



有限会社ヘミスフィア (Hemisphere Inc.)  
〒211-0045 神奈川県川崎市中原区北谷町16-3 ソニア北谷町ビル2F  
Tel. 044-223-7071 Fax. 044-223-7072

## RTK コマンド 簡易手引き

### ● 概 要

Base (基準局) 1台と Rover (移動局) 1台以上で使用します。なお、Base から Rover への無線通信機が必要となります。(お客様ご用意)

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 Base 側受信機に入力します。

新たな補正情報が創生され、Rover 側へ無線で送信することとなります。

補正情報の送信には、PORT B が専用使用され、Base/Rover ともに PORT B のボーレートは、同じ設定にして使用します。

### ● PC による Base 側の設定:

- 1) \$JMODE,BASE,YES (BASE モードにします。)
  - 2) \$JOFF,PORTB (Port B の出力設定を OFF)
  - 3) \$JBAUD,9600,PORTB (Port B のボーレートは 4800~115200 変更可能)
  - 4) \$JASC,CMR,1,PORTB (補正情報タイプ ROX, RTCM3, CMR のいずれかを選び Port B で送信します。)
  - 5) \$JRTK,1,35.58928,139.132176,55.31 (Base 基準点座標値の入力例)
- ※ ベース基準点の既知緯度経度が分かっている場合は、既知の緯度経度 (度単位) を入力して下さい。 高度は、標高とジオイド高を足したものを入れます。 入力は、現場で行なってください。 事前に別の場所での入力不可となります。
- ※ もし任意の座標が良い場合、Base のアンテナ位置 (SBAS 精度) の値を自動設定します。 コマンドは、\$JRTK,1,P となります。
- 6) \$JRTK で、現在の Base 座標値を再度確認して下さい。(度分単位で表示されます。)
  - 7) \$JSAVE (良ければ保存)

## ● PC による Rover 側の設定:

- 1) \$JMODE,BASE,NO (ROVER モードにします。)
- 2) \$JOFF,PORTB (Port B の出力設定を OFF )
- 3) \$JBAUD,9600,PORTB (Port B のボーレートは、4800 ~115200 へ変更可能)
- 4) \$JSAVE (保存)
- 5) \$JRTK,18 で、Base 局からの距離も確認できます。

※ Rover は、自動的に補正情報を読み込み測位します。RTK の場合、GPGGA メッセージのステータスが、下記のように、4が立ちます。

\$GPGGA,050757.00,3533.7113787,N,13940.3343503,E,4,09,1.0,13.083,M,39.204,M,1.0,0308\*74

## ● 接続の設定:

RS232C シリアルケーブルで、受信機の Port から PC のポートに接続し、付属の SLXMon ソフトやハイパーターミナルで、データを見たり、ログしたりすることができます。

ハイパーターミナルの例、COM ポート No.を合わせ下記のように設定します。

ビット/秒(B):	19200
データビット(D):	8
パリティ(P):	なし
ストップビット(S):	1
フロー制御(F):	なし

以上。