

## СОДЕРЖАНИЕ

ВВЕДЕНИЕ . . . . .	5
1 АНАЛИЗ ПРЕДМЕТНОЙ ОБЛАСТИ . . . . .	8
1.1 Особенности работы GPS-приёмников . . . . .	8
1.2 Дифференциальная GPS и кинематика реального времени . . . .	8
1.2.1 Дифференциальная GPS . . . . .	8
1.2.2 Кинематика реального времени . . . . .	9
1.3 Программный пакет RTKLIV . . . . .	10
1.3.1 Поддерживаемые спутниковые системы . . . . .	11
1.3.2 Режимы работы . . . . .	11
1.3.3 Поддерживаемые форматы данных . . . . .	13
1.3.4 Программы, входящие в состав RTKLIV . . . . .	13
1.4 Основные проблемы использования RTKLIV . . . . .	14
1.5 Обзор существующих веб-приложений, предназначенных для работы с устройствами без органов управления . . . . .	14
1.6 Выводы по разделу 1 . . . . .	14

## ВВЕДЕНИЕ

**Актуальность темы.** В настоящее время сложно представить жизнь без спутниковой навигации – данная технология стала неотъемлемой частью деятельности огромного числа людей. Спутниковые системы позволяют легко определить улицу или дом, где находится человек, или же просто помочь в ориентировании на незнакомой местности. Но использование систем навигации не ограничивается только лишь бытовым применением – данная технология активно применяется для решения задач автоматизации сельскохозяйственных работ, топографических съёмок, а также в множестве других областей.

Точность современных приёмников, установленных, например, в смартфонах или автомобильных навигаторах, в зависимости от условий, при которых осуществлялось определение местоположения, варьируется от трёх до пяти метров. Для повседневного применения, например, ориентации по городу – это отличный результат. Однако же, для решения задач более сложных, чем перечисленные выше, необходимы гораздо более точные данные, которые получают, используя технологию *дифференциального GPS*. Данное решение подразумевает использование сложных алгоритмов, а стоимость представленных на рынке устройств, позволяющих производить подобные расчёты, может превышать 10000 долларов США.

Для тех, кому по тем или иным причинам дорогостоящее оборудование недоступно, решением может стать RTKLIB – проект с открытым исходным кодом, реализующий вышеупомянутые алгоритмы для стандартных, общедоступных приёмников. Однако, распространению данного пакета программ мешает неудобство его использования: для управления и мониторинга требуется наличие полноценного компьютера, а программы RTKLIB имеют множество режимов работы и настроек, что достаточно сильно повышает общий порог вхождения.

**Объектом исследования** является программный пакет высокоточного позиционирования RTKLIV.

**Предметом исследования** является процесс взаимодействия пользователя с программными компонентами RTKLIV.

**Целью исследования** является создание приложения, позволяющего взаимодействовать с RTKLIV через веб-браузер. Под взаимодействием понимается возможность наблюдать различные статусы и изменять настройки компонентов RTKLIV, производить сбор данных, а также работать с накопленными файлами логов данных глобальных навигационных спутниковых систем (ГНСС).

Для достижения цели исследования был сформулирован следующий ряд **задач**:

- изучить состав и возможности программного комплекса RTKLIV;
- произвести анализ существующих веб-приложений, предназначенных для работы устройствами, у которых отсутствуют органы управления;
- осуществить проектирование и разработку приложения;
- произвести тестирование приложения.

Также, по завершении разработки, ставится задача создания открытого программного интерфейса приложения (англ. *Application Programming Interface, API*), с помощью которого пользователи смогут без труда расширять функциональность приложения в соответствии со своими задачами.

**Средствами разработки** в представленной работе являются: языки программирования Python и JavaScript для реализации серверной (англ. *back-end*) и клиентской (англ. *front-end*) частей приложения соответственно, открытые JavaScript-библиотеки D3.js, OpenLayers, JavaScript-фреймворк Vue.js. Для организации обмена данными серверной и клиентской частей приложения в реальном времени используются библиотека Socket.IO, принцип работы которой основывается на протоколе WebSocket.

**Методологической основой** работы послужила гибкая методология разработки (англ. *Agile software development*), ориентированная на итеративный процесс создания программного продукта и учитывающая возможность динамического формирования требований.

**Новизна** работы обусловлена отсутствием в настоящее время каких-либо программных продуктов с открытым API, основанных на RTKLIB и позволяющих работать с геодезическим оборудованием через веб-браузер.

**Результатом** данной работы является рабочая версия приложения, в которой реализованы все необходимые функции, перечисленные в постановке цели исследования. Также была создана и выложена в открытый доступ пользовательская документация, поясняющая основные моменты работы с приложением. Открытый API находится в стадии разработки.

**Апробация результатов работы.** Наличие документации позволило осуществить открытое тестирование приложения пользователями и, как результат, получить отзывы, сообщения об ошибках и пожелания к функциональности.

# 1 АНАЛИЗ ПРЕДМЕТНОЙ ОБЛАСТИ

## 1.1 Особенности работы GPS-приёмников

Каждый GPS-приёмник определяет свои координаты, основываясь на расстояниях до спутников, с которых он получает сигналы. Данные расстояния вычисляются из времени, которое требуется радиосигналам для прохождения от космических аппаратов до приёмника.

Для установления позиции приёмнику необходимо получать сигналы минимум от четырёх спутников. Каждый из этих сигналов может быть искажён при прохождении через слои атмосферы или при отражении от различных наземных объектов – данные явления вызывают появление ошибок и задержек, что отрицательно сказывается на точности позиционирования.

Важную роль в решении проблемы, описанной выше, играет масштабность системы GPS. Расстояние между наземными объектами и космическими спутниками так велико, что многие расстояния на земле становятся незначительными. Иными словами, если разместить два приёмника на расстоянии нескольких сотен километров друг от друга, то сигналы, которые они будут получать со спутников, будут проходить практически через одну и ту же часть атмосферы, что позволит считать ошибки на обоих приёмниках одинаковыми.

Описанный выше принцип не является лишь теоретическими рассуждениями – данный способ устранения ошибок применяется на практике и является основой *дифференциальной GPS*.

## 1.2 Дифференциальная GPS и кинематика реального времени

### 1.2.1 Дифференциальная GPS

Дифференциальная GPS (англ. *Differential Global Positioning System*, *DGPS*) – система, предназначенная для повышения точности сигналов GPS. Принцип работы данной системы заключается в измерении и учёте разницы

между рассчитанной и закодированной псевдодальностями до спутников.

Важнейшей особенностью DGPS является использование двух приёмников при проведении измерений:

- **База** (англ. *base*) – стационарный приёмник, который находится в точке с заранее рассчитанной координатой. База транслирует данные о разнице между информацией о позиции, полученной со спутника, и закодированными данными о своём местонахождении.

- **Ровер** (англ. *rover*) – приёмник, с помощью которого производятся какие-либо измерения. Используя данные, полученные с базы, ровер учитывает влияние внешних факторов на расчёт координаты, тем самым получая более точную информацию о своём местонахождении.

Таким образом, как уже ранее было сказано в пункте 1.1, работа дифференциальной GPS основана на следующем принципе: считая искажения спутниковых сигналов одинаковыми для близлежащих приёмников, мы получаем возможность вносить поправки в получаемое решение, улучшая результаты измерений.

### 1.2.2 Кинематика реального времени

Кинематика реального времени (англ. *Real Time Kinematic, RTK*) – режим работы, при котором приём и применение поправок с базы происходят в реальном времени, что позволяет получать результат практически сразу. Одной из важнейших особенностей данного режима является тот факт, что для обеспечения работы необходима постоянная связь между ровером и базой.

RTK представляется крайне удобным инструментом для задач, решение которых подразумевает использование высокоточного позиционирования. Однако, алгоритмы дифференциальной GPS, обеспечивающие работу RTK, весьма сложны, и производители приёмников предлагают решение в виде закрытого, проприетарного программного обеспечения, встроенного в их

продукты. Стоимость приёмников, поддерживающих дифференциальный режим работы, достаточно высока и может превышать 10000 долларов США.

Высокая стоимость оборудования является причиной того, что использование технологии дифференциальной GPS распространено только в таких специфических областях деятельности, как геодезия, земельный кадастр и т.п. Однако, для тех людей, которым по каким-либо причинам недоступны дорогостоящие устройства, решением может стать RTKLIB – программный комплекс, реализующий вышеупомянутые алгоритмы для стандартных, общедоступных GPS-приёмников.

### **1.3 Программный пакет RTKLIB**

RTKLIB – программный пакет с открытым исходным кодом, предназначенный для осуществления стандартного и высокоточного позиционирования с помощью ГНСС (глобальных навигационных спутниковых систем). В состав пакета входит библиотека функций и ряд приложений, использующих данную библиотеку.

Создателем RTKLIB является Томодзи Такасу, профессор Токийского Университета Морских Наук и Технологий. Существенный вклад в кодовую базу проекта был внесён Мишелем Баваро, итальянским инженером с огромным опытом работы в сфере спутниковой навигации.

Начиная с релиза первой версии RTKLIB, состоявшегося в 2007 году, проект активно развивается и на данный момент представляет собой систему из восьми приложений, некоторые из которых имеют как графический, так и консольный интерфейс.

Функциональность и возможности компонентов RTKLIB подробно описаны в прилагающейся к проекту официальной документации. Ниже будут рассмотрены наиболее важные для данной работы возможности программного комплекса.

### 1.3.1 Поддерживаемые спутниковые системы

RTKLIB поддерживает работу с шестью основными системами спутниковой навигации:

- GPS;
- GLONASS;
- Galileo;
- QZSS;
- BeiDou;
- SBAS.

Основной системой, позволяющей осуществлять высокоточное позиционирование является GPS. Остальные системы, как правило, служат источником дополнительных данных, которые помогают опровергнуть или подтвердить получаемое решение.

### 1.3.2 Режимы работы

Программный комплекс RTKLIB поддерживает несколько режимов работы, каждый из которых предназначен для решения различных навигационных задач. При выборе того или иного режима процесс работы с приёмником может измениться коренным образом. Рассмотрим особенности и назначение основных режимов работы комплекса:

- **Single**, или **Single point positioning**. Базовый режим работы, при использовании которого можно получить координаты со стандартной точностью. В режиме Single местоположение определяется с помощью данных одного приёмника – база в данном режиме не используется.

При использовании режима Single RTKLIB производит расчёт координаты, используя данные о спутниках навигационной системы. Однако, сами приёмники, как правило, берут на себя задачу расчёта местоположения, т.к. они изначально оптимизированы для получения single-решения.



RTKLIB в режиме Single используется только на приёмниках, которые поддерживают функцию выдачи необработанных (или «сырых») данных: фазовых измерений, псевдодальностей и т.д. При работе в данном режиме RTKLIB создаёт файлы логов «сырых» данных, которые далее можно будет использовать для постобработки (англ. *post-processing*).

– **Static и Kinematic.** При данных настройках RTKLIB позволяет перейти от постобработки накопленных логов к измерениям в режиме реального времени (RTK). В режимах Static и Kinematic данные ровера используются вместе данными базовой станции, что позволит определять позицию ровера гораздо точнее.

Отличием между режимами Static и Kinematic является подвижность ровера. Если при работе в режиме Static ровер считается неподвижным, то в режиме Kinematic ровер находится в движении.

Как и в случае Single, в рассматриваемых режимах RTKLIB позволяет записывать логи необработанных данных ровера, однако важно отметить, что параллельно с этим можно также вести лог поправок, получаемых с базы. Сбор всех этих данных может быть крайне полезен для определения и решения проблем связи между двумя приёмниками.

– **Moving-Baseline.** Данный режим очень похож на Kinematic, но имеет одно ключевое отличие – движущуюся базу. Moving-Baseline не предназначен для улучшения точности абсолютного позиционирования, однако относительно друг друга база и ровер будут получать крайне точные координаты – работая в этом режиме, можно получить аналог GPS компаса.

– **Precise point positioning, или PPP.** Режимы работы (PPP-Static, PPP-Kinematic и PPP-Fixed), которые используются для подготовки к работе в режиме RTK.

Среди перечисленных выше PPP режимов интерес для данной работы представляет PPP-Static, который используется для определения позиции буду-

щей базы. Суть работы RTKLIV при таких настройках заключается в накоплении и усреднении информации о текущей позиции приёмника. Проработав таким образом в одной точке несколько часов, приёмник может с хорошей степенью точности определить координаты своего местоположения и выдать данные для настройки базы.

### 1.3.3 Поддерживаемые форматы данных

RTKLIV поддерживает множество форматов хранения данных, используемых при работе с ГНСС. Набор поддерживаемых форматов включает в себя как независимые от специфических устройств форматы (стандартные форматы), так и форматы, используемые для выдачи координат лишь GPS-приёмниками определённых производителей (проприетарные форматы).

Стандартные форматы сообщений:

- RINEX (сокр. англ. *Receiver Independent Exchange Format*);
- RTCM (сокр. англ. *Radio Technical Commission for Maritime Services*);
- NMEA (сокр. англ. *National Marine Electronics Association*).

Примеры поддерживаемых проприетарных форматов сообщений:

- UBX (приёмники u-blox);
- NovAtel;
- Hemisphere;
- JAVAD;
- Furuno;
- NVS.

### 1.3.4 Программы, входящие в состав RTKLIV

Для понимания внутреннего устройства и получения представления о функциональности различных компонентов RTKLIV, следует рассмотреть программы, входящие в состав данного программного пакета. Как уже было сказано ранее, последние версии RTKLIV – 2.4.2 и 2.4.3 beta – включают в себя восемь приложений, отвечающих за различные функции комплекса.

В рамках данной работы рассматриваются три приложения RTKLIB, отвечающие за ключевые функции, необходимые при решении задач навигации и позиционирования: RTKNAVI, STRSVR и RTKCONV.

**RTKNAVI**

**STRSVR**

**RTKCONV**

#### **1.4 Основные проблемы использования RTKLIB**

#### **1.5 Обзор существующих веб-приложений, предназначенных для работы с устройствами без органов управления**

#### **1.6 Выводы по разделу 1**