<https://sdk-forum.dji.net/hc/zh-cn/community/posts/4403930592921-%E7%B2%BE%E7%81%B54RTK-%E5%9C%A8%E6%96%AD%E7%BD%91%E7%9A%84%E6%83%85%E5%86%B5%E4%B8%8B-%E8%BF%98%E8%83%BD%E7%BB%B4%E6%8C%8110%E5%88%86%E9%92%9F-%E8%BF%99%E6%98%AF%E5%BF%BD%E6%82%A0%E4%BA%BA%E7%9A%84%E5%90%97-%E6%98%AF%E4%BB%80%E4%B9%88%E5%8E%9F%E7%90%86%E4%BA%86>



[DJI Developer Support](https://sdk-forum.dji.net/hc/zh-cn/profiles/28307294787-DJI-Developer-Support)

* 2 年前

尊敬的开发者， 您好，感谢您联系DJI 大疆创新。 这个涉及到RTK的原理，RTK实际上是一直那对GPS坐标的误差修正通过基站/网络的形式发送给无人机，我们现在新开发了一个功能类似于RTK的续命模式。也就是当RTK信号有波动，网络差的时候，实际上我们无法收到RTK的坐标误差信息了。但是由于我们知道之前的误差信息，我们可以大概预估现在的误差和之前的一样，所以我们在一定时间内，也就是10分钟内还保持RTK链接的状态，但是实际上这个时候使用的误差已经是我们推算的误差了，因为我们推测此时飞机还没有飞太远，地理位置也在断连之前的附近。如果在这10分钟之内能重新接受到RTK信号，则会恢复正常，否则就掉出RTK。 希望我们的解决方案能够帮到您，感谢您的邮件，祝您生活愉快！

Best Regards, DJI 大疆创新SDK技术支持