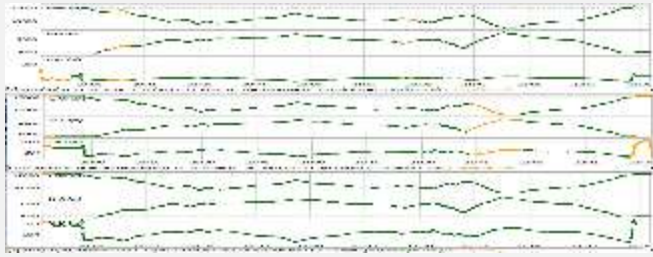



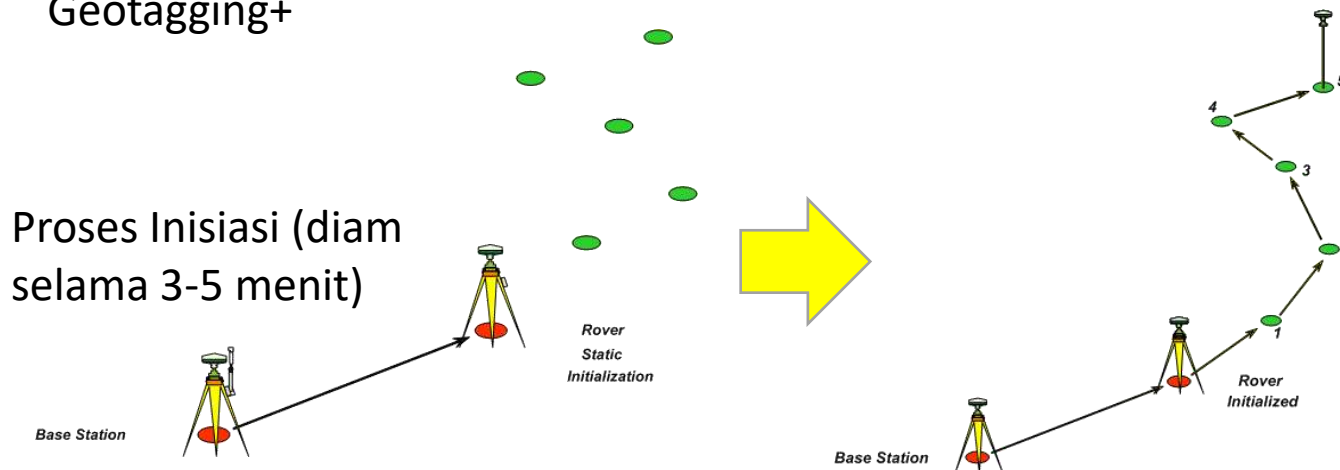
Mode Survey (Post Processing)

selalu bisa lebih akurat dari RTK (Realtime Kinematic)

	Post Processing	Realtime
Syarat Kondisi	<ul style="list-style-type: none">• Tidak diperlukan Koneksi Data Base secara realtime• Diperlukan 1 Unit Receiver di Titik Base yang merekam raw data (data Logging)• Titik Base /CORS harus tersedia dalam Jarak < 10km (L1) atau < 50km (L2)	<ul style="list-style-type: none">• Diperlukan Akses Data Internet atau Instrumen Radio UHF untuk memberikan dan menangkap data koreksi dari titik BASE• Koneksi Data tidak boleh terputus, maka sangat tergantung dari kondisi aringan internet atau power radio UHF• Diperlukan 1 Unit Receiver di Titik Base yang menyiarkan koreksi atau dapat diganti dengan Titik CORS• Titik Base /CORS harus tersedia dalam Jarak < 10km (L1)
Keuntungan / Kekurangan	<ul style="list-style-type: none">• Hasil lebih stabil dan akurat• Opsi post processing lebih banyak• Hasil Download data harus di Post Processing untuk dapat menjadi Gambar	<ul style="list-style-type: none">• Hasil tidak stabil (tergantung Akses data dengan BASE)• Opsi paramater komputasi terbatas• Hasil dapat diperoleh realtime selama akses data dengan BASE tidak terputus• Hasil Download dapat langsung menjadi Gambar
Contoh	<ul style="list-style-type: none">• Diproses dengan PPK lebih banyak FIX Solution 	<ul style="list-style-type: none">• RTK dapat terjadi Solusi Float 
Kesimpulan	<ul style="list-style-type: none">• Teknik PPK lebih fleksible untuk digunakan pada semua kondisi Lapangan, sebab pilihan mode Survei dapat lebih banyak• Melakukan Post Processing tidaklah SULIT, dan hasilnya akan lebih stabil dan akurat• Pelaksanaan akuisisi data di lapangan tidaklah berbeda jauh antara PPK dan RTK	

Cara Survey Kinematic Stop and Go

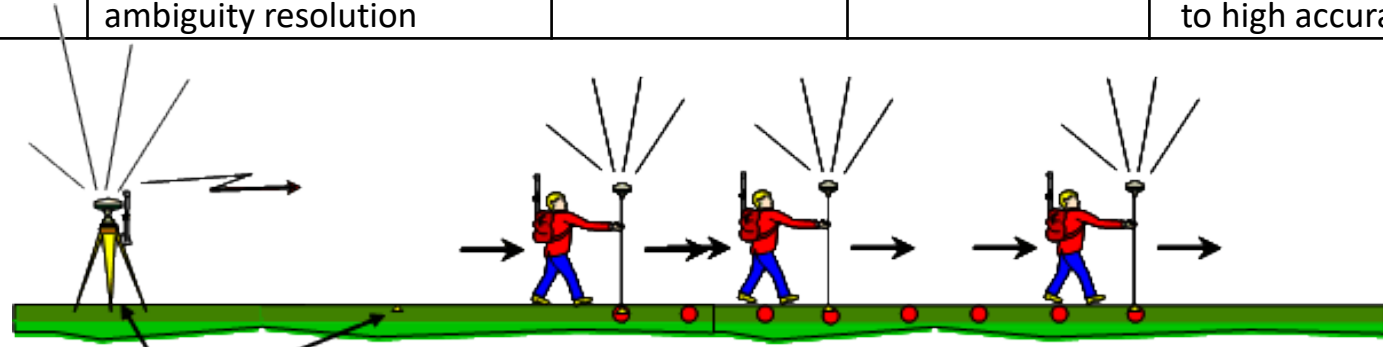
- Memerlukan 2 receiver: (1) di BASE dan (2) di ROVER. Semua receiver melakukan LOGGER data pada WAKTU YANG SAMA
- Pastikan Setting LOG STREAM Rover sudah di ON kan pada Geotagging”
- Awali dengan Proses Static Inisiasi (Diam selama 3-5menit) sebelum Rover digunakan untuk berjalan (Survei titik)
- Selama ROVER bergerak berpindah, usahakan sinyal satelit tidak terputus. Maka perlu mempertahankan antenna **ANTENNA MENGHADAP KE LANGIT** selama proses perpindahan berjalan
- Sering kali jika Sinyal satelit Terputus, maka perlu dilakukan static Inisiasi lagi (diam 3-5 menit)
- Di setiap titik survei, Rover berhenti selama 30detik agar cukup data untuk hitungan yang akurat. Proses perekaman data di Titik survei dapat menggunakan MENU CAMERA pada Geotagging+



Mode Survey Kinematic apa yang paling sesuai ??

Post Processing selalu bisa lebih akurat dari RTK (Realtime Kinematic)

Method	Basic Concepts	Observation Time	Accuracy (3D rms)	Comments
Semi-Kinematic (Stop & Go) Bisa Realtime bias juga Post Processing	<ul style="list-style-type: none"> •Needs initialization •Berhenti < 1menit rover stopped temporarily on points to be positioned with respect to monitor •Antenna HARUS tetap mengarah ke atas selama perpindahan antar titik. 	~1 min per point	cm+ (1-2 cm + 1 ppm)	<ul style="list-style-type: none"> •Limited to baselines under ~10 km, •Control surveys (medium accuracy) •Fast point positioning
Real Time Kinematic RTK	<ul style="list-style-type: none"> • Data link needed (radio) •Moving rover positioned with respect to static monitor, •OTF initialization or conventional static initial ambiguity resolution 	-	cm+	<ul style="list-style-type: none"> • Logistically difficult since must maintain lock while moving • Location survey • Photo control • Real time topographic surveys • Construction stake out (medium to high accuracy)



Antenna HARUS tetap mengarah ke LANGIT selama perpindahan antar titik.

Mode Survey STATIK Post Processing apa yang paling sesuai ??

Post Processing selalu bisa lebih akurat dari RTK (Realtime Kinematic)

Baseline Length (km)	Waktu Observasi saat Loger Data (minutes) STATIC SURVEI Post Processing					
	jumlah Sat. 4		jumlah Sat. 5		jumlah Sat. > 6	
	Single	Dual	Single	Dual	Single	Dual
1-10 km	60 min	20 min	36 min	12 min	24 min	8 min
10-20 km	75 min	25 min	45 min	15 min	30 min	10 min
20-50 km	105 min	35 min	75 min	25 min	60 min	20 min
> 50 km	180 min	60 min	135 min	45 min	90 min	30 min

On log rover

Load File:
ubx_m8n_glo_uart1_raw_1hz.cmd

Geotagging+ Pro

```
# SINGLE RATE 1 Hz PER SECOND
# CONFIGURE SERIAL AND STREAMS
# SERIAL: CH-485 0 22 32 1 8 10 22 0 1
# CH-485 0 22 32 1 8 8 15 0 1
# Configure SPI and I2C/UART
# CH-485 1 15 0 1 0 1 0 0
# CH-485 3 25 0 1 0 1 0 0
# CH-485 7 32 0 1 0 1 0 0
```

Jika U-blox perlu diisikan command
Jika **SKYTRAQ/Tersus tidak perlu** command