ссылке](#).

Revision #5

Created 10 December 2024 08:24:26 by Полина

Updated 11 March 2025 12:47:50 by Полина