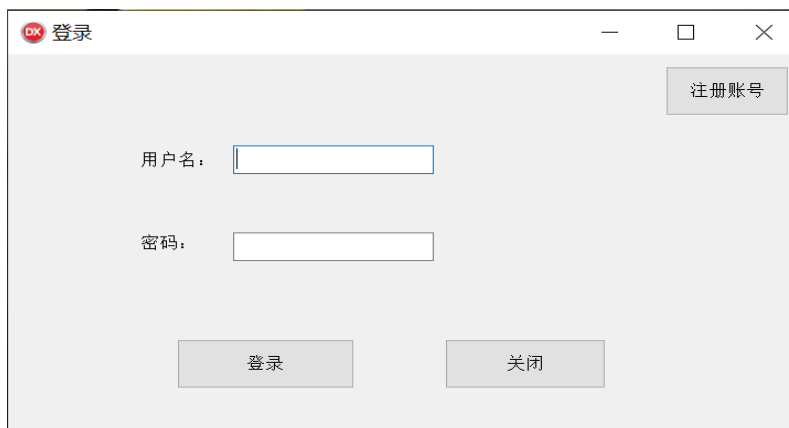


软件操作说明

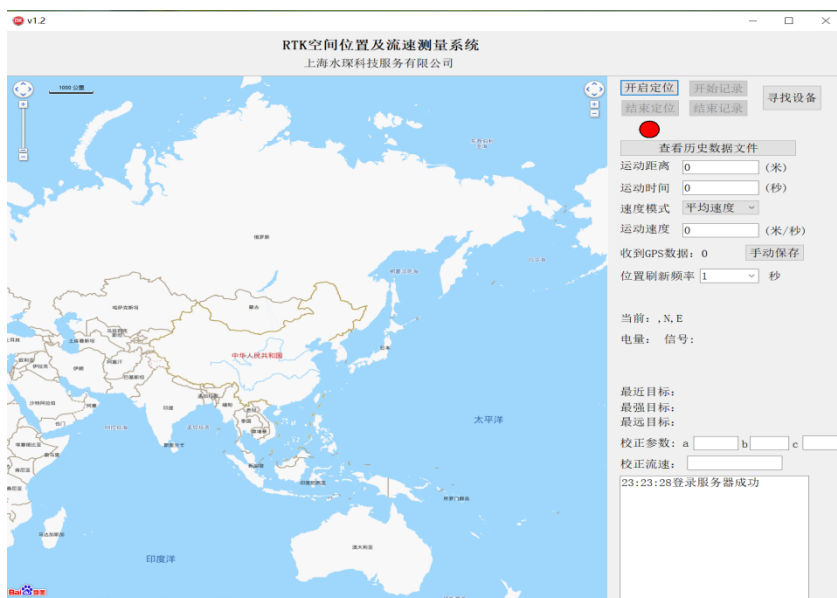
- 1、首先打开 GPS 卫星定位地面基站（RTK 差分定位版本）
- 2、将计算机连接网络，打开测量软件运行程序，输入用户名和密码。用户名为船载 GPS 移动站设备上的编号名，密码为 0，然后点击登录。



- 3、进入登录界面后，直接选择确定，登录软件。

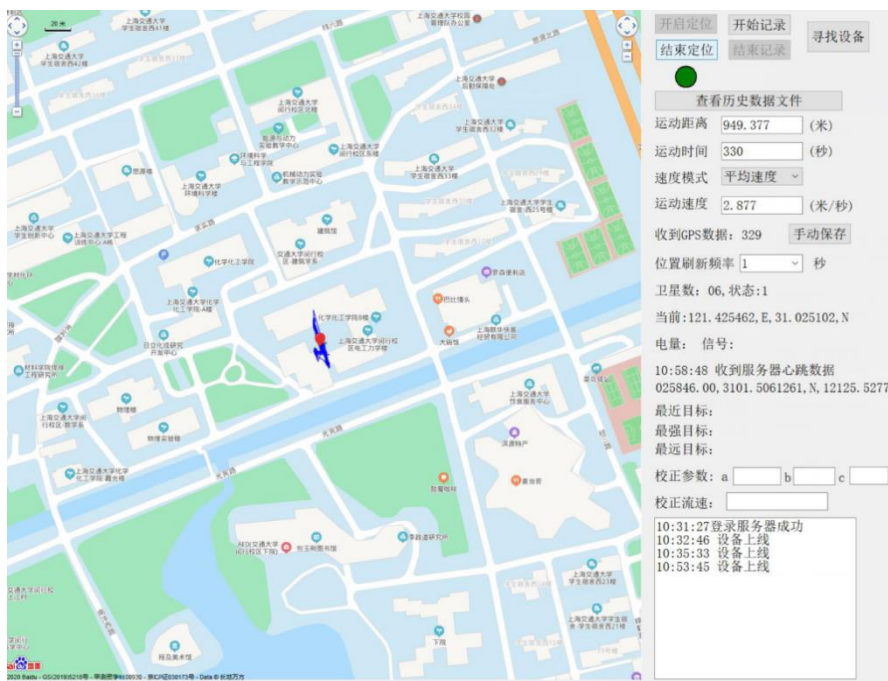


- 4、在软件测量界面，可看到“登录服务器成功”表明软件已成功连接至云服务器。此时打开船载 GPS 移动站，等待约 30s 后，软件界面欧下角会提示“设备登录成功”提示，表明设备已成功连接至云服务器。



5、“位置刷新频率”是指采集数据的刷新频率，默认为 1 秒（1s 采集、保存一次），其值可由用户根据需要自行设定。

6、设定好刷新频率后，点击“开启定位”，绿色指示灯亮起，地图中将显示设备当前所在位置，右侧可观察卫星数及定位状态，状态“1”表示单点定位状态，精度较低；“5”表示浮动 RTK 差分状态，精度提高；“4”表示稳定 RTK 差分状态，定位精度最高，此状态下可实现厘米级精度测量。移动过程中可显示运动总距离、运动时间、平均运动速度、水深值（即最强目标值）及运行轨迹等。



7、当将设备放置于预定待测位置，点击结束定位，再次点击开启定位，以便将初始位置重置于当前测点，同时点击开始记录，将同步记录各测点的经纬度、运动距离、运动时间、运动速度、水深值等。测量过程中对于某些重点关注的测点，可点击“手动保存”，以记录该测点的经纬度、水深数据信息。测量结束后依次点击结束记录、结束定位，关闭软件及设备。

8、测量数据会以 Excel 格式默认保存在测量软件安装文件夹内的“GPS_Data_LOG”文件夹内，点击查看历史数据文件，选择该文件夹内的测量数据文件 Excel，软件界面可加载所选择文件的测量轨迹图。

9、点击“寻找设备”，船载移动站可发出蜂鸣报警，提示设备所在位置。

注意事项：

1、正常情况下该软件无需安装，即开即用，适用于 Win7 及以上操作系统。个别情况下 Win10 系统计算机可能无法正常打开使用，此时需检查并强制禁用系统数字签名功能，具体做法请百度教程。

2、正常使用中推荐先打开软件，后开启船载 GPS 设备的操作顺序。若先打开船载设备，后开启软件，也可正常使用该软件测量，但此时软件界面右下方对话框内将不再提示“设备登录成功”提示。直接重复步骤 6 开启定位及记录即可。

3、测量结束后，务必先关闭软件，后关闭船载设备，否则将存在导致软件偶然的逻辑错误并崩溃的可能，影响正常使用，但并不会导致测量数据丢失。若不慎操作反序，导致软件崩溃，将软件强行关闭并重新打开即可。

4、建议在定位状态为“4”（稳定 RTK 差分定位）时展开测量工作。在野外空旷地带，能较好较快达到稳定差分状态。测量时地面 GPS 基站及船载 GPS 移动站的卫星天线不可遮挡。基站和船载移动站之间的距离宜保持 5 米以上。

5、软件中的校正参数是指，根据船型及所搭载载荷情况，对其测量流速的校核参数，软件可根据输入的校正参数，对测量流速进行校正并显示实际的流速值。