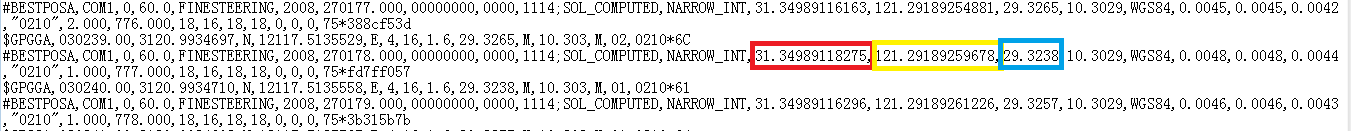
**基准站经纬度坐标高程获取：**

log bestposa ontime 1////获取当前位置坐标经纬度信息，通过记录一分钟的经纬度然后通过粒子滤波得到最有可能得经纬度。然后记录该经纬度给基站设置参考

如上图红框中为纬度，黄框中为经度，蓝框中为高程。

建议设置固定点坐标时，采集一段时间的位置坐标数据求出经纬度，高程的均值。以均值作为固定点坐标。另外上述坐标是以度为单位，注意单位之间的换算。

freset 恢复出厂设置

Fix auto/position 经度 纬度 高程 设置基站坐标（注：设置auto为自动获取坐标，position为固定点坐标）

log com2 rtcm1074b ontime 1

log com2 rtcm1124b ontime 1

log com2 rtcm1084b ontime 1

log com2 rtcm1094b ontime 1

log com2 rtcm1005b ontime 5

log com2 rtcm1033b ontime 10

com com2 115200

Saveconfig

（注：上述指令中的串口号可根据实际情况选择。）

freset 恢复出厂设置

Fix auto/position 经度 纬度 高程 设置基站坐标（注：设置auto为自动获取坐标，position为固定点坐标）

log com2 rtcm1074b ontime 2 GPS差分报文

log com2 rtcm1124b ontime 2 1 BDS差分报文

log com2 rtcm1084b ontime 2 GLONASS差分报文

log com2 rtcm1094b ontime 2 GAL差分报文

log com2 rtcm1005b ontime 5 基站坐标报文

log com2 rtcm1033b ontime 10 基站天线描述报文

com com2 115200 设置端口波特率（注：可根据实际需求更改波特率。例如com com3 115200将com2口的波特率改为115200.）

Saveconfig 保存配置

基站配置：：：

freset 恢复出厂设置

Fix auto/position 经度 纬度 高程 设置基站坐标（注：设置auto为自动获取坐标，position为固定点坐标）

log com1 rtcm1074b ontime 1

log com1 rtcm1124b ontime 1

log com1 rtcm1084b ontime 1

log com1 rtcm1094b ontime 1

log com1 rtcm1005b ontime 5

log com1 rtcm1033b ontime 10

com com1 115200

Saveconfig

移动站配置

Log com2 gpybm ontime 0.2 //通过com2口输出GPYBM数据

Interfacemode com2 auto auto on //t通过com2口输入差分数据

set imuaxestype 1 //设置K823内置的IMU设置K823芯片与车头朝向融合IMU

INSCONTROL ENABLE //使能IMU与RTK融合算法

inscontrol enable //使能IMU

set smootheddr on //设置融合算法轨迹平滑，防止突变

set drtimeout 30 //设置融合超时

set drconfig 0.4 //设置两天线距离

MAXVECLENERR 6 //设置模式配置

RTKDYNAMICS FOOT //设置RTK模式为低速行走模式

RTKFIXHOLDTIME 10 //设置RTK差分超时

RTKTIMEOUT 9 //设置RTK超时

RTKQUALITYLEVEL extra-safe //设置RTK数据质量

VECTORLENMODE 2 //设置RTK两组数据最大间隔距离米

Saveconfig //保持以上设置，把配置写死在芯片，不写死，只生效一次下次不生效