GNSS 原始观测 RTCM 数据采集及分析方法

一、采集 RTCM 原始观测数据



图 1 设备系统连接图

1.1 查看设备型号版本

A、设备架设完成,使用 U 转串调试线连接设备串口跟 PC,打开 RS232 串口调试助手,选择对应的串口号及波特率(默认 115200)打开,输入 LOG VERSIONA 查看板卡型号及固件版本号

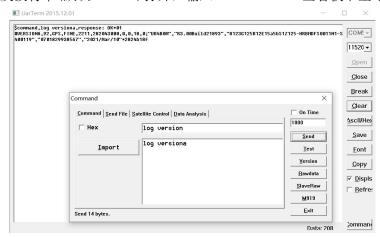


图 2 查看设备型号、固件版本

备注: 板卡型号为 UB4B0M 固件版本号为 R3.00Build21893

1.2 配置需要采集的 RTCM 数据

A、打开 RS232 串口调试助手,选择对应的串口号及波特率(默认 115200)打开,COMMAND 命令对话框打开,输入如下配置命令发送

MODE BASE TIME 60 1.5 2.5 接收机自主定位 60 秒;或者水平定位标准差 <=1.5m,且高程定位标准差 <=2.5m时,把水平定位的平均值和高程定位的平均值作为基准站坐标值

RTCM1074 COM1 1 GPS 差分改正信息 GLONASS 格洛纳斯差分改正信息 RTCM1084 COM1 1 RTCM1094 COM1 1 GALILEO 伽利略差分改正信息 RTCM1124 COM1 1 北斗差分改正信息 RTCM1006 COM1 10 基站坐标信息 RTCM1033 COM1 10 天线参数信息 RTCM1019 COM1 60 GPS 星历 RTCM1020 COM1 60 GLONASS 星历 RTCM1042 COM1 60 北斗星历 RTCM1046 COM1 60 伽利略星历 保存 Saveconfig

备注:对应的报文含义

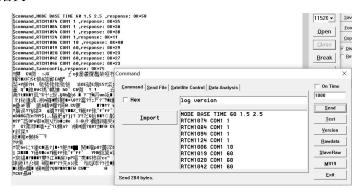


图 3 配置 RTCM 数据格式

1.3 查看配置数据及数据存储

A、打开 decode 解码工具,选择对应的串口号打开,查看配置的 RTCM 数据输出是否正确

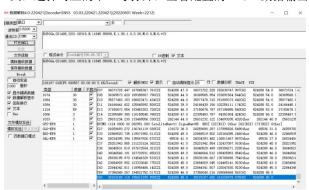


图 4 查看配置指令

备注: 如果板卡支持北三信号,RTCM1124 报文一秒出两条

B、打开 STRSVR 工具,INPUT 选择设备对应的串口号,OUTPUT 选择 File,保存路径选择 对应的位置。

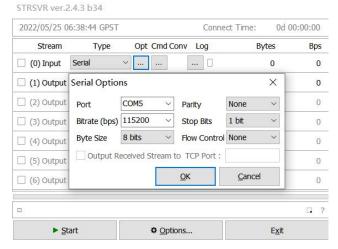


图 5 配置数据输入

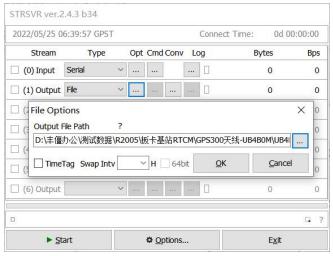


图 6 配置数据输出

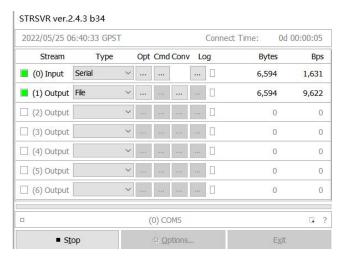


图 7 保存采集数据

备注: RTCM 数据传输数据量大,使用 STRSVR 工具,不丢数据

二、数据分析

2.1 司南 CS 工具分析

A、 打开已安装的 CS 工具,新建项目

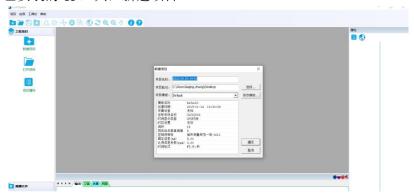


图 8 新建工程项目

B、新建项目完成后,点击左上角 导入数据,导入采集的 RTCM 格式数据

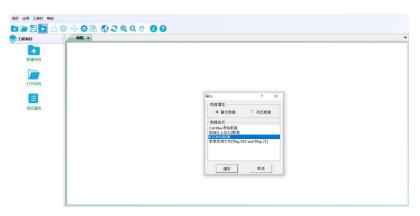


图 9 导入观测数据

备注:数据保存文件后缀加.RTCM

C、数据导入完成后,选择导入后的数据,右键打开分析工具,点击开始

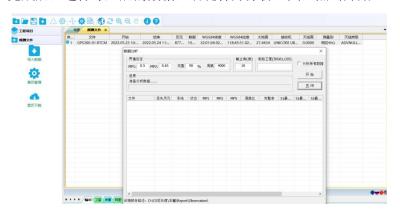


图 10 分析采集数据

D、点击开始,分析数据,进度走完,完成分析

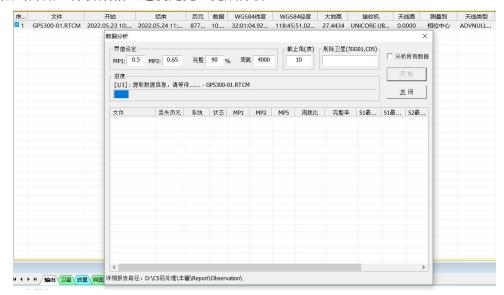


图 11 数据分析进度

E、分析完成,显示分析结果

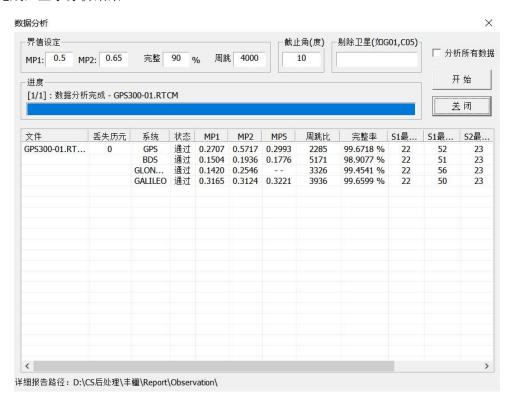


图 12 分析结果图

备注:详细的数据分析报告,到指定的路径查看

2.2 TEQC 工具分析

A、 RTCM 数据格式转 RENIX 格式

打开 CS 软件,导入数据,选择数据后,右键点击 RINIX 转换,弹出转换界面,点击转换,加载转换进度条

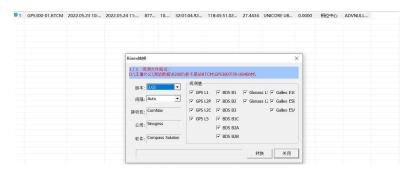


图 13 RENIX 转换界面

B、选择需要转换的 RINIX 格式

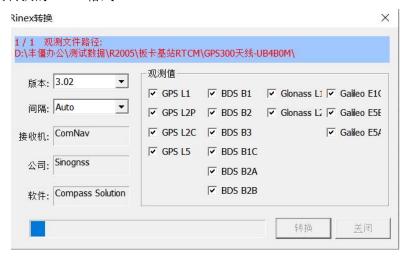


图 14 转换进度

C、点击转换, 待进度条走完, 完成转换

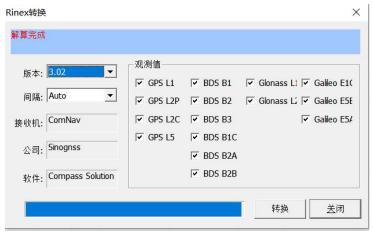


图 15 转换完成

D、转换完成后,将 TEQC 解析工具跟转换后的数据放在同一目录下,执行 QC_Rinex3 工具



图 16 转换后的数据

E、打开 QC_Rinex3 工具,弹出配置界面

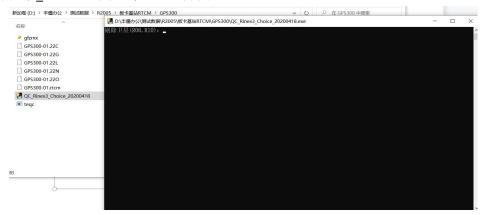


图 17 配置剔除异常卫星

F、点击回车, 进入高度截止截止角, 设置界面, 设置为 10 度

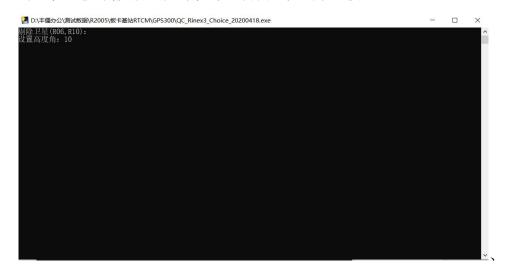


图 18 设置卫星高度截止角

G、点击回车,进入加载数据及分析界面,数据分析完成后界面自动退出

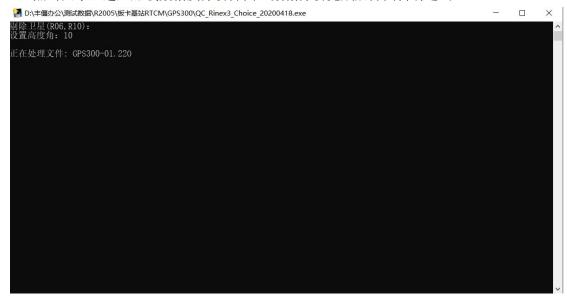


图 19 分析界面

备注: 24 小时原始观测数据,分析时间约 15-20 分钟

H、分析结果

result_	2022/5/25 15:08	文本文档	1 KB
BDS_GPS300-01.22C	2022/5/25 15:08	22C 文件	254 KB
BDS_GPS300-01.220	2022/5/25 15:08	220 文件	227,621 KB
BDS_GPS300-01.22S	2022/5/25 15:08	228 文件	29 KB
gfzrnx	2021/11/22 16:58	应用程序	4,663 KB
GPS300-01.22C	2022/5/25 14:59	22C 文件	896 KB
GPS300-01.22G	2022/5/25 14:59	22G 文件	469 KB
GPS300-01.22L	2022/5/25 14:59	22L 文件	938 KB
GPS300-01.22N	2022/5/25 14:59	22N 文件	893 KB
GPS300-01.22O	2022/5/25 14:59	220 文件	2,115,955
GPS300-01.22O-slipsBDS	2022/5/25 15:08	XLS 工作表	73 KB
☐ GPS300-01.rtcm	2022/5/24 19:24	RTCM 文件	95,868 KB
QC_Rinex3_Choice_20200418	2021/11/22 16:58	应用程序	6,703 KB
■ teqc	2021/11/22 16:58	应用程序	1,663 KB

图 20 分析后数据

*_result 记事本 文件(E) 编辑(E) 格式(O)	查看(V) 表	帮助(H)										
Filename	hrs	dt	%	MP1	MP2	MP1x	MPx1	o/slps	MeanS1	MeanS2	Total_Sat	Unhealthy_SV
BDS_GPS300-01	24. 38	1	99	0. 17	0.15	0.13	0. 16	9199	42.65	45. 95	33	_
AL_GPS300-01 LO_GPS300-01	24. 38 24. 38	1	100 96	0. 28 0. 21	0. 28 0. 21	0.30	0. 29	5993 3421	40. 33 45. 91	45. 00 44. 90	26 21	1 10 14 18 33 42 46 5
PS_GPS300-01	24. 38	1	99	0. 28	0.52	0. 25	0.27	2979	43. 28	41.96	30	-

图 21 分析结果

备注: 原始观测数据主要观测, 完整率、多路径、周跳比几项指标。

	完整率	多路径	周跳比
GPS	≥95	€0.5	≥4000
北斗	≥95	≤0.5	≥4000
GLONASS	≥95	€0.5	≥4000
GALILEO	≥95	≤0.5	≥4000