

**Руководство по быстрому старту
Аппаратура геодезическая спутниковая
AlphaGEO A5 Plus**



Редакция 1.1

Москва, 2026 г.

Введение

Зарядка и включение питания

Используйте оригинальный блок питания 5V/2A и кабель для зарядки встроенного АКБ приемника во избежание выхода из строя оборудования. Разъем для зарядки встроенного аккумулятора расположен на нижней части приемника и защищен от попадания пыли и влаги резиновой заглушкой. После зарядки АКБ приемника плотно закрывайте разъем для предотвращения попадания пыли и влаги внутрь устройства во время хранения и эксплуатации. Также под этой резиновой заглушкой расположен слот для Nano-SIM карты. Помимо этого, нижняя часть приемника имеет резьбовое крепление $\frac{5}{8}$ " для использования вежи, антенный SMA-разъем для подключения радиоантенны при работе в режиме УКВ, AR-камеру для видеовыноса.



На передней панели приемника расположена клавиша питания для включения и выключения приемника. Зажмите клавишу питания на 3 секунды для включения приемника. Для выключения приемника можно использовать ПО SurPro6.0, либо зажать клавишу питания на 3 секунды.



На задней части приемника имеется АИМ-камера видеоискателя лазера и встроенный лазерный дальномер. В целях безопасности не направляйте луч лазера в глаза при использовании оборудования.

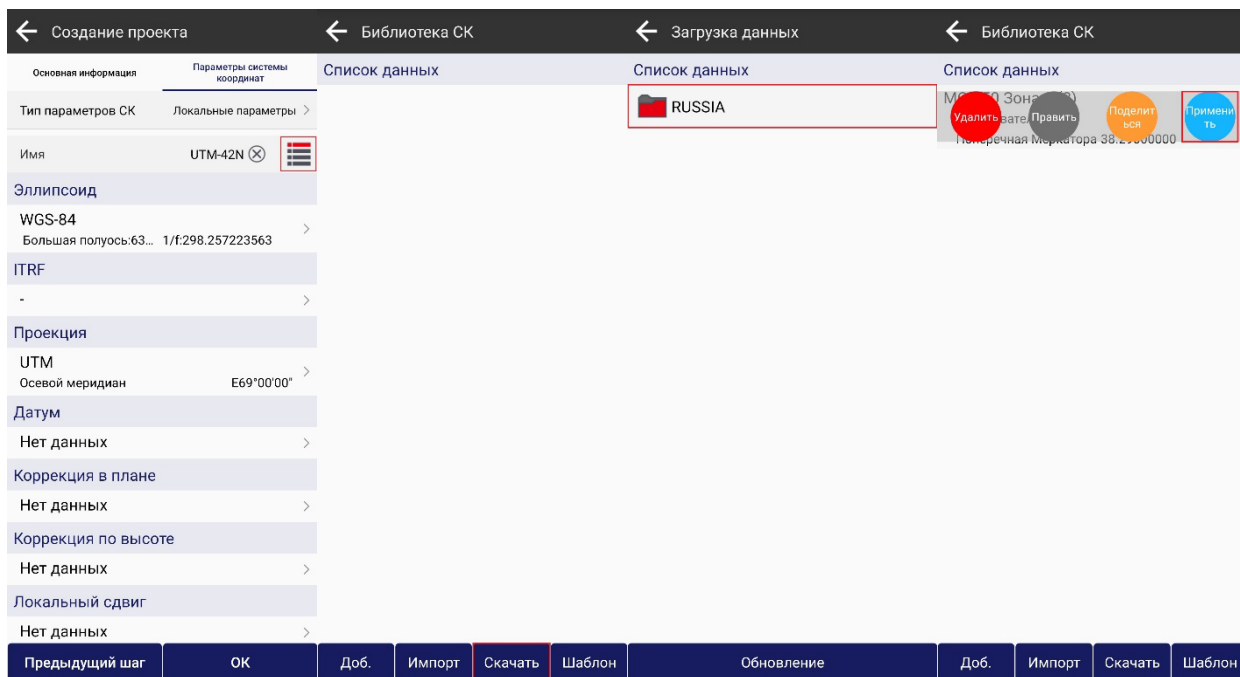
Управление приемником с помощью ПО SurPro6.0

Создание проекта и настройка системы координат

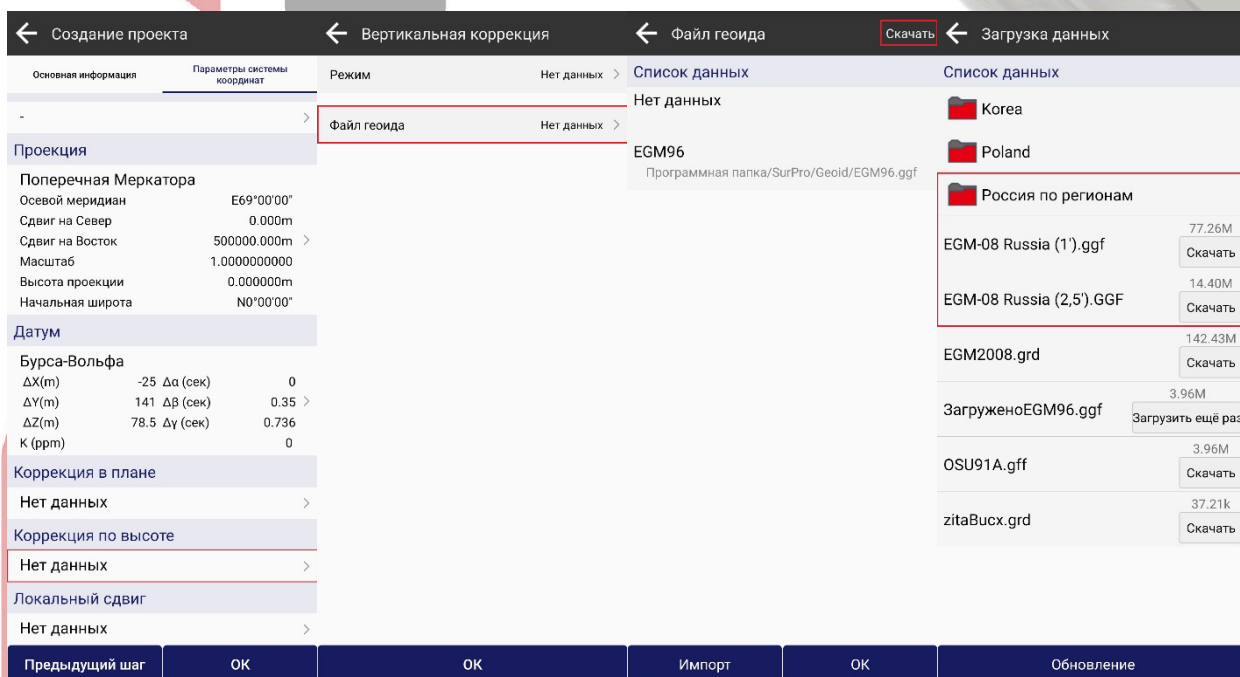
Для начала работы с ПО SurPro6.0 необходимо создать новый проект (если Вы не сделали этого ранее), либо использовать ранее созданный проект. Для создания нового проекта нажмите на ярлык **Проекты** во вкладке **Проект**. Слева внизу будет доступна кнопка **Новый** для создания нового проекта. Введите **Имя проекта** (для задания имени проекта можно использовать символы на кириллице либо латинице, а также цифры). Нажмите кнопку **Ещё** для открытия дополнительных параметров настройки нового проекта и измените необходимые Вам настройки, затем нажмите кнопку **Далее**.

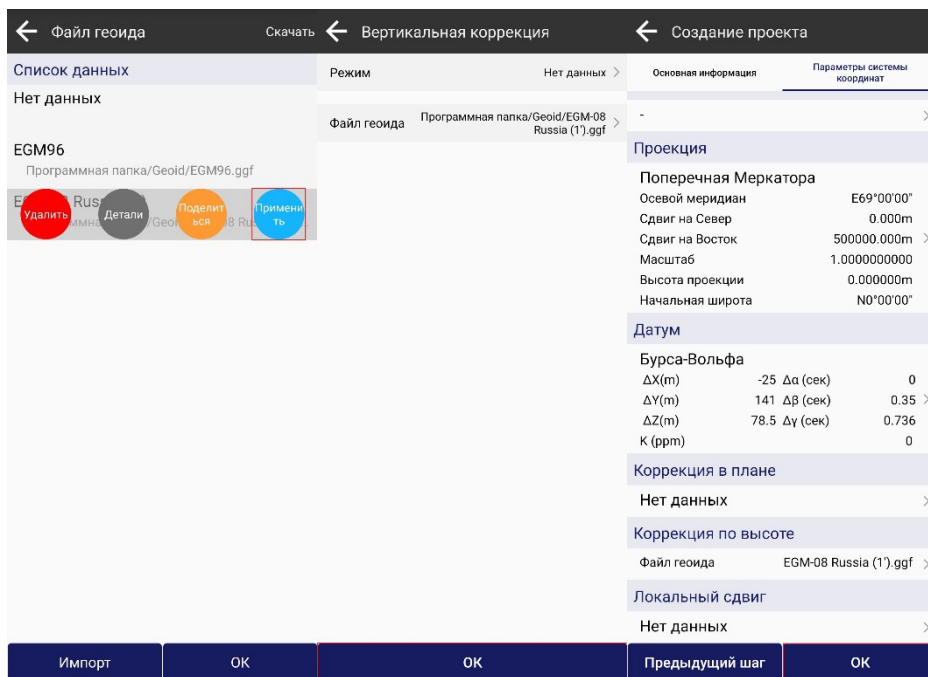
Текущий проект		Параметры системы координат	
www.alphageo.ru	2024-04-12 12:24:58	Имя проекта	AlphaGEO
Программная папка/SurPro/Project		Оператор	Ввод
Список	Ввод	Заметки	Ввод
		Расстояние	Метр
		Дата создания	2024-04-12 12:38:36
		Формат угла	ГТ"ММСС.CCCC"
		Формат широты/долготы	ГТ"ММСС.CCCC"
		Имя 1-ой точки по умолчанию	P1
		Заметки	Ввод
		Дата создания	2024-04-12 12:38:36
		Использовать параметры СК последнего проекта	☒
		Использовать библиотеку кодов последнего проекта	☒

Во вкладке **Параметры системы координат** можно задать данные СК, которая будет использоваться в новом проекте. В строке **Тип параметров СК** доступно два варианта на выбор: **Локальные параметры** – для создания СК вручную или для импорта готового файла с параметрами СК из памяти контроллера, либо с помощью QR-кода; **RTCM 1021~1027** – данный тип параметров СК используется при работе от БС, которые в сообщениях с поправками вещают параметры перехода к МСК (например, такие сети ПДБС, как «Геоспайдер»). При выборе типа параметров СК **Локальные параметры** нажмите на кнопку для перехода к импорту файла СК. Помимо этого, зная значения параметров, можно ввести их вручную при настройке СК, либо отредактировать значения параметров, подгруженных из отдельного файла.



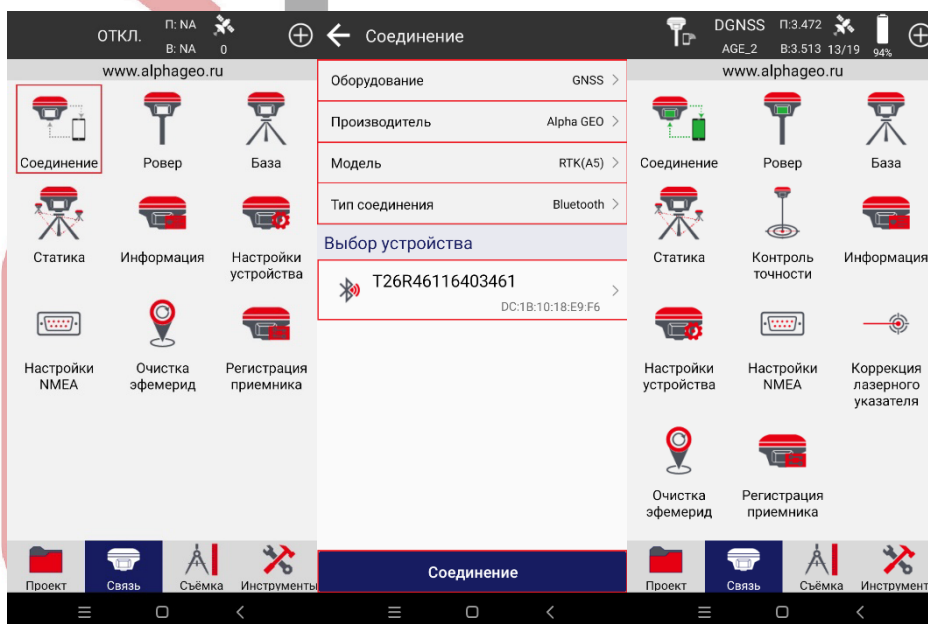
По умолчанию спутниковое оборудование работает в геодезической системе высот. Для перехода к нормальным высотам (например, к БСВ-77), используйте файл геоида, который можно импортировать в настройках СК в пункте меню **Параметры корректирования высоты**. После настройки всех параметров СК нажмите **OK** для сохранения и выхода в основное меню программы.



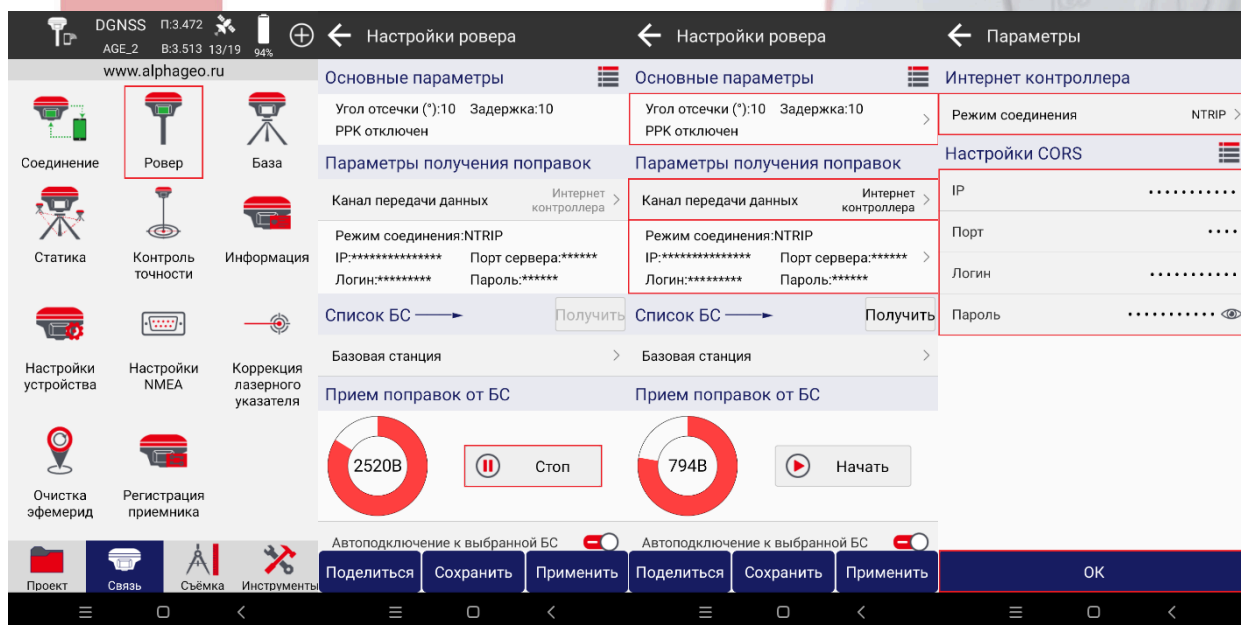


Подключение к приемнику и настройка ровера

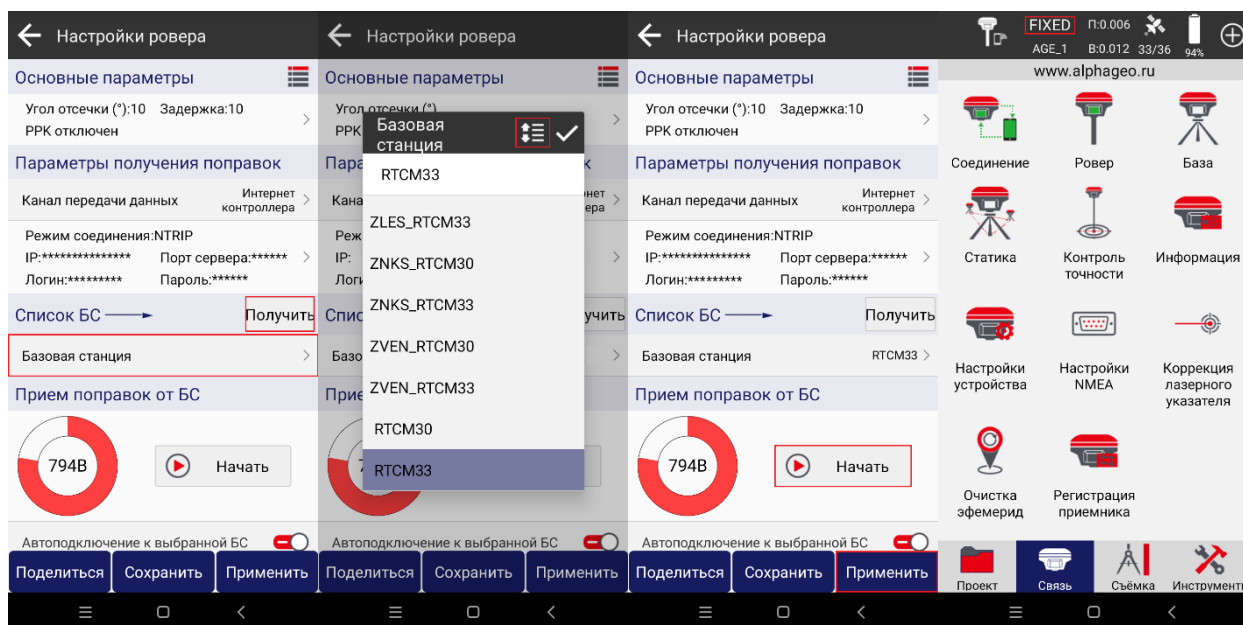
Включите питание приемника. Для подключения контроллера с ПО SurPro6.0 к приемнику необходимо перейти во вкладку **Связь** и открыть ярлык **Соединение**. Перед выполнением подключения к приемнику необходимо проверить, что в строке **Оборудование** выбрано **GNSS**, **Производитель** – **AlphaGEO**, **Модель** – **RTK(A5 Plus)**, **Тип соединения** – **Bluetooth**, затем выбрать s/n Вашего приемника из сопряженных или доступных устройств, после чего нажать кнопку **Соединение** для подключения к приемнику.



После подключения к приемнику необходимо выполнить настройку подключения к БС. Для этого перейдите во вкладке **Связь** в ярлык **Ровер** и нажмите кнопку **Стоп**. Задайте необходимый **Угол отсечки (°)** в **Основных параметрах**, допустимую задержку поправок от БС для фиксированного решения, при необходимости включите запись данных **РРК**. В **Параметрах получения поправок** выберите **Канал передачи данных Интернет контроллера**, затем задайте **Режим соединения NTRIP** и пропишите **Настройки CORS** – данные для подключения к сети БС (эта информация может быть предоставлена Вашим менеджером, либо может быть запрошена самостоятельно у представителя сети БС), после чего нажмите **ОК**, затем кнопку **Получить** для загрузки списка БС. При наличии Интернет-соединения и корректно указанных данных сервера (IP-адрес, порт), список БС будет загружен.



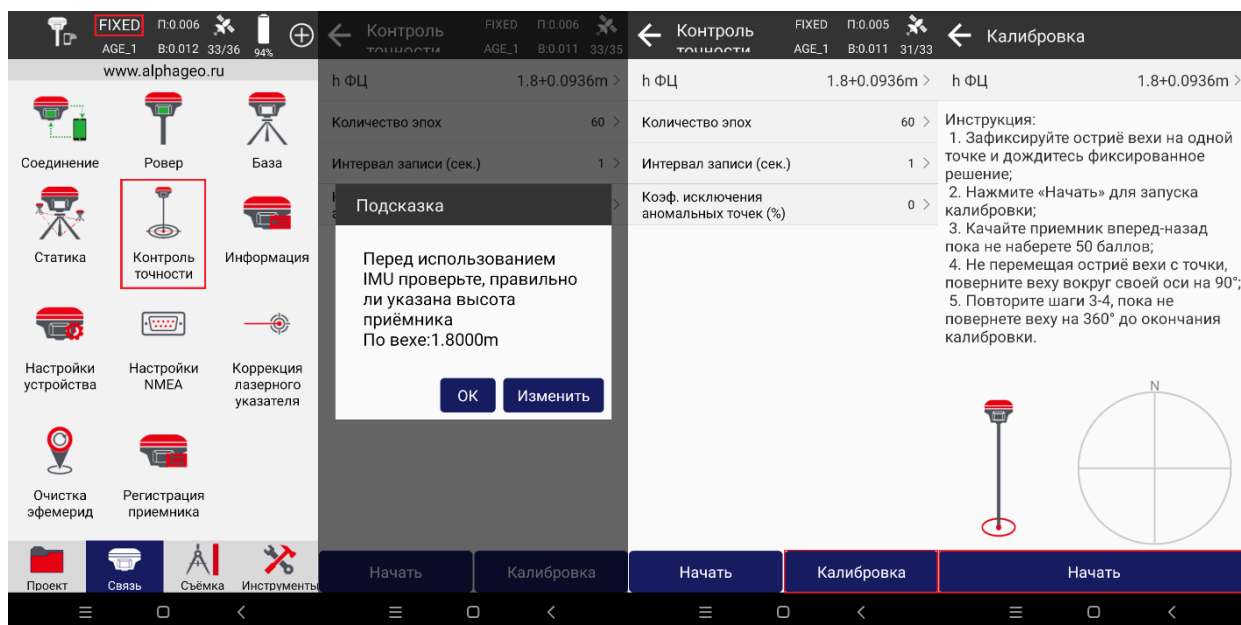
Нажмите на **Базовую станцию** для выбора точки доступа для подключения, нажмите на кнопку  в шапке списка для сортировки списка по расстоянию (работает только после определения приемником текущего местоположения) и выберите необходимую (ближайшую) БС. Нажмите на кнопку **Начать** для подключения к сети БС. При корректном вводе учетных данных (логин и пароль), а также при наличии доступа к сети у введенного логина Вы увидите всплывающее сообщение **Успешное подключение к БС**, начнется прием поправок от БС, после чего можно нажать кнопку **Применить** для сохранения и применения настроек Ровера. Дождитесь фиксированного (**FIXED**) решения после применения настроек.



Калибровка IMU

IMU (Inertial Measurement Unit) – это инерциальный измерительный блок, то есть набор чувствительных элементов (гироскопов и акселерометров), фиксирующих инерциальные воздействия. Положение наконечника вехи рассчитывается путем компенсации ошибки, вызванной наклоном ГНСС-приемника. Для расчетов достаточно знать длину вехи, угол наклона и ориентацию наклона. За ориентацию и угол наклона ГНСС-приемника отвечает датчик IMU. Таким образом пользователю достаточно ввести высоту вехи в программном обеспечении, чтобы система позволила точно определить координаты точки, измеренной с наклоненной вехой.

Перед началом работ с использованием модуля IMU необходимо выполнить его калибровку. Для выполнения калибровки IMU подключитесь к ГНСС-приемнику и получите поправки от БС. После выполнения инициализации перейдите в меню **Контроль точности**, проверьте корректность указанной высоты приемника на вехе (при необходимости измените указанное значение) и выберите пункт **Калибровка**.



Затем следуйте инструкции на экране контроллера. Суть калибровки заключается в центрировании острей вехи на твердой точке и отклонении приемника от вертикального положения по четырем направлениям сторон света до окончания процесса калибровки.

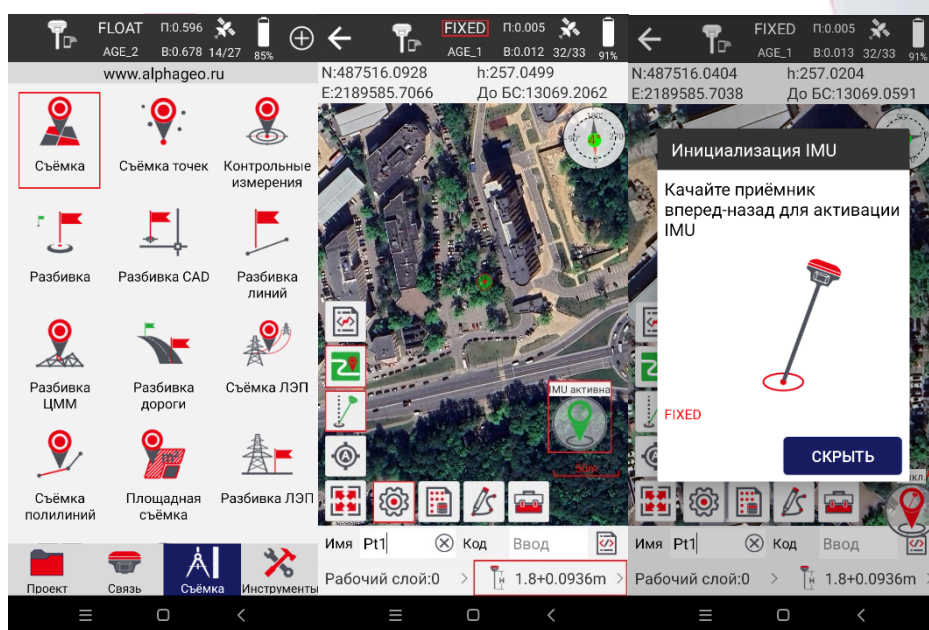


После окончания калибровки IMU появится диалоговое окно, сообщаемое об успешной калибровке. Вы можете выполнить контрольное измерение без использования IMU и выполнить разбивку отснятой точки с IMU для проверки точности работы IMU. Если результаты не будут соответствовать необходимой точности – попробуйте выполнить калибровку IMU повторно.

Порядок работы с модулем IMU

Чтобы приступить к измерениям в режиме РТК с использованием IMU, выполните подключение к приемнику, настройте получение поправок от БС, перейдите во вкладку **Съёмка** и откройте ярлык **Съёмка** или **Разбивка**, дождитесь фиксированного решения (**FIXED**) в верхней информационной панели. Перед началом съёмки укажите действительную **Высоту ФЦ приемника** и **Метод измерения**. Включите модуль IMU с помощью кнопки  для коррекции угла наклона вехи (необходимо будет покачать приемник вперед-назад при фиксированном решении для активации согласно всплывающей подсказке). После активации инерциальной системы модуля IMU кнопка

Съёмки точек будет зеленого цвета с надписью IMU активна .



Для стабильной работы инерциальной системы (IMU) придерживайтесь следующих рекомендаций:

- инициализацию IMU следует выполнять на открытой местности после получения стабильного и надежного фиксированного решения;
- используйте исправную веху (искривлённая веха может стать причиной некорректной работы инерциальной системы IMU);
- введите корректную высоту вехи перед началом инициализации IMU, а также контролируйте корректность введенной высоты в процессе съёмки с компенсацией наклона (неправильно измеренная высота вехи влияет не только на высотную отметку, но также и на плановые координаты измеряемой точки. Пример: если ввести высоту вехи с ошибкой 10 см, то при высоте вехи 2 м и угле



наклона 15° ошибка в плановых координатах составит около 2,5 см, а при угле наклона 30° - более 5 см);

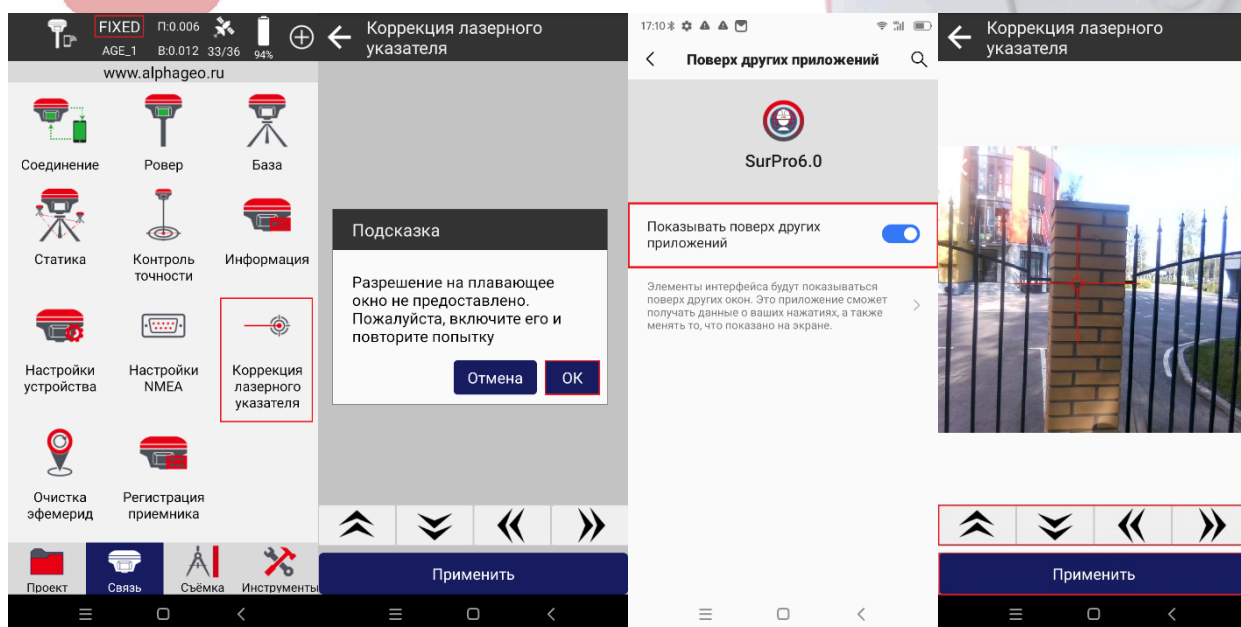
- в процессе инициализации IMU первоначально или повторно (согласно окну уведомления ПО SurPro6.0) требуется установить вежу вертикально;
- обратите внимание, что пузырёк круглого уровня на веже должен находиться в нуль пункте, далее покачайте вежу (с наклоном около 30°), чтобы завершить инициализацию IMU согласно подсказке в окне уведомления ПО SurPro6.0, придерживайтесь скорости покачивания вежи, отображаемой на анимированной заставке в интерфейсе ПО (не качайте приёмник слишком медленно или слишком быстро);
- в процессе работы рекомендуется использовать IMU при компенсации наклона вежи не более 45° для корректного приема спутниковых данных;
- после перезагрузки приёмника необходимо повторно выполнить инициализацию IMU;
- после падения приёмника необходимо повторно выполнить инициализацию IMU;
- если приемник долгое время находился в неподвижном состоянии, необходимо повторно выполнить инициализацию IMU;
- Не наклоняйте вежу более чем на 120° , в противном случае потребуются повторная инициализация IMU;
- инициализацию IMU необходимо выполнить повторно при быстром вращении вежи (2 оборота в секунду и быстрее).

Внимание: технология инерциальной системы компенсации наклона IMU не связана с режимами работы «Статика», «Быстрая статика», а также «Кинематика». Модуль IMU и данные, полученные с его помощью, не имеют прямого отношения к файлам сырых данных наблюдений ГНСС-приемника. Все результаты в данных режимах работы достигаются только прямыми и классическими/рациональными алгоритмами, а именно: штатное использование поверенного уровня на веже/трегере.

Калибровка лазерного указателя

В приемнике AlphaGEO A5 Plus встроен лазерный дальномер, позволяющий определить расстояние до измеряемой точки в безотражательном режиме. Данный метод измерений позволяет выполнять съемочно-разбивочные работы без использования вехи.

Приемник AlphaGEO A5 Plus также имеет вспомогательную AIM-камеру для удобства точного наведения лазера на измеряемую точку. Перед началом работ с использованием лазерного дальномера необходимо выполнить его калибровку. Для использования изображения с AIM-камеры необходимо подключение к W-Fi точке доступа приемника (название точки доступа соответствует s/n приемника, пароль – 12345678), и дать разрешение ПО SurPro6.0 быть поверх других приложений.



Для выполнения калибровки лазерного дальномера подключитесь к W-Fi точке доступа приемника, перейдите в меню **Коррекция лазерного указателя** и предоставьте разрешение ПО SurPro6.0 быть поверх других приложений. Выполнение данной калибровки рекомендуется проводить на удалении 5-7 м от точки, приемник должен оставаться неподвижным во время калибровки (его можно закрепить биподом или триподом на время калибровки). После получения изображения с AIM-камеры в ПО совместите центр перекрестия целеуказателя с пятном лазера с помощью кнопок . После выполнения калибровки нажмите кнопку **Применить** для сохранения результатов. Выполните контрольные измерения для проверки качества калибровки лазерного указателя. При необходимости проведите повторную калибровку.

Калибровка лазера

В приемнике AlphaGEO A5 Plus встроен лазерный дальномер, позволяющий определить расстояние до измеряемой точки в безотражательном режиме. Данный метод измерений позволяет выполнять съемочно-разбивочные работы без использования вехи.

Калибровку лазерного дальномера приемника A5 необходимо проводить в следующих случаях:

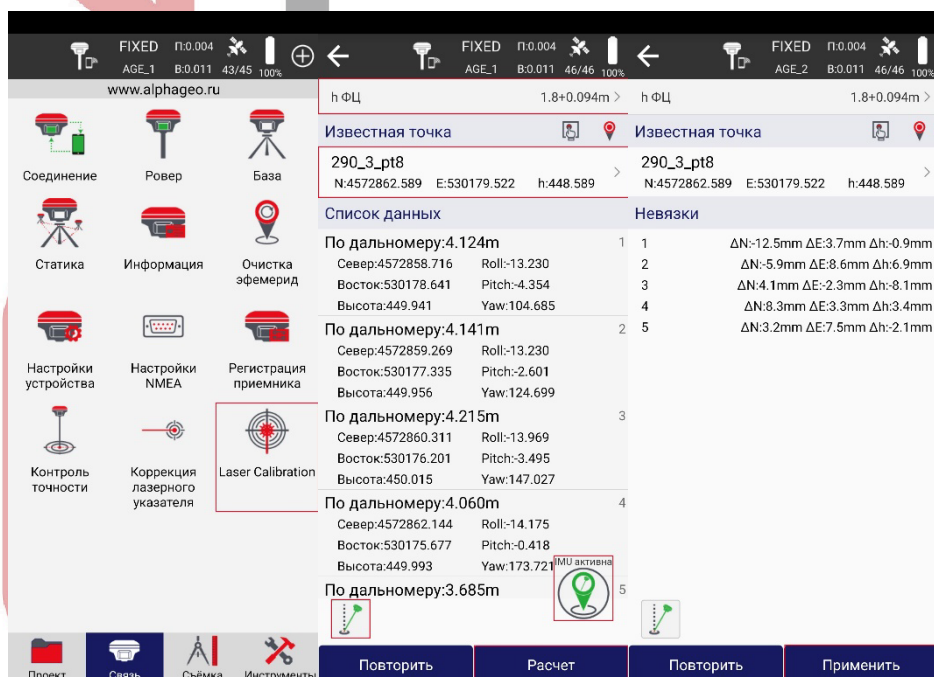
1. Когда координаты измеренной точки не соответствуют действительности
2. Параметры лазера определены неверно, что приводит к невозможности получения координат с помощью лазера
3. После ремонтных работ приемника, для определения новых констант.

Если Вы столкнулись с одной из вышеописанных ситуаций, необходимо выполнить калибровку лазера.

Важно:

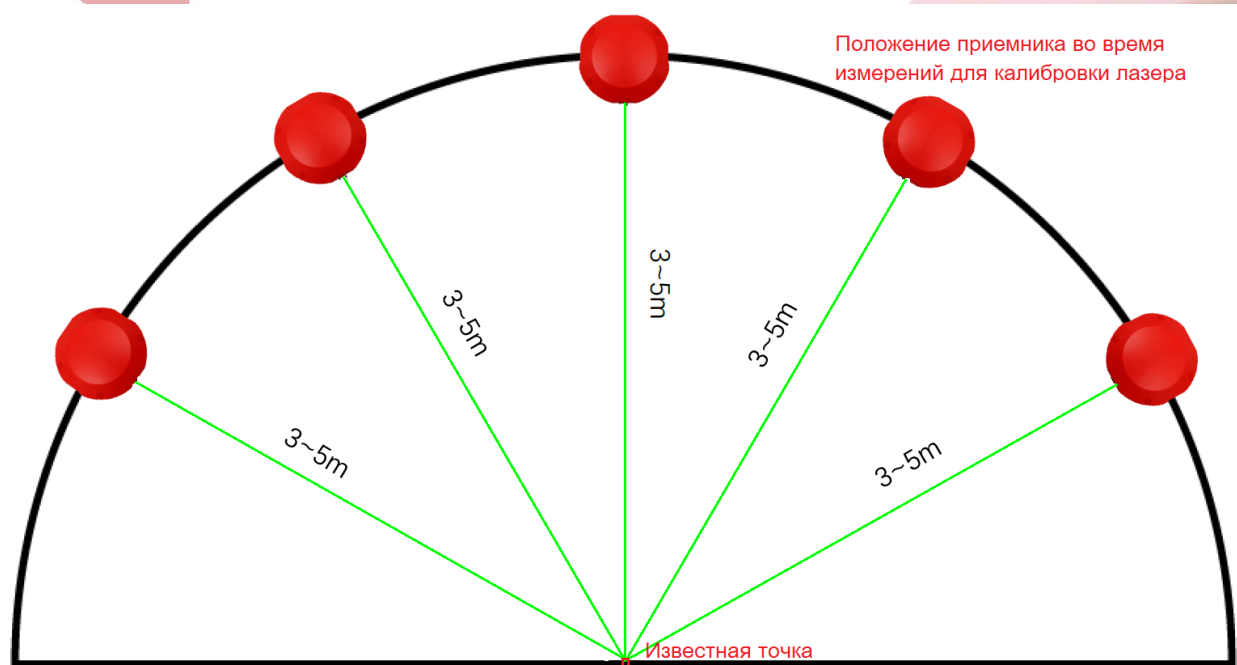


- язык системы Android должен быть английским, при этом язык ПО SurProb.0 может быть любым;
- перед применением параметров калибровки лазера убедитесь, что все значения в допуске. Значений, выделенных красным цветом, быть не должно;
- после применения параметров калибровки необходимо выполнить перепоключение к приемнику.



Для выполнения калибровки лазерного дальномера подключитесь к ГНСС-приемнику, получите поправки от БС и выполните калибровку IMU. После этого

перейдите в меню **Калибровка Лазера (Laser calibration)**. Перед началом коррекции лазерного указателя необходимо указать высоту установки прибора, координаты известной точки (выбрать с карты, считать из ГНСС, выбрать из библиотеки точек), затем активировать работу IMU.



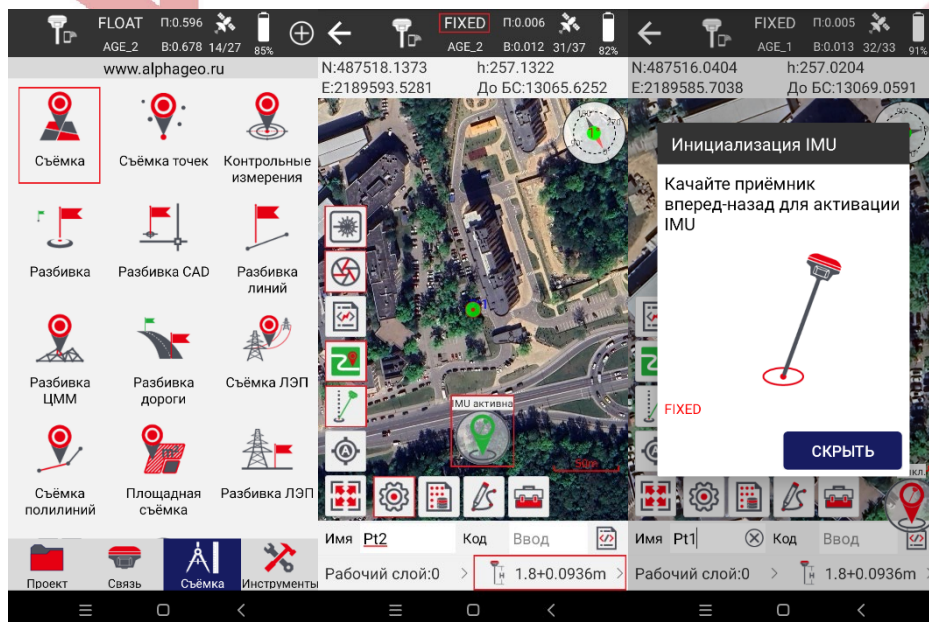
После предварительной настройки необходимо выполнить измерение указанной точки с 5-6 ракурсов на расстоянии 3-5 метров. После выполнения измерений можно посмотреть результаты калибровки, нажав кнопку **Расчет**. Если все значения будут черного цвета – калибровка прошла успешно, результаты можно применить, нажав кнопку **Применить**. Если одно или несколько значений будут красного цвета – калибровка выполнена грубо, необходимо выполнить повторные измерения, нажав кнопку **Повторить**.

Порядок работы с лазерным дальномером

Чтобы приступить к измерениям в режиме РТК с использованием IMU и встроенного лазерного дальномера, выполните подключение к приемнику, настройте получение поправок от БС, перейдите во вкладку **Съёмка** и откройте ярлык **Съёмка** или **Разбивка**, дождитесь фиксированного решения (**FIXED**) в верхней информационной панели. Перед началом съёмки укажите действительную **Высоту ФЦ приемника** и **Метод измерения**. Включите модуль IMU с помощью кнопки  для коррекции угла наклона вехи (необходимо будет покачать приемник вперед-назад при фиксированном решении для активации согласно всплывающей подсказке). После активации инерциальной системы модуля IMU кнопка Съёмки точек будет зеленого цвета с надписью IMU активна . Включите лазерный дальномер  для измерения недоступных точек с помощью встроенного лазерного дальномера. Наведите на точку,



которую необходимо измерить лазерным дальномером, и нажмите кнопку  для сохранения координат точки положения лазерного пятна встроенного дальномера приемника.



Для стабильной работы встроенного лазерного дальномера придерживайтесь следующих рекомендаций:



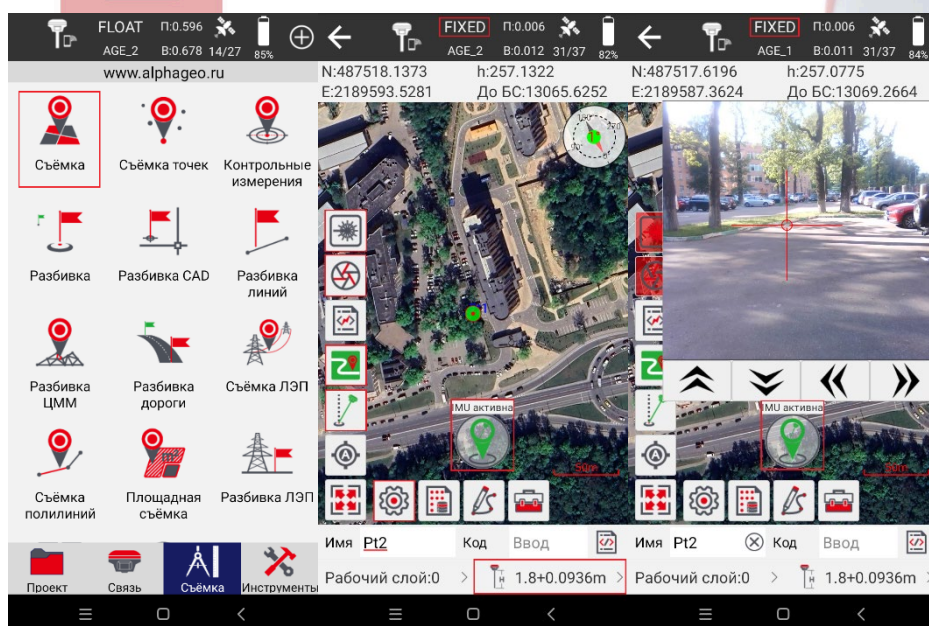
- так как лазерные измерения основаны на совместной работе с модулем IMU, придерживайтесь рекомендаций, описанных в разделе «Порядок работы с модулем IMU»;
- при недостоверности координат измеренной точки выполните калибровку IMU и встроенного лазерного дальномера;
- следите за тем, чтобы в процессе измерений приемник имел стабильное фиксированное решение и модуль IMU был активирован.



Внимание: технология встроенного лазерного дальномера и инерциальной системы компенсации наклона IMU не связана с режимами работы «Статика», «Быстрая статика», а также «Кинематика». Модули лазерного дальномера и IMU, а также данные, полученные с их помощью, не имеют прямого отношения к файлам сырых данных наблюдений ГНСС-приемника. Все результаты в данных режимах работы достигаются только прямыми и классическими/рациональными алгоритмами, а именно: штатное использование поверенного уровня на вехе/трегере.

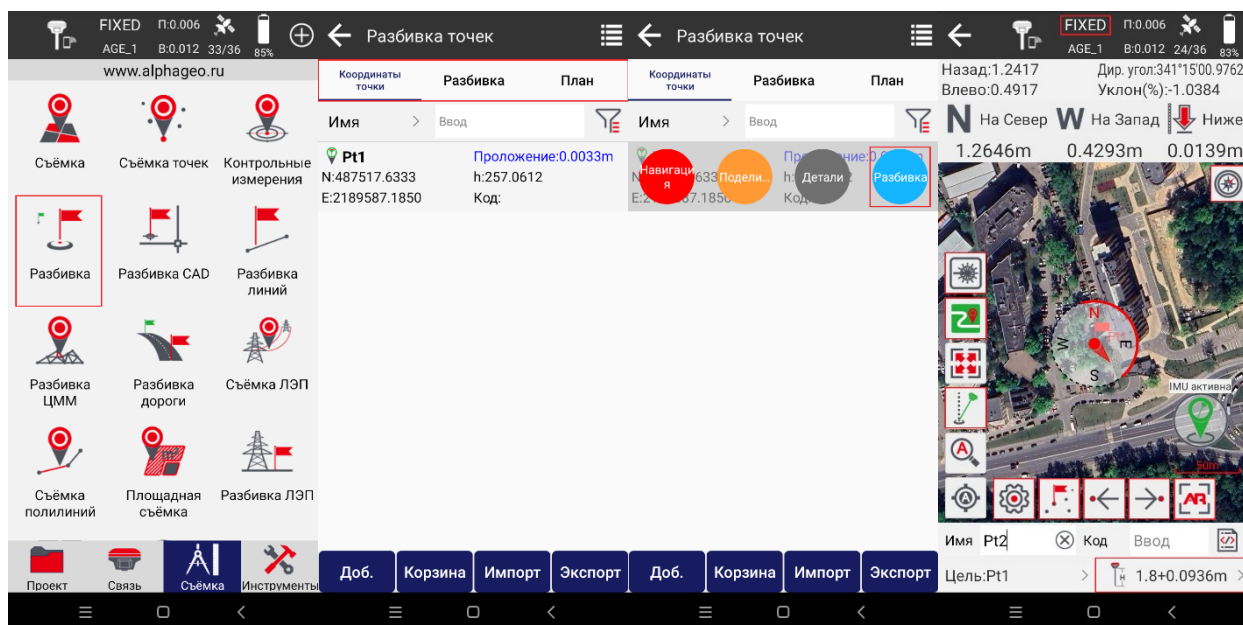
Выполнение измерений

Чтобы приступить к измерениям в режиме РТК, перейдите во вкладку **Съёмка** и откройте ярлык **Съёмка**, дождитесь фиксированного решения (**FIXED**) в верхней информационной панели для выполнения измерений. Перед началом съёмки укажите действительную **Высоту ФЦ приемника** и **Метод измерения**. Для удобства Вы можете включить модуль IMU  для коррекции угла наклона вехи (необходимо будет покачать приемник вперед-назад при фиксированном решении для активации) и подгрузить подложку в виде карты  (необходимо стабильное Интернет-соединение) – эти кнопки расположены в левой части экрана.



Используйте кнопку  () для сохранения данных в память контроллера (кнопку можно перемещать по экрану). Также Вы можете включить лазерный дальномер  для измерения недоступных точек и АИМ-камеру  видеоискателя лазера (необходимо также подключение по Wi-Fi к приемнику) для точного прицеливания. Дополнительные вспомогательные инструменты можно вывести через меню **Настройки**  (вкладка **Инструменты**).

Для выполнения разбивки (выноса в натуру, определения положения на местности координат точек) перейдите во вкладку **Съёмка** и откройте ярлык **Разбивка**. Точки для разбивки могут находиться в трёх основных вкладках, куда данные можно добавить вручную, либо импортировать из файла. Для выноса в натуру точки выберите ее и нажмите **Разбивка**.



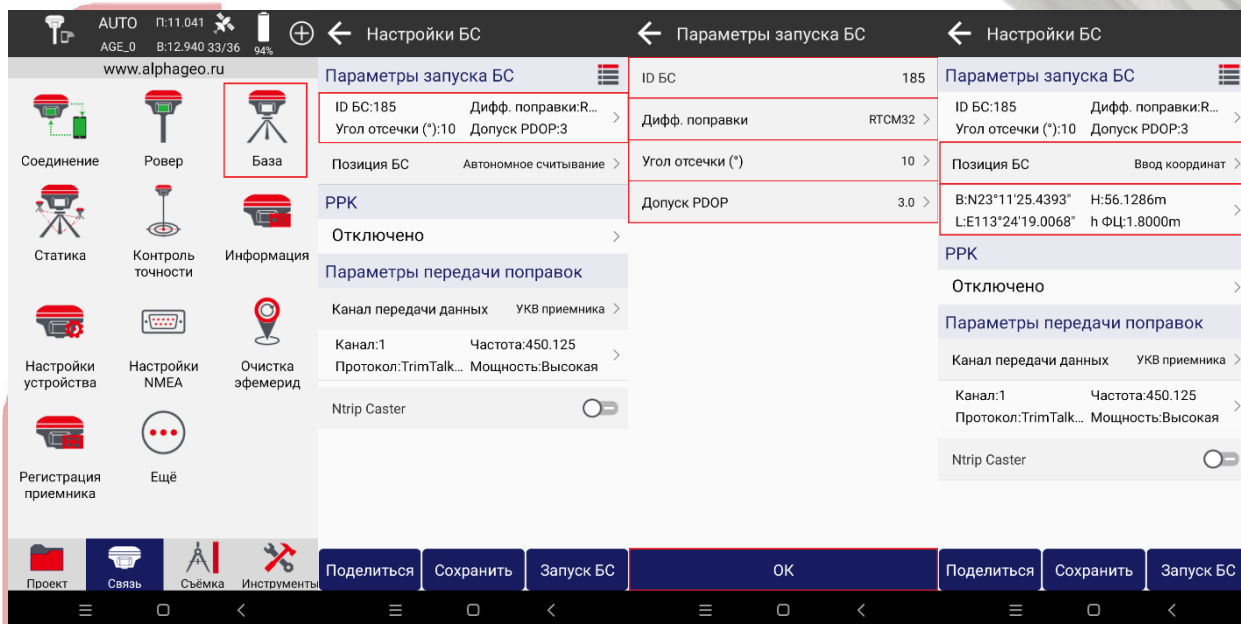
Для точной разбивки точек решение должно быть фиксированным (**FIXED**) в верхней информационной панели. Перед началом разбивки укажите действительную **Высоту ФЦ приемника** и **Метод измерения**. Также как и в меню **Съёмка**, в меню **Разбивка** можно использовать лазерный дальномер , подгрузить подложку в виде карты , использовать модуль IMU  для коррекции угла наклона вехи. Используйте кнопки   для перехода к предыдущей/следующей точке, а кнопку  для поиска ближайшей точки для разбивки к текущему местоположению приемника. Используйте кнопку  для поиска точки с помощью компаса, а кнопку  для поиска точки с помощью AR-камеры с дополненной реальностью. По умолчанию будет использоваться камера контроллера, но приемник AlphaGEO A5 Plus имеет встроенную AR-камеру для выполнения разбивочных работ. Для получения изображения с AR-камеры приемника необходимо подключение к W-Fi точке доступа приемника (название точки доступа

соответствует s/n приемника, пароль – **12345678**). После подключения к Wi-Fi приемника можно нажать кнопку  для использования AR-камеры приемника во время разбивки.

Используйте кнопку  () для сохранения данных в память контроллера. Дополнительные установки разбивки точек можно найти в меню **Настройки** .

Настройка базы

Для настройки запуска полевой БС перейдите во вкладке **Связь** в ярлык **База**. Задайте **Параметры запуска БС** в соответствующем меню. **ID БС** – здесь можно указать любое числовое значение в диапазоне 1-999 для идентификации БС. **Дифф.поправки** – в приоритете выбор общепринятого формата RTCM32 для вещания поправок по основным четырем спутниковым системам (ГЛОНАСС, GPS, BeiDou, Galileo). **Угол отсечки (°)** – позволяет ограничить видимость спутников на небосводе, характеризует минимальный угол места спутников, входящих в программу измерений, ниже которого спутники не наблюдаются, рекомендуемое значение – 10°, не рекомендуется устанавливать значение выше 25°. **Допуск PDOP** – это допустимое максимальное значение коэффициента снижения точности по местоположению спутников, рекомендуемое значение 3. После завершения ввода параметров запуска БС нажмите **ОК**.



Выберите определение **позиции БС** (Автономное считывание, Ввод координат, Снять точку). Для **Ввода координат** необходимо будет задать положение БС из Библиотеки точек, либо ввести координаты вручную. Перед заданием положения БС в МСК убедитесь, что МСК проекта указана корректно, чтобы БС могла быть запущена корректно. Задайте высоту **Положения ФЦ** (фазового центра) приемника над точкой

стояния (если приемник установлен над точкой на вехе, введите её высоту в строку **Высота**, **Метод измерения** укажите **По вехе**. Домер до ФЦ автоматически прибавляется к высоте вехи в соответствии с высотой ФЦ подключенного приемника, результирующее значение появится в строке **h ФЦ**. При необходимости включите **Запись РРК**, задайте **Имя точки** и укажите **Интервал записи** данных РРК для постобработки.

The screenshots show the following configuration steps:

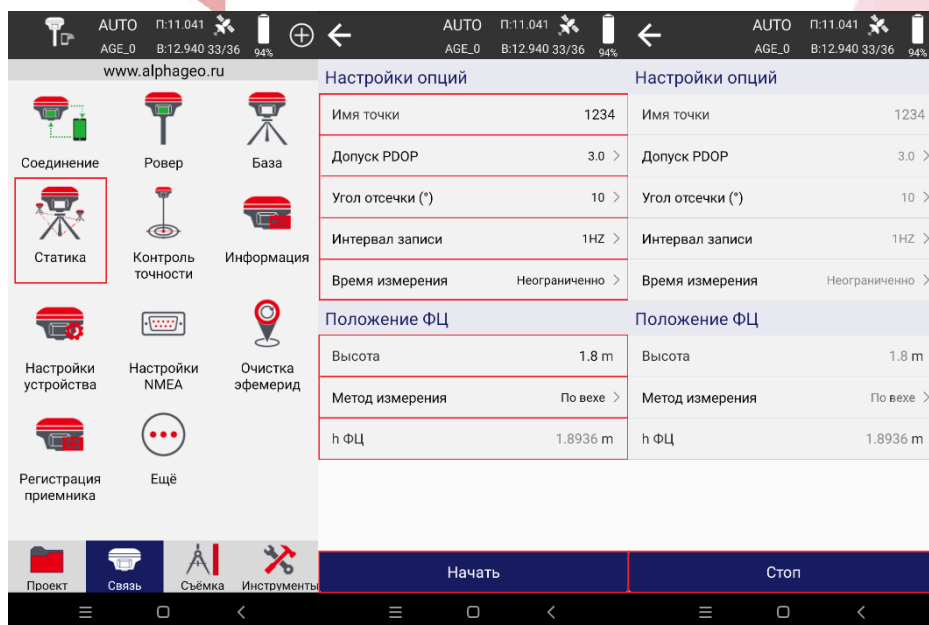
- Ввод координат**: Setting BS coordinates (23°11'25.4393"N, 113°24'19.0068"E, 56.1286m) and measurement method (По вехе).
- Настройки БС**: Setting BS parameters (ID: 185, Diff. correction: R..., Angle: 10, PDOP: 3) and position (B: N23°11'25.4393", L: E113°24'19.0068", H: 56.1286m, h ФЦ: 1.8936m).
- Параметры**: Setting receiver (R) parameters (Channel: 1, Frequency: 450.125, Protocol: TrimTalk 450S, Power: High).
- Настройки БС**: Setting BS parameters (ID: 185, Diff. correction: R..., Angle: 10, PDOP: 3) and position (B: N23°11'25.4393", L: E113°24'19.0068", H: 56.035m, h ФЦ: 1.8936m).

Укажите **Канал передачи данных**, по которому БС будет вещать поправки для ровера(ов) (GSM приемника, УКВ приемника, Внешний УКВ). При выборе **УКВ приемника** не забудьте использовать УКВ-антенну, которая идет в комплекте с приемником. Для работы через **УКВ приемника** необходимо задать **Канал**, по которому будут передаваться поправки (каждому каналу присвоена определенная частота передачи данных в диапазоне 410-470МГц; при необходимости можно выбрать **Канал Пользовательский** и задать **Частоту** вручную в том же диапазоне 410-470МГц). Выберите **Протокол** шифрования данных (в приоритете дальнобойный и энергоэффективный протокол **AlphaTalk**, если поддерживается базовым и роверным(и) приемниками; в остальных случаях можно использовать наиболее распространенный – **TrimTalk**). Задайте **Мощность** передачи данных по УКВ (чем выше мощность – тем больше радиус покрытия поправками БС и выше энергопотребление). Для сохранения настроек нажмите **ОК**, затем нажмите **Запуск БС** для установки сохраненных параметров.

Когда индикатор  начнет моргать примерно раз в секунду, это будет означать, что БС передает поправки.

Настройка записи статики

Чтобы приступить к измерениям в режиме статики, перейдите во вкладку **Связь** и откройте ярлык **Статика**. Для записи корректных данных необходимо, чтобы небосвод был наиболее открытым и приемник отслеживал большое количество спутников.



Приемник AlphaGEO A5 имеет встроенную память для записи статики. Перед началом записи статических данных задайте **Имя**, **Допуск PDOP**, **Угол отсечки (°)**, **Интервал** и **Продолжительность** записи данных. Для старта записи файла статики нажмите кнопку **Начать**. Для остановки записи данных нажмите кнопку **Стоп**. Файл статики будет сохранен в формате *.txt. Обычно, для постобработки данных используется формат RINEX, поддерживаемый всеми программами для постобработки. Скачать конвертер в RINEX можно на сайте www.alphageo.ru, либо по запросу на почту support@alphageo.ru.



Общие рекомендации по записи статических измерений:

- Время измерения точки в статике зависит от условий наблюдений и типа используемого оборудования. При расчете времени стояния на точке можно руководствоваться следующей формулой:

$$20\text{мин} + 1\text{мин} * D,$$

где D – расстояние между приёмниками, км;

- интервал записи – период сбора данных об отслеживаемых спутниках. Достоверность определения местоположения, при прочих равных условиях, повышается при существенном изменении геометрии расположения спутников во время сеанса наблюдения. Интервала записи 10-15 секунд вполне достаточно для измерений в режиме «Статика» при выполнении работ по сгущению сети, определении координат неизвестных точек. Запись с большей частотой является избыточной. В режиме «Кинематика» требуется более высокая частота записи для накопления необходимого объёма данных при вычислении местоположения. В этих режимах рекомендуется использовать интервал 1Hz;
- для приёмников AlphaGEO предельными расстояниями между приёмниками во время статических измерений могут стать возможности программного обеспечения при обработке длинных базовых линий. Например, при работе с ПО ТВС не рекомендуется обрабатывать базовые линии длиннее нескольких сотен километров;
- при задании имени точки ограничьтесь 4-мя символами: цифрами или латинскими буквами, не используйте специальные символы и буквы на кириллице.



Экспорт данных

Для загрузки данных измерений перейдите во вкладку **Проект**, выберите ярлык **Экспорт данных**, задайте **Путь экспорта**, **Имя файла**, выберите **формат данных** для экспорта и нажмите кнопку **Экспорт** для экспорта данных (если Вы выбрали формат экспортируемых данных *.dxf, Вы также дополнительно можете задать параметры отображения данных в файле, после чего экспортировать файл в память контроллера). После успешного экспорта данных появится **Подсказка**, с помощью которой можно поделиться экспортированным файлом через предварительно установленные на контроллер почту/облако/мессенджер для дальнейшей обработки.

