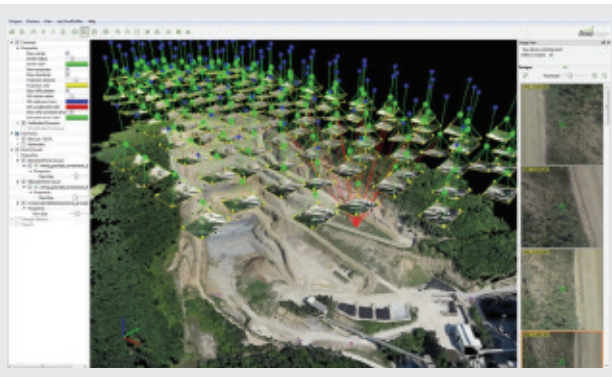


# EtherCopter

## RTK-PPK V10

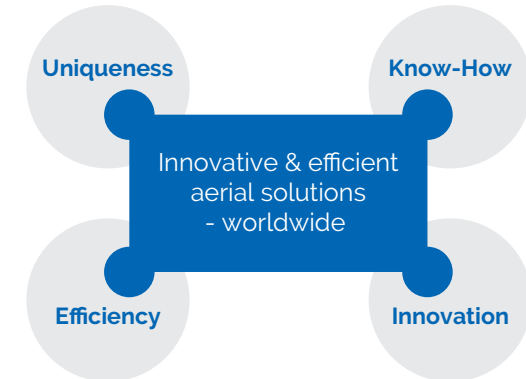
### Overview



## Visão Geral

O **Software EtherCopter RTK-PPK V10** instalado no Drone EtherCopter X8 4S permite fazer mapas cartográficos com **acurácia e precisão centimétrica** (< 3cm) sem utilização de pontos de controle em solo ou **milimétrica** (< 10mm) com a utilização de pontos de controle em solo.

## Razões para nos escolher



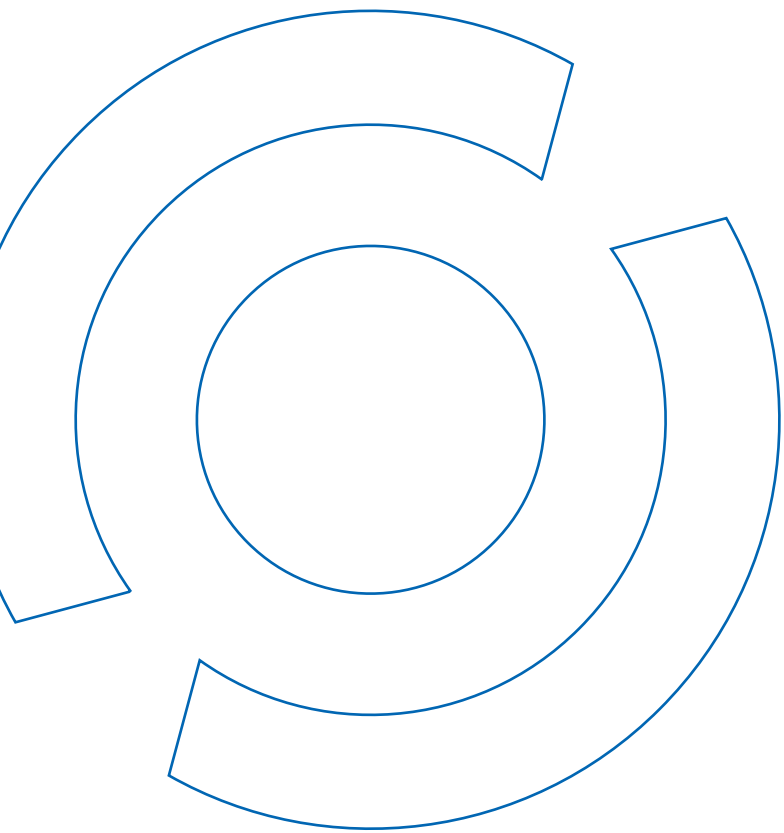
## Especificações Técnicas

	EtherCopter RTK-PPK V10
Acurácia Horizontal*	=<3 cm
Tempo para RTK Fix	< 3 minutos
Tipo de Câmera	Câmera com conexão Hot-Shoe
Modo de Operação	RTK/PPK (NTRIP, Estação GNSS)
Interface de Operação	WEB Browser e app RTKLIB

\*Acurácia sem necessidade da utilização de pontos de controle em solo.

# NOVARUM SKY

Innovative & efficient aerial solutions - worldwide



# NOVARUM SKY

Innovative & efficient aerial solutions - worldwide

## Informação de Contato

[www.novarumsky.com.br](http://www.novarumsky.com.br)

+55 48 32067087

[contact@novarumsky.com](mailto:contact@novarumsky.com)

Manoel de Oliveira Ramos, 205, sala 602 - Estreito  
Florianópolis - SC - Brasil - CEP: 88075-120

## Hardware Exigido

> Instalado na CPU Raspberry Pi 3 do Drone EtherCopter X8 4S

> Computador ou tablet para acessar a interface de configuração WEB

Novas versões de Drones EtherCopter Novarum Sky estarão disponíveis para operar com o Software RTK-PPK V10.

## Interface de Operação

> Windows PC/Tablet e app Android para RTK/PPK LIB

> Interface Web para download e acesso ao log das fotos Georeferenciadas e dos dados raw do GNSS Rover via WiFi do Drone EtherCopter

O pacote RTKLIB é usado para operação RTK-PPK. É um software de código aberto mantido por uma grande comunidade mundial.

## Estação GNSS base

> Executa PPK sem conexão durante o voo do Drone com a Estação GNSS base

> Executa RTK através de:  
> conexão WiFi entre o Drone e o Computador ou tablet em solo  
> conexão internet entre a Estação GNSS base e o computador ou tablet em solo

Para o georeferenciamento com alta acurácia nas fotos, não é necessário um link da Estação GNSS base com o Drone durante todo o voo. Basta saber quando a solução RTK entra no estado FIX enquanto o Drone está em solo. Logo após é possível interromper a comunicação entre o Drone e a Estação GNSS base e executar o plano de voo.

