

第11話 計算結果を表示するアプリRTKPLOTでビジュアル化

# 測位計算を実行して現在位置を表示する

## ■ RTKLIBを使ったRTK測位

準備が整いました。1 cm測位を試してみましょう。  
RTKLIBの中にある、リアルタイム測位計算プログラム rtknavi.exeを管理者権限で実行します。図1のような起動画面が表示されます。

### ● 使い方

RTKNAVIを使用するには、次の3つのステップを順番に実行します。

#### (1) 入力ソースの設定

RTKNAVIが必要とするデータのソースを指定します。

NEO-M8Pは、u-centerによる設定を行ったとき、すでにCOMポートとしてパソコンに認識されているので、ポート番号を指定するだけでOKです。

RTKに必要な「基準局」のデータは、ネットワーク経由で取得します。最寄りの基準局のIPアドレスとポート番号を設定します。

#### (2) 測位モードの設定

RTK測位に必要な情報を設定します。ここで最も重要な情報は、基準局の緯度と経度です。もしこの情報が間違っていると、正しいRTK測位結果が得られません。

#### (3) 動作を開始してRTK測位解が得られるのを待つ

入力ソースや測位設定を行ったら、早速RTKNAVIにRTK測位解を求めてもらいます。

測位解が得られるまで、しばらく時間がかかります。一度解が得られると測位解がロックされ、正確な測位結果が連続的に出力されるようになります。

### ● 入力ソース設定

図2に示すウィンドウ上部にある[I]というアイコンをクリックします。すると図3のような入力ソース設定画面になります。

#### ▶ 移動局データ

(1)「Rover」にチェックを入れます。RoverのTypeはSerialに設定します。Optの[...]ボタンをクリックして、NEO-M8Pが接続されているCOMポート番号を指定します。

ボー・レートは115200にしておいてください。Formatはu-bloxと設定します。

#### ▶ 基準局データ

次に以下のサイトを参照して、「草の根基準局リスト」から、最寄りの「基準局」のIPアドレスとポート番号を調べておきます。

<http://rtk.silentsystem.jp/>

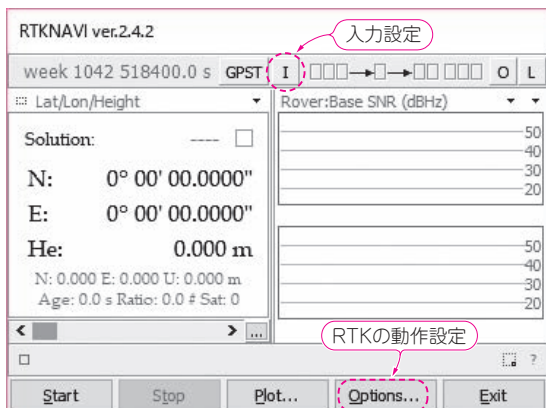


図1 RTKLIBのリアルタイム測位計算プログラムRTKNAVIの起動画面

RTKNAVIは正しく設定を行わないと何も表示されないので、順に正しく設定を行う



図2 RTKNAVIの入力ソース設定を呼び出すアイコン

最初に[I]アイコンをクリックしてRTKNAVIで読み込む入力ソースを指定する

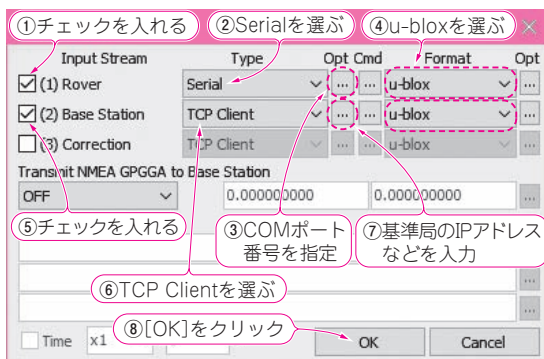


図3 RTKNAVIの入力ソース設定画面

図2のアイコンをクリックすると、この画面が表示される。(1)RoverはSerial、(2)Base StationはTCP Clientに設定する。データ形式は両方ともu-blox

【セミナー案内】実習・ARMコア内蔵FPGAのハードウェア開発入門～Xilinx社Zynq編  
—— Lチカから高位合成による本格IPまで

【講師】小林 優 氏, 2018/1/23(火)～24(水) 36,000円(税込み) <http://seminar.cqpub.co.jp/>