



PRODOTTI PER IL POSIZIONAMENTO IN TEMPO REALE (validi solo per l'utilizzo in provincia di Trento)

correzioni	modalità operative	Mount point	Versione RTCM	trasmissione (autenticazione)	modalità collegamento	porta	indirizzo IP	GNSS
di rete	i-Max	IMAX2	2.3**	NTRIP	GPRS TCP-IP	2101	194.105.50.232	GPS (+ GLONASS*)
di rete	i-Max	IMAX3	3.1***	NTRIP	GPRS TCP-IP	2101	194.105.50.232	GPS (+ GLONASS*)
di rete	Max	MAX3	3.1	NTRIP	GPRS TCP-IP	2101	194.105.50.232	GPS + GLONASS
di rete	FKP	FKP2	2.3**	NTRIP	GPRS TCP-IP	2101	194.105.50.232	GPS (+ GLONASS*)
di rete	VRS	VRS2	2.3**	NTRIP	GPRS TCP-IP	2101	194.105.50.232	GPS (+ GLONASS*)
di rete	VRS	VRS3	3.1***	NTRIP	GPRS TCP-IP	2101	194.105.50.232	GPS (+ GLONASS*)
da singola stazione	Nearest	NRT2	2.3	NTRIP	GPRS TCP-IP	2101	194.105.50.232	GPS + GLONASS
da singola stazione	Nearest	NRT3	3.1	NTRIP	GPRS TCP-IP	2101	194.105.50.232	GPS + GLONASS
da singola stazione	Nearest	GIS-NRT2	2.3	NTRIP	GPRS TCP-IP	2101	194.105.50.232	GPS + GLONASS
di rete	GIS-IMAX	GIS-IMAX2	2.3**	NTRIP	GPRS TCP-IP	2101	194.105.50.232	GPS (+ GLONASS*)
di rete	GIS-IMAX	GIS-IMAX3	3.1***	NTRIP	GPRS TCP-IP	2101	194.105.50.232	GPS (+ GLONASS*)

- **i-Max (Individualized Master Auxiliary).** L'utente invia la propria posizione approssimata al centro di controllo per mezzo di un messaggio NMEA. Il centro di controllo calcola le correzioni individualizzate per la posizione dell'utente e glielne invia tramite il protocollo RTCM compatibile.
- **Max (Master Auxiliary).** Il centro di controllo invia le correzioni di una stazione master e le differenze prime delle correzioni di un certo numero di stazioni ausiliarie. Il firmware del ricevitore rover è in grado di interpolare le correzioni nella propria posizione. Utilizza RTCM standard
- **FKP (Flachen Korrektur Parameter).** È basata su una rappresentazione delle varie grandezze che costituiscono le correzioni differenziali con dei modelli parametrici d'area. Nel centro di controllo si sfruttano i dati delle varie stazioni per stimare i parametri che vengono trasmessi al ricevitore dell'utente. Nel ricevitore dell'utente si esegue il calcolo delle varie grandezze riferite alla posizione richiesta. RTCM compatibile
- **VRS (Virtual Reference Station).** Il calcolo, che viene eseguito nel centro di controllo della rete, combina tra di loro le informazioni delle diverse stazioni e produce i dati di una stazione virtuale che vengono spediti al ricevitore dell'utente. Richiede una comunicazione bidirezionale tra il ricevitore dell'utente e il centro della rete. RTCM compatibile
- **Nearest.** Permette di agganciarsi alla stazione reference più vicina (e più "sana") e riceverne le correzioni come fosse una unica master, SENZA il contributo delle altre stazioni della rete. Questa modalità risulta utile soprattutto nelle immediate vicinanze della stazione di riferimento in questione o appena al di fuori dell'area circoscritta dalle stazioni. Utilizza RTCM standard
- **GIS-IMAX.** Servizio di posizionamento differenziale in tempo reale (NDGNSS) che utilizza il solo codice permettendo di ottenere accuratèzze sub metriche. RTCM compatibile

* trasmesso con RTCM compatibile.

** **ATTENZIONE:** i prodotti che trasmettono correzioni "di rete" con la versione RTCM 2.x, sono utilizzabili solamente se l'utente (rover) è all'interno dell'area definita dalle stazioni permanenti (cluster TPOS).

*** **ATTENZIONE:** i prodotti **i-Max** che trasmettono correzioni "di rete" con la versione RTCM 3.x, nel momento in cui l'utente (rover) si trova all'esterno dell'area definita dalle stazioni permanenti (esterno al cluster TPOS) riceverà automaticamente correzioni "da singola stazione" (Nearest).