

RTKGO

用户手册

GNSS · RTK · NTRIP

1.0.0-dev · 2026.10 · zh-CN

目录

01 · 使用前准备	03
02 · 界面与定位状态	04
03 · 快速开始作业	05
04 · 差分源管理	06
05 · 隧道连接与设备配对	07
06 · 定位与卫星信息	08
07 · 流动站参数	09
08 · 网络与后台运行	10
09 · 诊断与故障排查	11
10 · 语言、横屏与参考信息	12
F01 · 界面与定位状态	13
F03 · 差分源管理	14
F04 · 流动站参数	15
F05 · 诊断与故障排查	16
F02 · 语言、横屏与参考信息	17
术语	18

使用前准备

RTKGO 用于连接差分服务、查看定位状态和管理流动站作业。

准备

按设备要求连接天线，选择适合卫星观测的环境，并准备可用网络。

操作步骤

- 01 开启系统定位，允许应用使用精确位置。
- 02 后台作业前检查通知、后台位置和电池设置。
- 03 向服务提供方取得连接资料或配对操作说明。

预期结果

设备与连接资料已准备就绪。

检查与处理

遮挡和反射可能影响定位。不要复制示例截图中的地址、账号或现场数据。

界面与定位状态

主要入口为工作台、差分源、设备和诊断。连接状态与定位解状态描述不同的作业环节。

准备

打开工作台，观察接收机的新鲜输出。

操作步骤

工作台

差分源

设备

诊断

- 01 分别检查网络、隧道和 NTRIP 状态。
- 02 查看定位解状态：固定解、浮点解、单点、差分或未定位。
- 03 检查差分龄期与测量数据的新鲜度。

预期结果

Fixed 表示固定解，Float 表示浮点解。过期数据不是实时测量。

检查与处理

网络已连接或已收到差分，均不能单独证明 Fixed。精度估计和卫星数量不能单独作为测量成果验收依据。

实机界面: F01

快速开始作业

接收机、网络和差分源准备好后再开始作业。

准备

选择适合当前服务和作业区域的差分源。

操作步骤

开始作业

停止作业

- 01 选择所需差分源和连接方式。
- 02 返回工作台，点击“开始作业”，等待有效差分和新鲜定位输出。
- 03 检查解状态及作业质量要求。作业结束时点击“停止作业”并确认。

预期结果

实时状态显示当前连接、差分接收和定位解。

检查与处理

关闭界面与主动停止作业不同。主动停止会取消自动恢复。质量不足时按故障排查章节检查。

实机界面: F01

差分源管理

直接 NTRIP 使用服务地址、端口和挂载点，并按服务要求配置认证与加密。

准备

准备有效连接资料，妥善保管密码和授权信息。

操作步骤

- 01 添加或编辑差分源，填写服务器和端口，再按要求设置凭据及 TLS。
- 02 可用时获取服务器源列表，选择所需挂载点；按服务要求设置真实 GGA 位置上报。
- 03 保存并选择差分源。连接参数需要生效时，按提示停止并重新连接。

预期结果

已保存源出现在列表中。变更应用前，活动会话继续使用当前设置。

检查与处理

切换活动源会结束旧连接；删除活动源可能停止该会话。确认前核对操作对象。

实机界面: F03

隧道连接与设备配对

隧道用于连接已配对的差分服务。设备登记、配对授权、隧道建立和 NTRIP 数据接收具有各自的状态。

准备

确认网络可用，并按服务提供方流程取得有效配对码。

操作步骤

- 01 等待设备登记，在配对窗口输入完整配对码。
- 02 等待授权核验并安全保存，必要时刷新已配对服务列表。
- 03 选择已配对服务；提供获取设置功能时取得连接资料，再建立隧道与 NTRIP 连接。

预期结果

授权核验并保存后才算配对完成。隧道连接后仍需检查差分接收。

检查与处理

隧道连接不等于已接收差分。中断后观察恢复和刷新状态，避免反复提交相同配对请求。

定位与卫星信息

卫星信息帮助判断观测条件及接收机数据的新鲜度。

准备

在适合观测的开阔环境中保持接收机会话运行。

操作步骤

- 01 区分可见卫星、参与解算卫星与信号通道；同一颗卫星可提供多个频点。
- 02 打开卫星视图，检查信号分布与观测详情。
- 03 解释测量值前，检查差分龄期、水平估计及高度参考。

预期结果

可查看新鲜的卫星和定位解信息。信号通道数可以大于卫星数。

检查与处理

信号颜色是阅读辅助，不是精度等级。差分龄期与网络接收时间不同，平均海平面高与椭球高的参考也不同。

流动站参数

RTKGO 使用流动站工作方式，正常作业采用锁定的测绘标准参数。

准备

正常使用保持标准参数；修改接收机参数前先停止作业。

操作步骤

流动站设置

解锁自定义流动站参数

测绘

- 01 打开流动站设置，查看最近确认状态及标准参数说明。
- 02 确需自定义时解锁编辑，仅选择设备已确认支持的选项。
- 03 检查后提交，等待实际返回结果，并确认编辑已重新锁定。

预期结果

提交后以及服务重启后会恢复锁定；是否成功须以设备返回结果为准。

检查与处理

最近确认模式不是持续实时回读。失败或待确认时需要核查，不能自行认为参数已生效。

实机界面: F04

网络与后台运行

网络策略和系统后台权限会影响持续运行。

准备

作业前检查可用网络策略及系统限制。

操作步骤

- 01 选择合适网络策略并保存。“仅 Wi-Fi”不会回退到移动网络。
- 02 需要恢复连接时保持自动连接开启，短时中断后观察状态。
- 03 返回系统主页或关闭屏幕后，通过持续通知及重新打开应用确认作业状态。

预期结果

自动作业保持开启时，应用会尝试从临时网络中断中恢复。

检查与处理

恢复时间取决于网络和服务。认证、证书、挂载点或配置错误需要处理；系统终止和限制可能中断后台作业。

诊断与故障排查

通过诊断区分网络、差分、接收机及后台运行条件。

准备

先查看实时检查；独立主动测试要求先明确停止作业。

操作步骤

- 01 未定位或输出过期时，检查天线、观测环境、权限和系统定位。
- 02 无差分或反复断连时，检查服务资料、挂载点、网络及界面错误提示。
- 03 长期 Float 时检查观测条件及差分龄期；后台暂停时检查权限和电池限制。

预期结果

按检查结果采取下一步操作。需要支持时仅导出必要的诊断摘要。

检查与处理

不要包含密码、有效配对码或其他敏感信息。网络或数据测试通过不代表定位精度已获认证。

实机界面: F05

语言、横屏与参考信息

应用跟随支持的系统语言，横屏使用相同功能并提供更宽的布局。

准备

检查系统语言选择，等待界面刷新。

操作步骤

- 01 切换语言后检查文字和当前作业状态。
- 02 横屏使用相同主要入口，滚动查看完整测量信息。
- 03 GNSS 为卫星导航系统，RTK 为实时动态定位，NTRIP 用于网络差分传输，RTCM 是差分数据格式。

预期结果

所选语言和方向表达相同的操作概念。图示与设备尺寸可能不同。

检查与处理

Fixed 与 Float 是解状态，Rover 是工作角色。请求支持时确认适用应用和文档修订版本。

实机界面: F02

界面与定位状态



图中源名称和连接地址已隐去；运行状态与数值保持原样。配图采集时为真实 Fixed，仅用于说明界面，不构成精度或性能承诺。
界面与定位状态 ↗

差分源管理



图中源名称和连接地址已隐去；运行状态与数值保持原样。配图采集时为真实 Fixed，仅用于说明界面，不构成精度或性能承诺。
[差分源管理](#)

流动站参数



图中源名称和连接地址已隐去；运行状态与数值保持原样。配图采集时为真实 Fixed，仅用于说明界面，不构成精度或性能承诺。
[流动站参数](#)

诊断与故障排查



图中源名称和连接地址已隐去；运行状态与数值保持原样。配图采集时为真实 Fixed，仅用于说明界面，不构成精度或性能承诺。
[诊断与故障排查](#)

语言、横屏与参考信息



图中源名称和连接地址已隐去；运行状态与数值保持原样。配图采集时为真实 Fixed，仅用于说明界面，不构成精度或性能承诺。

[语言、横屏与参考信息](#)

横屏使用相同主要入口，滚动查看完整测量信息。

网络已连接或已收到差分，均不能单独证明 Fixed。精度估计和卫星数量不能单独作为测量成果验收依据。

术语

Fixed solution	固定解
Float solution	浮点解
Rover	流动站
Correction source	差分源
Mountpoint	挂载点
Differential age	差分龄期
Start work	开始作业
Stop work	停止作业
Standard parameters	标准参数
Unlock	解锁
Custom parameters	自定义参数

Fixed 与 Float 是解状态，Rover 是工作角色。请求支持时确认适用应用和文档修订版本。

RTKGO

文档信息

用户手册

1.0.0-dev · 2026.10 · zh-CN

联系设备或差分服务提供方，并提供应用版本、文档修订和必要的诊断摘要。

RTKGO 用于连接差分服务、查看定位状态和管理流动站作业。