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