

Bilan du projet

I : Réalisations

Code :

- Ajout des fonctions de post-processing
 - Choix des chemins des fichiers
 - Mode de calcul et format de sortie
 - Restrictions du nombre et de la distance des stations utilisées
- Ajout de tous les modes de calcul de RTKBase (Single, SBAS, DGPS, MovingBase, Fixed, PPP-kinematic/static/fixed, RTK-kinematic/static)
- Ajout d'autres paramètres modifiables en mode rover :
 - Corrections atmosphériques, masque d'élévation et éphémérides
 - Possibilité de réutiliser des fichiers .conf existants et de sauvegarder les nouveaux fichiers .conf créés
- Modifications de l'interface graphique :
 - Ajout de boutons pour quitter l'application
 - Ajout et modification d'onglets
 - Ajout du logo de EasyGNSS
 - Modification des couleurs
- Compatibilité avec l'écran 5 pouces de RTKbase et le 4 pouces de TouchRTKstation.
- Configuration automatique de la position de la base sur le rover au moyen d'une liaison radio.

Documentation :

- Documentation utilisateur complète en anglais
- Rapport d'analyse en français
- Slides de présentation en français

Divers :

- Logo

II : Améliorations possibles :

- Faire du post-processing avec d'autres constellations que celles actuellement implémentées
- Ajouter une documentation intégrée, pour permettre à l'utilisateur de choisir le mode de calcul adapté à ses besoins
- Ajouter la possibilité de changer les fréquences que l'antenne capte
- Ajouter l'affichage des satellites vu par le GNSS