

## D-RTK 3 已知问题列表

发布日期:	2025.01.08
D-RTK 3 固件:	v12.00.0005
DJI Matrice 4 系列固件:	v12.00.01.07
DJI RC Plus 2 行业版固件:	v01.41.02.08
DJI Pilot 2 App:	v12.0.0.61
DJI Assistant 2:	v2.1.14

\* 务必确保飞行器固件、遥控器固件以及 D-RTK 3 固件均为最新版本，否则将影响使用。

### v12.00.0005 版本未修复问题：

编号	问题描述	规避措施
1.	部分场景下使用网络 RTK/自定义网络 RTK 标定 D-RTK 3 基准站坐标后，飞行器连接 D-RTK 3 航测作业，建图结果可能有系统偏差。	D-RTK 3 标定精度受电离层活跃程度、网络 RTK/自定义网络 RTK 源数据精度影响。如需进行高精度航测作业，可提前获取基准站坐标，使用手动标定方式标定基准站坐标后，进行航测作业。
2.	部分区域或时段下使用 D-RTK 3 流动站模式采集像控点，打点结果有系统偏差。	D-RTK 3 的测量精度受电离层活跃程度、网络 RTK/自定义网络 RTK 源数据影响。如需进行高精度测绘打点作业，推荐避开电离层活跃时段作业。
3.	D-RTK 3 流动站模式下开启倾斜打点功能，打点作业期间多次提示惯导失效。	惯导系统的精度会随着时间产生漂移和偏差。当大疆行业 App 提示惯导失效、惯导标定图标变红时，可直接摇晃设备对惯导重新进行标定。
4.	D-RTK 基准站和中继站模式下，先触发网络 RTK/自定义网络 RTK 标定，并且在未完成标定的情况下中止标定，再触发 PPP 标定，标定界面不会显示实时标定信息，且无法完成 PPP 标定。	重启 D-RTK 3，或使用手动标定、网络 RTK/自定义网络 RTK 标定等其他标定方式标定成功一次后，PPP 标定可以恢复正常。
5.	手动标定 D-RTK 3 坐标时，使用地面点坐标高程加上对中杆高度得到的高程信息与网络 RTK/自定义网络 RTK 标定得到的高程信息不一致。	当前网络 RTK/自定义网络 RTK 标定获取的高程信息为 D-RTK 3 天线相位中心处的高程信息。手动标定 D-RTK 3 坐标时，需在地面点高程加对中杆高度的基础上，再加上 10 cm 的天线高补偿。

<https://enterprise.dji.com/d-rtk-3>

## D-RTK 3 已知问题列表

6.	D-RTK 3 流动站模式下，进行控制点打点时，首次获得固定解后水平垂直标准差比较大。	标准差反映前几个历元的内符合精度，不代表当前 RTK 定位结果的绝对精度。RTK 状态为固定解绝对精度即达标。
7.	亚太以外区域如欧洲使用 PPP 时，PPP 无法搜星与收敛。	当前 PPP 仅支持北斗 PPP-b2b，伽利略 E6。待后续固件更新支持。
8.	D-RTK 3 基准站标定方式选择自定义网络 RTK 时，App 显示数据源来自网络 RTK。	可通过“常用坐标”菜单确认实际标定数据源。