

RTKGO

사용 설명서

GNSS · RTK · NTRIP

1.0.0-dev · 2026.10 · ko

목차

01 · 사용 전 준비	03
02 · 화면 및 측위 상태	04
03 · 작업 시작	05
04 · 보정 데이터 소스	06
05 · 터널 연결 및 기기 페어링	07
06 · 측위 및 위성 정보	08
07 · 로버 설정	09
08 · 네트워크 및 백그라운드 실행	10
09 · 진단 및 문제 해결	11
10 · 언어, 가로 모드 및 참고 정보	12
F01 · 화면 및 측위 상태	13
F03 · 보정 데이터 소스	14
F04 · 로버 설정	15
F05 · 진단 및 문제 해결	16
F02 · 언어, 가로 모드 및 참고 정보	17
용어	18

사용 전 준비

RTKGO는 보정 서비스 연결, 측위 상태 확인 및 로버 작업 관리에 사용됩니다.

준비

장비 지침에 따라 안테나를 연결하고 위성 관측에 적합한 환경과 사용 가능한 네트워크를 준비합니다.

절차

- 01 시스템 위치를 켜고 정확한 위치 접근을 허용합니다.
- 02 백그라운드 작업 전에 알림, 백그라운드 위치 및 배터리 설정을 확인합니다.
- 03 서비스 제공자로부터 연결 정보 또는 페어링 절차를 받습니다.

예상 결과

장비와 연결 정보가 준비됩니다.

확인 및 조치

장애물과 반사는 측위에 영향을 줄 수 있습니다. 예시 화면의 주소, 계정 또는 현장 데이터를 그대로 사용하지 마십시오.

화면 및 측위 상태

주요 메뉴는 작업, 소스, 장치 및 진단입니다. 연결 상태와 측위 해 상태는 작업의 서로 다른 단계를 나타냅니다.

준비

작업 화면에서 수신기의 최신 출력을 확인합니다.

절차

작업

소스

장치

진단

- 01 네트워크, 터널 및 NTRIP 상태를 각각 확인합니다.
- 02 고정해, 실수해, 단독 측위, 차분 측위 또는 측위 불가 상태를 확인합니다.
- 03 보정 데이터 경과 시간과 측정값의 최신 여부를 확인합니다.

예상 결과

Fixed는 고정해, Float는 실수해입니다. 오래된 값은 실시간 측정값이 아닙니다.

확인 및 조치

네트워크 연결 또는 보정 수신만으로 Fixed를 증명할 수 없습니다. 정확도 추정값과 위성 수만으로 측량 성과를 판정하지 마십시오.

실제 기기 화면: F01

작업 시작

수신기, 네트워크 및 보정 데이터 소스를 준비한 후 작업을 시작합니다.

준비

서비스와 작업 지역에 적합한 소스를 사용합니다.

절차

작업 시작

작업 중지

- 01 필요한 보정 데이터 소스와 연결 방식을 선택합니다.
- 02 작업 화면으로 돌아가 작업 시작을 선택하고 유효한 보정 데이터와 최신 측위 출력을 기다립니다.
- 03 해 상태와 작업 품질 요건을 확인합니다. 작업을 마치면 작업 중지를 선택하고 확인합니다.

예상 결과

실시간 상태에 선택한 연결, 보정 수신 및 측위 해가 표시됩니다.

확인 및 조치

화면 닫기와 명시적인 작업 중지는 다릅니다. 작업 중지는 자동 복구를 취소합니다. 품질이 부족하면 문제 해결 항목을 확인하십시오.

실제 기기 화면: F01

보정 데이터 소스

직접 NTRIP는 서버 주소, 포트 및 마운트포인트를 사용하며 제공자 요구에 따라 인증과 암호화를 설정합니다.

준비

유효한 연결 정보를 준비하고 비밀번호 및 인증 정보를 보호합니다.

절차

- 01 소스를 추가하거나 편집하고 서버, 포트, 필요한 인증 정보와 TLS를 설정합니다.
- 02 가능한 경우 서버 소스 테이블을 받아 마운트포인트를 선택합니다. 서비스 요구에 따라 실제 GGA 위치 전송을 설정합니다.
- 03 저장하고 소스를 선택합니다. 연결 변경 적용이 필요하면 안내에 따라 중지 후 다시 연결합니다.

예상 결과

저장한 소스가 목록에 표시됩니다. 변경이 적용될 때까지 활성 세션은 현재 설정을 사용합니다.

확인 및 조치

활성 소스를 전환하면 기존 연결이 끝납니다. 활성 소스를 삭제하면 세션이 중지될 수 있으므로 확인 전에 대상을 점검하십시오.

실제 기기 화면: F03

터널 연결 및 기기 페어링

터널은 페어링된 보정 서비스에 연결합니다. 기기 등록, 페어링 승인, 터널 구성 및 NTRIP 데이터 수신은 각각 별도의 상태입니다.

준비

네트워크를 확인하고 제공자 절차에 따라 유효한 페어링 코드를 받습니다.

절차

- 01 기기 등록을 기다린 뒤 페어링 창에 전체 코드를 입력합니다.
- 02 승인 검증 및 안전한 저장을 기다립니다. 필요하면 페어링된 서비스 목록을 새로 고칩니다.
- 03 서비스를 선택하고 설정 가져오기가 제공되면 연결 설정을 받은 후 터널과 NTRIP 연결을 구성합니다.

예상 결과

검증된 승인이 저장되어야 페어링이 완료됩니다. 터널 연결 후에도 보정 수신을 확인합니다.

확인 및 조치

터널 연결만으로 보정 수신을 확인할 수 없습니다. 중단 후에는 복구와 상태 새로 고침을 확인하고 동일한 페어링 요청을 반복 제출하지 마십시오.

측위 및 위성 정보

위성 정보는 관측 조건과 수신기 데이터의 최신 상태를 이해하는 데 사용됩니다.

준비

하늘이 열린 적합한 장소에서 수신기 세션을 실행합니다.

절차

- 01** 가시 위성, 해 계산에 사용된 위성 및 신호 채널을 구분합니다. 한 위성이 여러 주파수를 제공할 수 있습니다.
- 02** 위성 화면에서 신호 분포와 관측 세부 정보를 확인합니다.
- 03** 측정값을 해석하기 전에 보정 데이터 경과 시간, 수평 추정값 및 높이 기준을 확인합니다.

예상 결과

최신 위성 및 측위 해 정보를 확인할 수 있습니다. 채널 수가 위성 수보다 많을 수 있습니다.

확인 및 조치

신호 색상은 읽기 보조 수단이며 정확도 등급이 아닙니다. 보정 데이터 경과 시간과 네트워크 수신 경과 시간은 다릅니다. 평균 해수면 높이와 타원체 높이도 기준이 다릅니다.

로버 설정

RTKGO는 로버로 작동합니다. 일반 작업은 잠긴 표준 측량 매개변수를 사용합니다.

준비

일반 사용에서는 표준 설정을 유지합니다. 수신기 매개변수 변경 전에 작업을 중지합니다.

절차

이동국 설정

이동국 사용자 설정 잠금 해제

측량

- 01 로버 설정에서 최근 확인 상태와 표준 매개변수 설명을 확인합니다.
- 02 사용자 지정이 필요한 경우에만 잠금을 해제하고 기기에서 지원이 확인된 옵션만 선택합니다.
- 03 내용을 확인하여 제출하고 실제 결과 및 편집 재잠금을 확인합니다.

예상 결과

제출 후와 서비스 재시작 후 편집이 잠깁니다. 성공 여부는 기기의 실제 결과로 확인합니다.

확인 및 조치

최근 확인 모드는 지속적인 실시간 재조회가 아닙니다. 실패 또는 대기 결과를 확인하고 설정이 적용되었다고 단정하지 마십시오.

실제 기기 화면: F04

네트워크 및 백그라운드 실행

네트워크 정책과 시스템 백그라운드 권한은 지속 실행에 영향을 줍니다.

준비

작업 전 사용 가능한 네트워크 정책과 시스템 제한을 확인합니다.

절차

- 01 적절한 정책을 선택하고 저장합니다. Wi-Fi 전용은 모바일 데이터로 전환하지 않습니다.
- 02 복구가 필요하면 자동 연결을 켜고 일시 중단 후 상태를 관찰합니다.
- 03 홈 화면으로 돌아가거나 화면을 끈 후 지속 알림과 앱 재열기로 작업 상태를 확인합니다.

예상 결과

자동 작업이 켜져 있는 동안 일시적인 네트워크 중단에서 복구를 시도합니다.

확인 및 조치

복구 시간은 네트워크와 서비스에 따라 달라집니다. 인증, 인증서, 마운트포인트 또는 설정 오류는 조치가 필요합니다. 시스템 종료 및 제한으로 백그라운드 작업이 중단될 수 있습니다.

진단 및 문제 해결

진단에서 네트워크, 보정 데이터, 수신기 및 백그라운드 상태를 구분합니다.

준비

실시간 확인부터 읽습니다. 독립적인 활성 테스트는 명시적인 작업 중지가 필요합니다.

절차

- 01 측위 불가 또는 오래된 출력이면 안테나, 관측 환경, 권한 및 시스템 위치를 확인합니다.
- 02 보정 수신에 없거나 반복 단절되면 서비스 정보, 마운트포인트, 네트워크 및 오류 안내를 확인합니다.
- 03 Float가 지속되면 관측 조건과 보정 데이터 경과 시간을 확인합니다. 백그라운드 정지 시 권한과 배터리 제한을 확인합니다.

예상 결과

점검 결과에 따라 다음 조치를 선택합니다. 지원이 필요하다면 필요한 진단 요약만 내보냅니다.

확인 및 조치

비밀번호, 유효한 페어링 코드 또는 민감한 정보를 포함하지 마십시오. 네트워크 또는 데이터 테스트 성공은 측위 정확도 인증이 아닙니다.

실제 기기 화면: F05

언어, 가로 모드 및 참고 정보

앱은 지원되는 시스템 언어를 따릅니다. 가로 모드는 같은 기능을 더 넓게 표시합니다.

준비

시스템 언어 선택을 확인하고 화면 갱신을 기다립니다.

절차

- 01 언어 변경 후 문구와 현재 작업 상태를 확인합니다.
- 02 가로 모드에서도 같은 주요 메뉴를 사용하며 스크롤하여 모든 측정값을 확인합니다.
- 03 GNSS는 위성 항법 시스템, RTK는 실시간 이동 측위, NTRIP는 네트워크 보정 전송, RTCM은 보정 데이터 형식입니다.

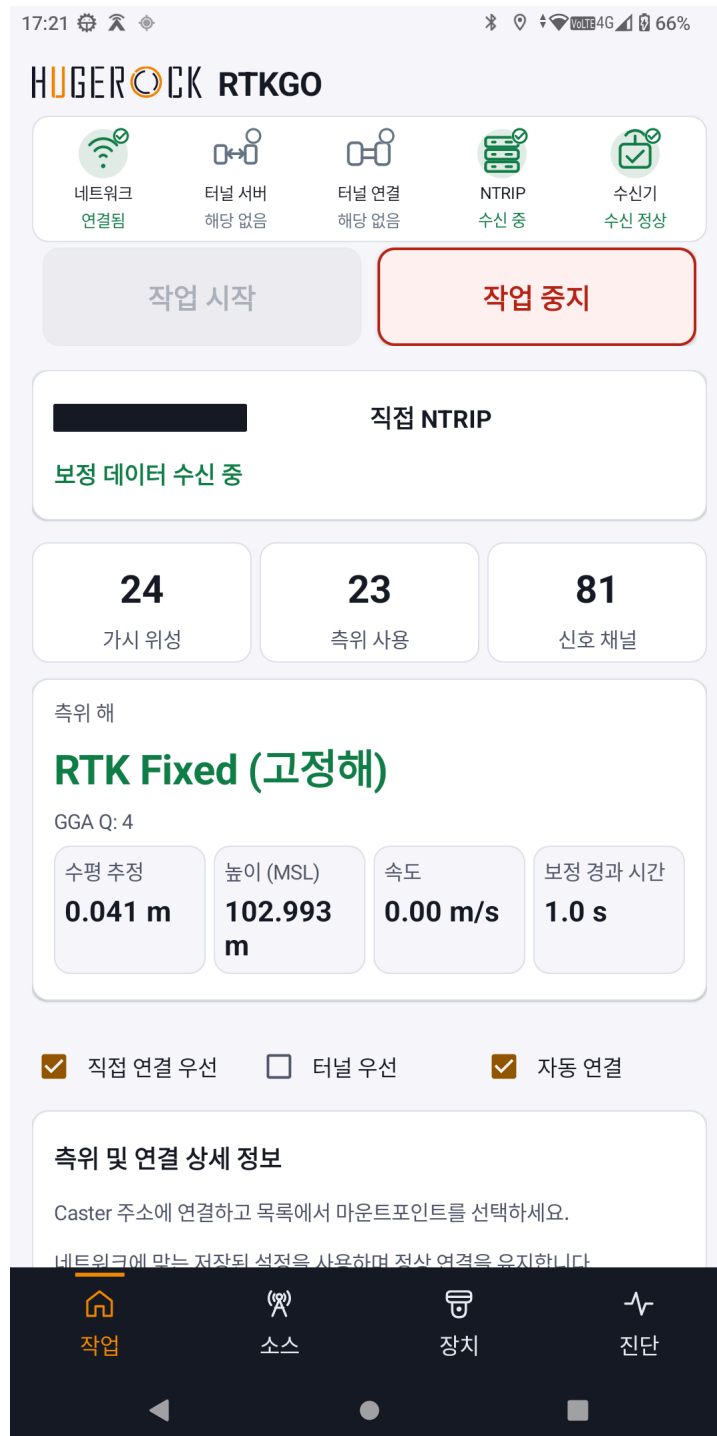
예상 결과

언어와 방향이 달라도 작업 개념은 같습니다. 그림은 실제 기기 크기와 다를 수 있습니다.

확인 및 조치

Fixed와 Float는 측위 해 상태이며 Rover는 작동 역할입니다. 지원 요청 시 앱과 문서 개정 버전을 확인하십시오.
실제 기기 화면: F02

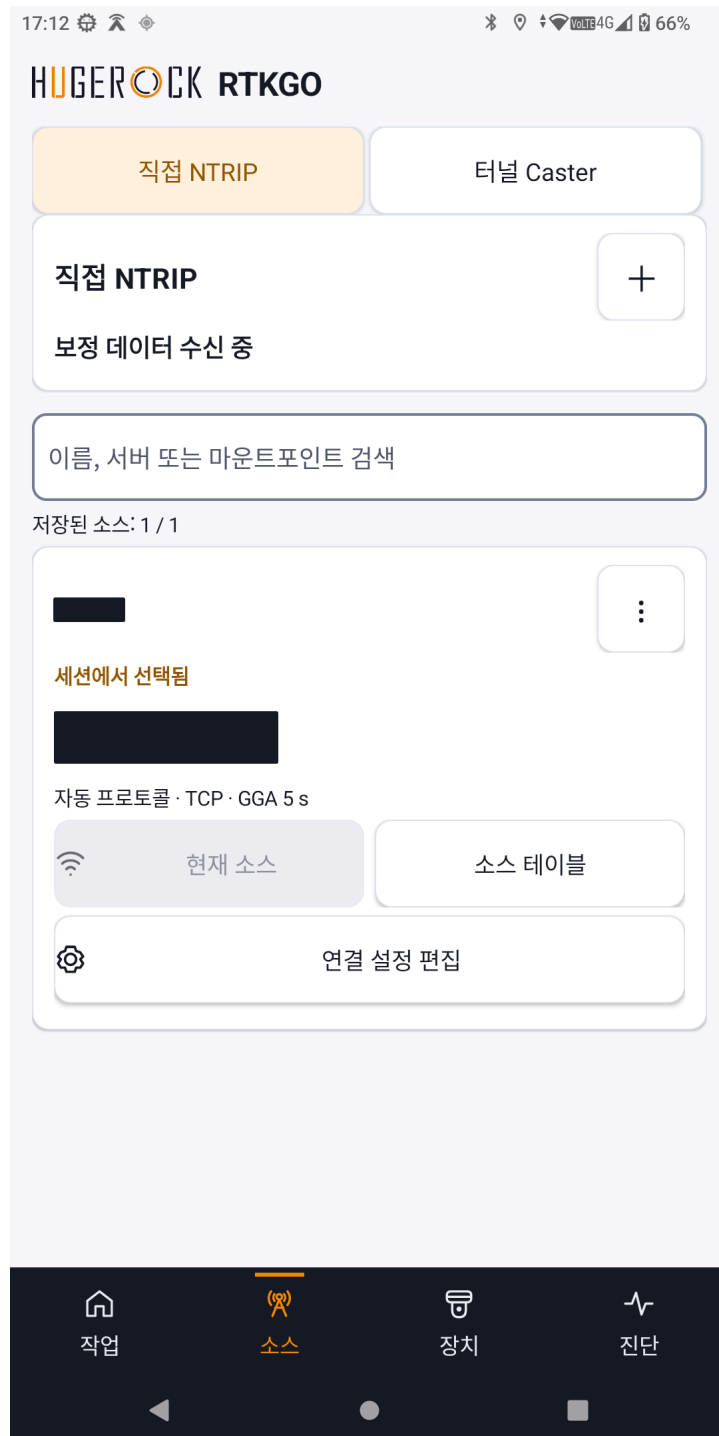
화면 및 측위 상태



소스 이름과 연결 주소는 가렸으며 상태와 수치는 변경하지 않았습니다. 실제 Fixed 상태에서 촬영한 화면으로, 정확도나 성능을 보장하지 않습니다.

화면 및 측위 상태 ↗

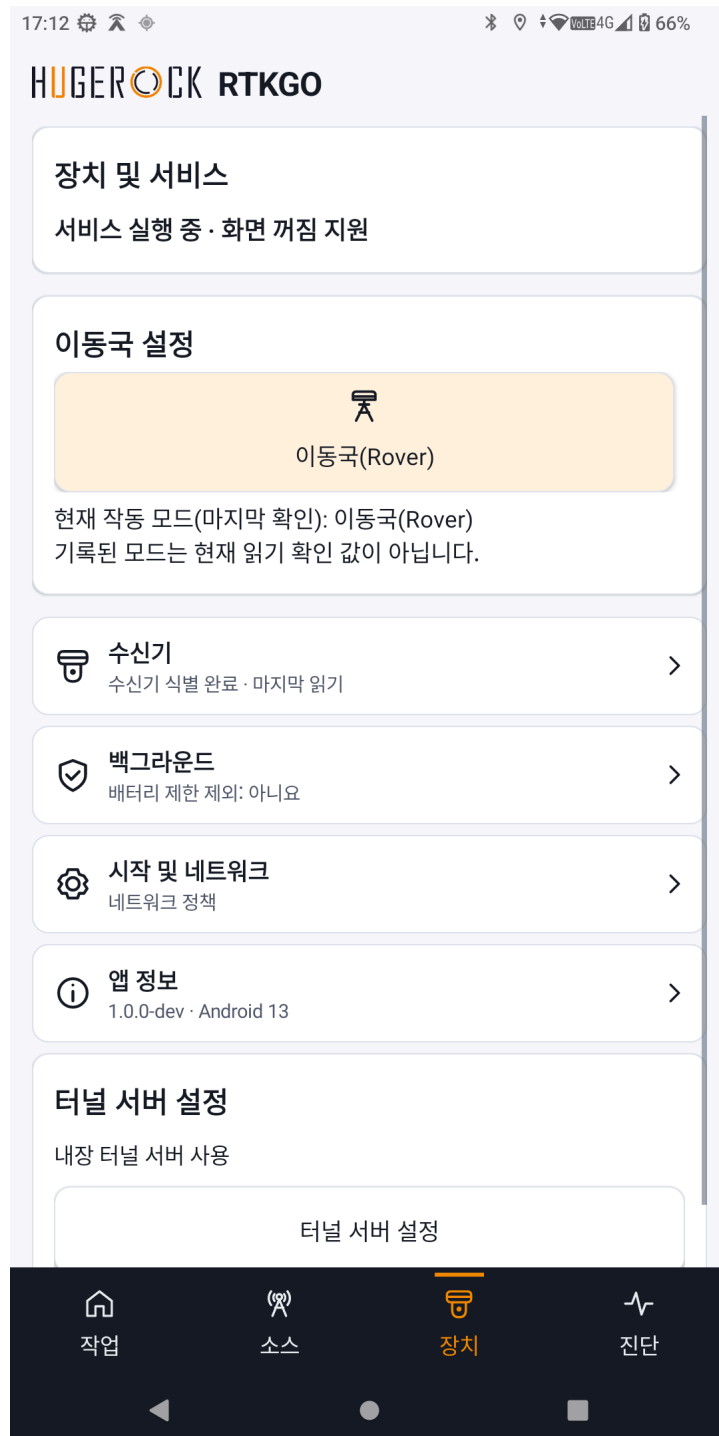
보정 데이터 소스



소스 이름과 연결 주소는 가렸으며 상태와 수치는 변경하지 않았습니다. 실제 Fixed 상태에서 촬영한 화면으로, 정확도나 성능을 보장하지 않습니다.

[보정 데이터 소스 ↗](#)

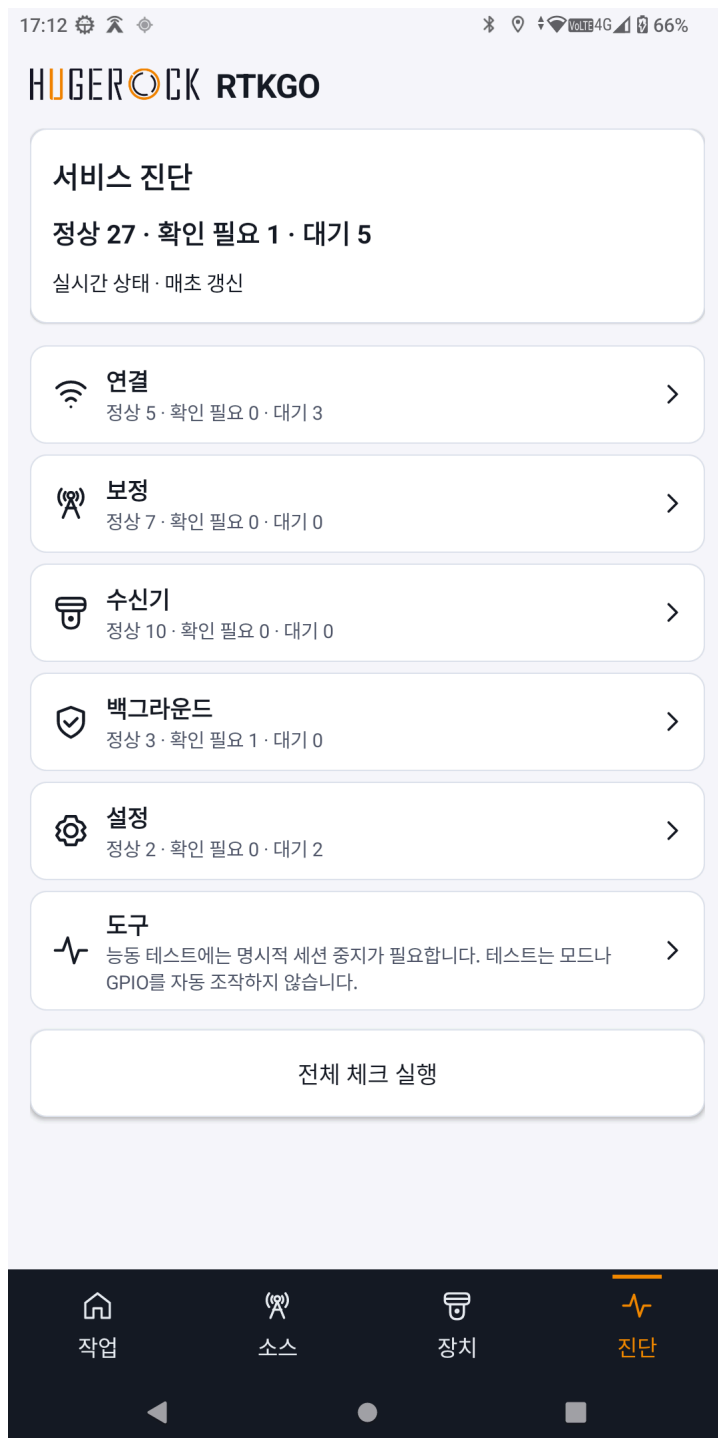
로버 설정



소스 이름과 연결 주소는 가렸으며 상태와 수치는 변경하지 않았습니다. 실제 Fixed 상태에서 촬영한 화면으로, 정확도나 성능을 보장하지 않습니다.

[로버 설정 ↗](#)

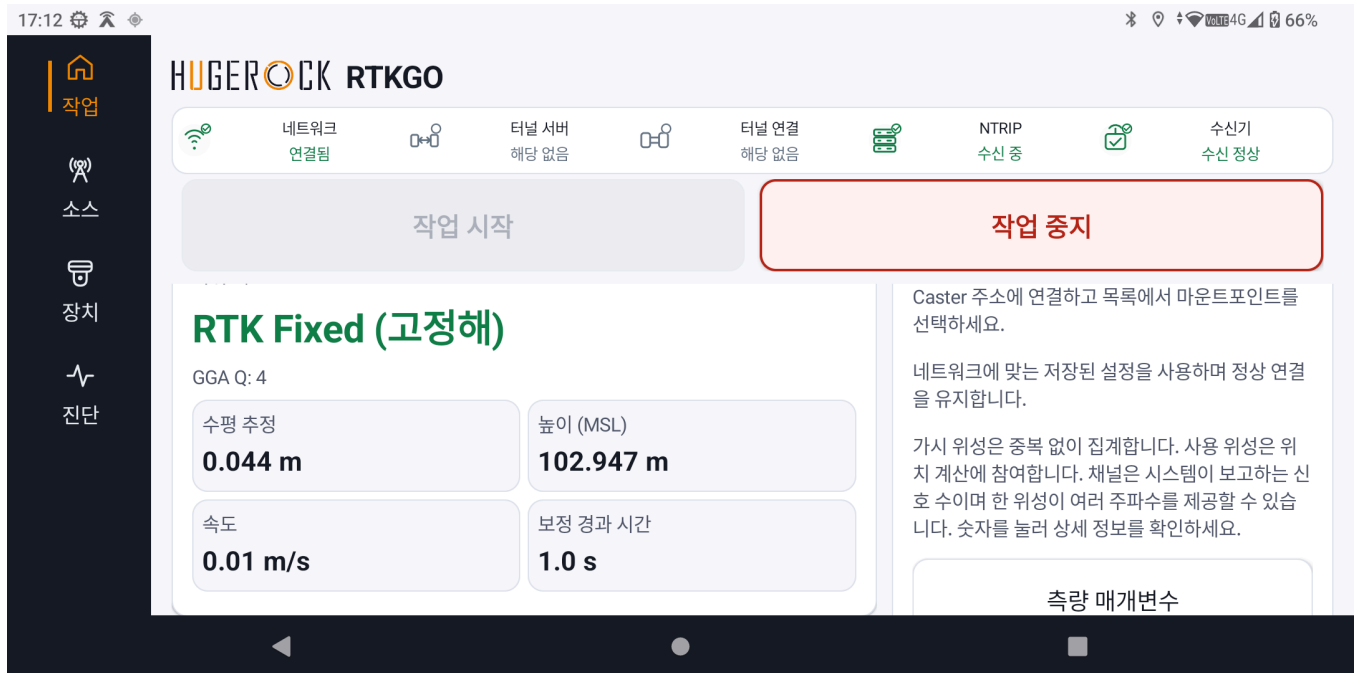
진단 및 문제 해결



소스 이름과 연결 주소는 가렸으며 상태와 수치는 변경하지 않았습니다. 실제 Fixed 상태에서 촬영한 화면으로, 정확도나 성능을 보장하지 않습니다.

[진단 및 문제 해결](#) ↗

언어, 가로 모드 및 참고 정보



소스 이름과 연결 주소는 가렸으며 상태와 수치는 변경하지 않았습니다. 실제 Fixed 상태에서 촬영한 화면으로, 정확도나 성능을 보장하지 않습니다.

[언어, 가로 모드 및 참고 정보 ↗](#)

가로 모드에서도 같은 주요 메뉴를 사용하며 스크롤하여 모든 측정값을 확인합니다.

네트워크 연결 또는 보정 수신만으로 Fixed를 증명할 수 없습니다. 정확도 추정값과 위성 수만으로 측량 성과를 판정하지 마십시오.

용어

Fixed solution	고정해
Float solution	실수해
Rover	로버
Correction source	보정 데이터 소스
Mountpoint	마운트포인트
Differential age	보정 데이터 경과 시간
Start work	작업 시작
Stop work	작업 중지
Standard parameters	표준 매개변수
Unlock	잠금 해제
Custom parameters	사용자 지정 매개변수

Fixed와 Float는 측위 해 상태이며 Rover는 작동 역할입니다. 지원 요청 시 앱과 문서 개정 버전을 확인하십시오.

RTKGO

문서 정보

사용 설명서

1.0.0-dev · 2026.10 · ko

장비 또는 보정 서비스 제공자에게 앱 버전, 문서 개정 및 필요한 진단 요약을 전달하십시오.

RTKGO는 보정 서비스 연결, 측위 상태 확인 및 로버 작업 관리에 사용됩니다.