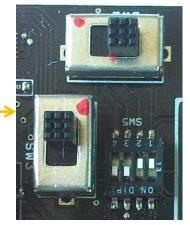
dove-GR Low-cost GNSS Receiver

dove-GR User Manual RtkGps(안드로이드 앱) N-RTK 사용 설명

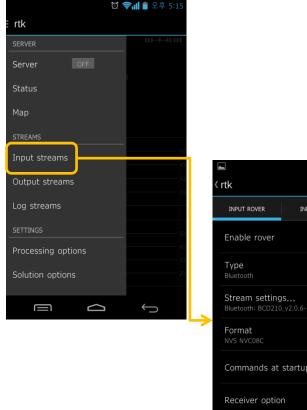
dove-GR Setting





- 1. Bluetooth 사용을 위해 스위치를 왼쪽 그림과 같이 변경한다.
- 2. USB케이블을 이용하여 dove에 전원을 공급한다. 전원이 정상적으로 공급되면 Power LED(D1)이 점등된다.
- 3. 스마트폰과 dove-GR의 블루투스 통신을 활성화 하기위해 Pairing스위치를 누른 상태로 스마트폰에서 Bluetooth 기기 검색을 하여 dove-GR을 검색 후 Pairing을 한다.(Pin번호:1234)

RtkGps Setting(1)



TYPE
Bluetooth

Stream settings...
Bluetooth: BCD210_v2.0.6-1C6A45

Format
NVS NVC08C

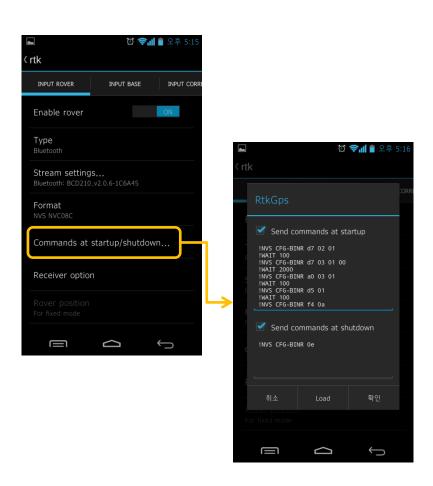
Commands at startup/shutdown...

Receiver option

Rover position
For fixed mode

- 1. RtkGps App을 실행하여 "Input streams" 메뉴 실행.
- 2. "INPUT ROVER" 탭을 왼쪽 그림과 같이 설정한다. Enable rover(ON), Type(Bluetooth), Stream settings...(dove-GR), Format(NVS NVC08C)

RtkGps Setting(2)



L. "INPUT ROVER" 탭의 "Commands at startup/shutdown..." 메뉴를 눌러 명령 입력 대화상자를 열고 아래와 왼쪽 그림과 같이 입력하고 확인 버 튼을 누른다.

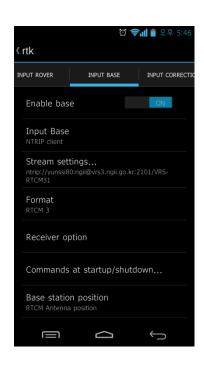
√Send commands at startup

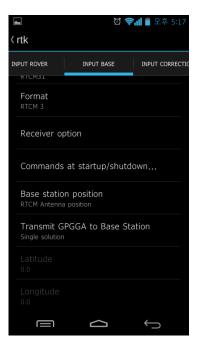
!NVS CFG-BINR d7 02 01 !WAIT 100 !NVS CFG-BINR d7 03 01 00 !WAIT 2000 !NVS CFG-BINR a0 03 01 !WAIT 100 !NVS CFG-BINR d5 01 !WAIT 100 !NVS CFG-BINR f4 0a

√Send commands at shutdown

!NVS CFG_BINR 0e

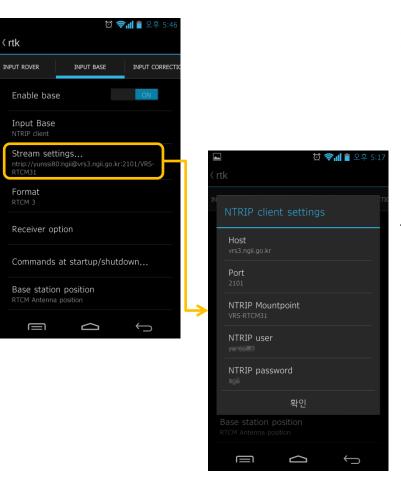
RtkGps Setting(3)





1. "INPUT BASE" 탭을 왼쪽 그림과 같이 설정한다. Enable base(ON),
Input Base(NTRIP client), Stream
settings...(다음 장 참고),
Format(RTCM 3), Transmit GPGGA
to Base Station(Single solution)

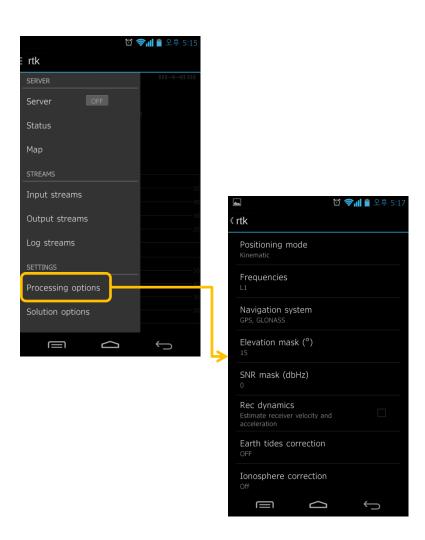
RtkGps Setting(4)



- L. "INPUT BASE" 탭의 "Stream settings..." 메뉴를 눌러 NTRIP Client settings 대화상자를 열고 왼 쪽 그림과 같이 설정한다. Host(vrs3.ngii.go.kr), Port(2101), NTRIP Mountpoint(VRS-RTCM31)
- 2. NTRIP user와 NTRIP password는

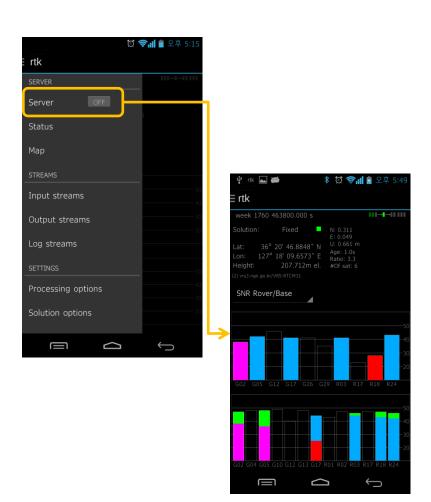
 http://gps.ngii.go.kr 사이트를 방문
 하여 가입 후 해당 ID와 Password를
 기입한다.

RtkGps Setting(5)



- 1. "Processing options" 메뉴를 실행하여 왼쪽 그림과 같이 설정한다. Positioning mode(Kinematic), Frequencies(L1), Navigation system(GPS, GLONASS)
- ※ Processing options의 자세한 사항은 http://www.rtklib.com/prog/manual_2.4.
 2.pdf 참고

RtkGps Running



- 1. 모든 설정이 끝나면 왼쪽 그림과 같 이 Server의 OFF버튼을 눌러 ON으 로 변경하여 N-RTK를 시작한다.
- 2. Single Solution이 진행되면 VRS 서 버로부터 보정신호를 받아 위치 보 정을 한다.

※ 처리 결과는 안테나 상태, GPS 신호 품질, Processing options 값 및 환경에 따라 차이가 발생할 수 있다.