# Phantom4RTK ドローンによる 3 次元測量 手順書





※作業計画時は、送信機のほかに ドローン機体と RTK 基地局を 立ち上げておく。送信機に Wi-Fi を繋いでおく。

# 1. 測量作業計画(現場事務所作業)

Wi-Fi 環境のある現場事務所にて、計画を行う。立上後は、先に Wi-Fi を繋ぐ。

①立上後、下図の様な画面が出るので飛行を押す。

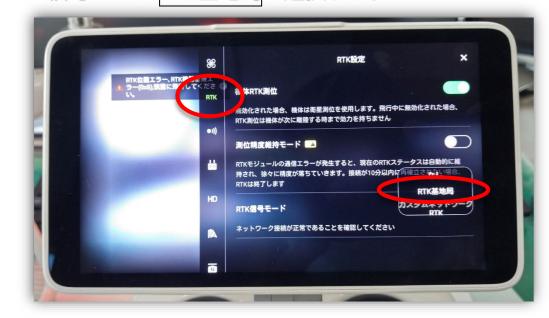


②右上の・・・ボタンを押す。

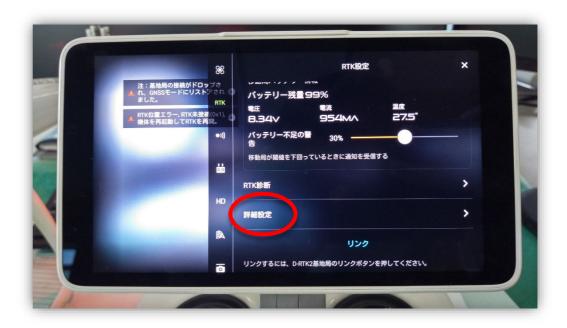


③下図のような画面が出た後、RTKを押す。

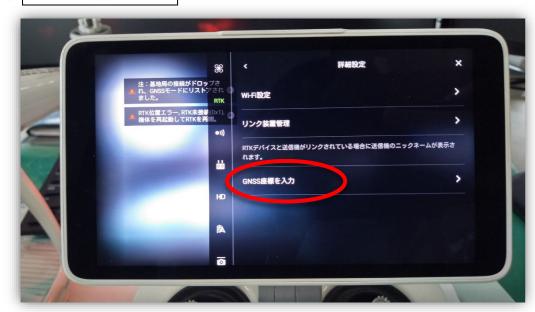
RTK 信号モード RTK 基地局 を選択する。



④下にスクロールしていき、詳細設定を押す。



# ⑤ GNSS 座標を入力を押す。



#### 平面直角座標・標高から緯度経度・楕円体高へ変換 (Phantom 4 RTK用)

このページでは、Phantom4RTKでD-RTK2モパイルステーションを使用するときに送信機に入力する 緯度、経度、海抜(海抜と表示されているが精円体高を入力する必要がある。)を平面直角座標から簡 単に変換することができます。

#### ※注意事項※

- 楕円体高は標高とジオイド高を足したものです。
- ●測量座標と数学座標を間違えないでください。 間違えた場合は『XとY入れ替え』ボタンでXとYを入れ替えてください。
- ●下の地図で座標の大まかな位置を確認してください。
- ●送信機に入力する標高は楕円体高にアンテナ高を足した数値です。
- ●計算結果にはアンテナ高 (1.803 ※D-RTK2の場合) も含まれています。 ※アンテナ高=アンテナポールの高さ+アンテナ底面から最上部までの高さ

★参考ページ→D-RTK2注意事項Q&A「アンテナ高の入力」



RTK 基地局を設置する

所の座標を入力する

座標系:4系【X,Y,Z】

## ⑥GNSS 座標を入力

金剛の3次元測量ホームページ(https://3d-survey.net/p4rxyz)にて座標変換したもの(基地局の高さ+ジオイド高を足したもの)

をそれぞれ<mark>緯度・経度・海抜(m)</mark>欄に入力。

⑦設定を押す。

この作業により、RTK 基地局の設定が完了する。



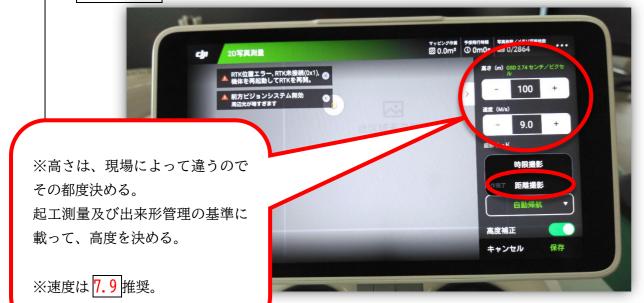
## ⑧続いて、①のトップ画面に戻り

# 計画を押す。



⑩画面右側に次のような欄が出てくるので、撮影モードを

## 距離撮影にする。



⑨下図のような画面が出るので、

2D 写真測量を押す。



① <mark>測量を行う範囲</mark>(本来は基地局の GNSS 入力を行うと画面に

マップが現れる)をタップして下図のように囲み、保存を押す。



# 2. 測量実施(現場作業)

現場に行き、RTK 基地局を既知点に設置し、再びドローン機体と送信機を立ち上げる。立上後、先に IMU とコンパスのキャリブレーションを必ず行う。 キャリブレーション後、もう一度 1.測量作業計画 (現場事務所作業) の①~③を行い、送信機と RTK 基地局を繋げておく。

①送信機を立ち上げ、トップ画面が表示された後

左上の三を押す。



③下図のような画面が表示されるので、

呼び出しを押す。



②下図のような画面が表示され、一番上の欄を<mark>計画</mark>に変更する。 ———

変更後、先ほど計画したデータが出てくるので開始を押す。

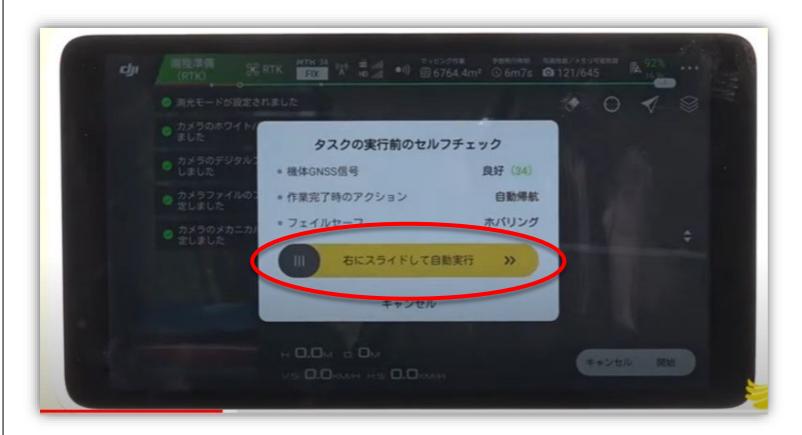


④「はい」を押す。



#### ⑤タスクの実行前のセルフチェック

右にスライドして自動実行を押す(スライドする)。



<u>作業完了。後は、自動で飛行します。</u>

こちらの原本は、協業組合テスクホームページ

/3D 測量(UAV) & 3D 構造物ページにて

http://www.kg-tsc.com/sample/ICT.html

にて配布しております。

