

L-Dif / RTK 操作手順

●L-Dif/RTKの構成：

- ・ Base 1 台と Rover 1 台以上で使用します。A100、R100など組合せは自由です。
 - ・ L-Dif/RTKのファームウェア（有料オプション）は、Base用とRoverの台数分必要です。
 - ・ Base側からRover側への無線通信機が必要となります。（お客様のご用意）
- ※ Baseは通常、既知点（基準点）などに設置し、その経緯度および高度を入力します。それを基に新たな補正情報を創生し、Rover側へ無線で送信することとなります。
- ※ 基本的にPORT Bは、補正情報送受信専用となります。A100の場合は、DSUB9の加工、もしくは分岐用1mYケーブル(オプション)が、必要となります。PORT Bの接続は、状況に応じてクロスかストレートを確認してください。
- ※ 基本的な設定は、L-DifもRTKも同じです。
- ※ L-Dif/RTKのBaseファームウェアは、共通のファームとなります。
- ※ 確認設定は、下記ターミナルコマンドで行います。

●Base 側ファームウェアの確認と設定：

1. \$JAPP コマンドを送信して現在の状況をチェックします。

返答例：\$>JAPP,WAAS,RTKBAS,1,2

- ※ この場合、受信機は、現在WAASモードになっています。
\$>\$JAPP,2 とコマンドを送信して、RTKBASが先頭になるように設定します。
再度 \$JAPP で見て、>JAPP,RTKBAS,WAAS,2,1 と表示されたらOKです。
つまり、RTKBASが最初に表示されれば、BASEモードとなります。
なお、JAPPの表示はバージョンによって変わる場合があります。

2. つぎにBase側のために下記の設定コマンドを送信します。

\$JOFF,PORTB (Port B からの出力をOFFにします。)
\$JBAUD,9600,PORTB (ボーレートは可変です。無線機との互換を確認。)
\$JASC,DFX,1,PORTB (DFX補正情報をPort Bから送信します。)
\$JSAVE

3. \$JRTK,1,P (Baseアンテナの現在位置を採用設定します。)

- 4.

※最低 5~10分程度のウォームアップをしてからお使い下さい。安定します。

5. \$JRTK,1,35.58928,139.132176,55.31 (例) (既知基準点座標を利用する場合。)

※Base の既知緯度経度 (度単位) 、高さを現場にて入力します。高さは、ジオイドと標高を足したものを入力します。事前入力や別の場所での入力は拒否されます。

6. \$JRTK で、Base点の現在の座標値を確認できます。
7. \$JSHOW で上記設定を確認。

●Rover 側のファームウェアのチェックと設定 :

1. \$JAPP コマンドで、\$>JAPP,LOCDF (or LOCRTK) ,XXXXX,1,2 であることを確認してください。
逆の場合は、\$>\$JAPP,2 とコマンド送信して、再度 \$JAPP コマンドで確認してみてください。LOCDF か LOCRTKが、前ならRoverモードになっています。
2. \$JOFF,PORTB (Port B からの出力をOFFにします。)
\$JBAUD,9600,PORTB (BaseとRoverのボーレートは同じにします。)
3. \$JSAVE

●L-Dif とRTK の違い :

1. 位置精度 : L-Difモード 20~30cm前後 RTKモード 5~10cm前後
 2. FIX時間 : L-Difモード 10~20秒前後 RTKモード 5~10'分前後
- ※ 但し、精度は、BaseとRoverの基線長や、衛星状況に影響されます。