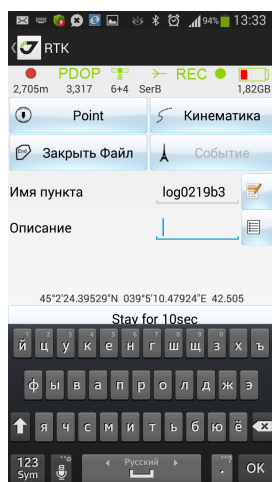
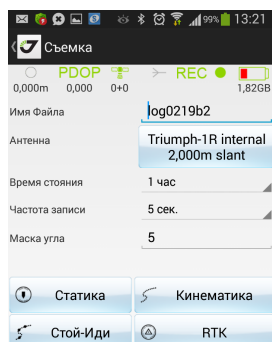


Программа Javad Mobile Tools (JMT) позволяет подключать приемники JAVAD GNSS к вашим устройствам с Android™ через Bluetooth® или WiFi. Так же возможно подключение через Интернет для управления удаленными базовыми станциями.

????: 50 000 ?.

JMT разработана для GNSS приемников JAVAD TRIUMPH-2 и TRIUMPH-1/1M, позволяя выполнять геодезическую пост.процессорную съемку – Статику, Кинематику или Стой-Иди. Так же поддерживается режим RTK на вашем Android™ устройстве, настраивая как РТК Базу, так и РТК Ровер с использованием поправок от NTRIP и RCV серверов или используя УВЧ и FH радио-модемы, либо встроенный GSM модем Triumph-1/M. Результаты записываются в простые текстовые файлы или DXF файлы. Точки для выноса могут быть загружены из настраиваемого текстового файла.

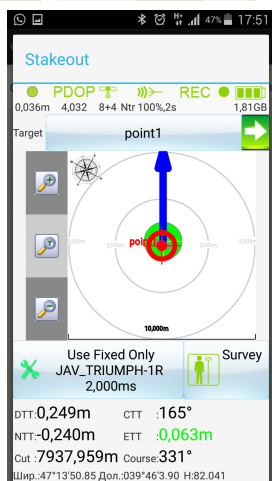
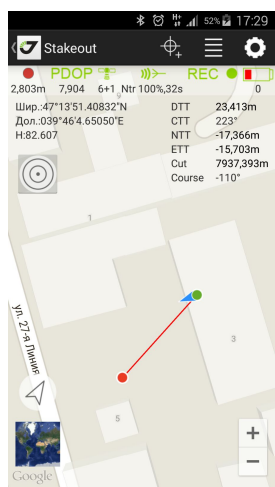


Настраивая RTK Базу можно настроить и запустить

приемник, а так же настроить УВЧ и FH радио-модемы как встроенные, так и внешние, подключаемые через Bluetooth. Либо запустить RCV базу со статическим IP-адресом или через NetHub приложение.

JMT включает Менеджер Файлов, позволяющий загружать файлы "сырых" измерений (.jps-файлы) на Android™ устройство. Затем их можно немедленно отправить на обработку в JAVAD's Data Processing Online Service (DPOS). Или же отправить на обработку в NGS OPUS. Для этого их можно сконвертировать в RINEX-формат при помощи пункта JPS2Rin.

JMT поддерживает государственные системы координат и системы координат заводимые пользователям. Позволяет выполнить локализацию и использовать геоиды для пересчета эллипсоидальных высот.



Другие инструменты JMT позволяют организовать ваши данные в проекты, сохранять контрольные точки в каталогах, пересчитывать координат, просматривать созвездие спутников, калибровать уровни и компас приемника, спарить или разорвать связь с внешним УВЧ-радио модемом или настроит модем-повторители, обновить встроенное ПО модема. А так же выполнять другие основные геодезические операции. Программа полностью русифицирована при выборе русским языком системы.

Функции ЛМТ:

- Быстрая строка состояния (анализ точности съемки, PDOP, связь с базой, запись, память приемника и батареи приемника).
- Съемка в режиме пост обработки (статика, кинематика, stop&go)
- Настройка приемника как RTK ровера.
- Настройка приемника как RTK база. Управление базовым приемником (мобильная базовая станция).
- Съемка в режиме реального времени (RTK)
- Добавление описания снимаемой точки: текстовые комментарии, фотографии (с возможностью рисования на снимке, нужен, например, для показа съемочных точек), голосовые.
- Возможность выбора стилей RTK съемки : NTRIP, RCV (GSM/GPRS/3G/4G модемы контроллера), UVC-/FH- связь с радио модемом ровера и настройка через Bluetooth.
- Возможность выбора подключения к интернету через Wi-Fi приемника или через интернет смартфона для получения RTK поправок от базовых станций.
- Типы поправок: CMD, RTCM, RTCM 3, CMR, JPS.
- Скорость получения поправок и обновления данных от 5 сек до 5 Гц
- Различные методы съемки с использованием дальномера (ФУНКЦИЯ ДОМЕРА) и координатной геометрии: Съемка траектории, Отступ, створ, пересечение , ход, перпендикуляр.
- Возможность настройки точности
- Использование 6 параллельных RTK процессов
- Возможность выбора настройки точности с использованием верификации (подтверждение точности по 6 RTK процессам)
- Электронный уровень приемника, компас.
- Редактирование высоты инструмента и точек после из записи.
- Функция Lift&Tilt (возможность автоматически запускать съемку при наклоне вехи от вертикали менее 15 градусов, прекращать съемку при наклоне более 15 градусов).
- Использование карт подложек Google Map, Open Street Map (свободная для редактирования карта)
- Переход к снятым точкам в меню съемки с возможностью графического отображения точек на выбранной карте.
- Возможность выбора отображаемых точек на карте (съемочные, выносные, базовые станции, тах. Точки)
- Вынос в натуру точек с отображением выносных точек проекта на карте, Автоматический выбор ближайшей выносной точки с графическим отображением и выносных точек и собственного местоположения, возможность графического выбора точек для выноса.
- Возможность изменения ориентации карты (север вверх, по курсу (по направлению к точке))
-

Выбор типа азимута (геодезический/магнитный)

- Выбор точек для выноса из заранее загруженных (выносные точки), съемочные, тахеометрические, ртк базы. Возможность создания точки для выноса на месте (вбить известные координаты сразу в поле).
- Импорт точек: txt, возможность использования промежуточных программ для импорта в JMT (таких как Justin Link – free).
- Экспорт точек доступен в любом съемочном или каталоговом меню (съемка, вынос, карта, каталог, ртк базы, съемочные точки, выносные точки, тахеометрические точки)
- Экспорт форматы: txt, dxf, mif, tab, ncn, kml, report *.*
- Отдельно выведенный пункт для отображения состояния подключения к базе, тип подключения, количество эпох, состояния получения поправок, ID базы и расстояние до базового приемника к которому подключены (особенно важно, когда работаете в режиме автоподключения к базовым станциям)
- Отдельно выведенный пункт состояния внутренней батареи приемника: отображение емкости платы и батареи в момент использования, разные режимы зарядки батареи, режим низкого энергопотребления, режим сна.
- Возможность просмотра и загрузки файлов, записанных во внутреннюю память приемника. Доступ к удаленным файлам из внутренней памяти приемника и возможность их восстановления.
- Создание систем координат:
- Загрузка системы координат из файла (подходит Justin Link)
- Возможность считывания системы координат с базового приемника при выборе тип поправок rtcm3
- 3D трансформация возможность задания Эллипсоида, выбор Геоида
- Пересчет как из WGS-84 в пользовательскую, так и обратно
- Предзагруженные системы координат (постоянно пополняются при обновлении GeoData)
- Локализация (задание быстрой сетки координат)
- Возможность корректировки существующей системы координат заданием к ней локализации.
- Управление и настройка подключения внешних модемов к приемнику (радио/ Gsm)
- Обмен данными с тахеометрами Leica через Bluetooth:
- Экспорт/Импорт в Leica GSI по bluetooth
- Экспорт/Импорт по bluetooth в тахеометр
- Соединения приемника через Bluetooth с лазерной рулеткой, возможность загрузки данных из рулетки
- DPOS – постобработка результатов измерений (в случае, если для получения результатов достаточной точности в режиме РТК недостаточно хорошие условия (под деревьями, в закрытых дворах (плохая видимость неба)), есть возможность отправления измерений (нажатие кнопки DPOS) на сервер DPOS, где происходит обсчет ваших измерений в постобработке, после чего полученный результат отправляется Вам.
- Возможность просмотра и внесения изменений в координаты базовых

станций (при необходимости) . Автоматический пересчет всех измерений проекта при внесении изменений в координаты базы (правка базы сдвигает роверные точки)

- Графический выбор базы с карты подложки для внесения изменений или просмотра данных.
- Графическое отображение всех базовых станций к которым подключались при работе в данном проекте.
- Каталог точек
- Возможность самостоятельной очистки NVRAM, очистки файловой системы, перезапуск приемника, перезапуск РТК, Сохранение настроек приемника в файл, восстановление настроек приемника из файла, обновлять версию ПО приемника, обновлять опции (ВСЕ это можно делать в программе и не обращаться в сервисный центр!)

[Загрузить ПО JAVAD Mobile Tools](#)

[Инструкция JAVAD Mobile Tools](#)

[Функциональные возможности ПО JAVAD Mobile Tools](#)