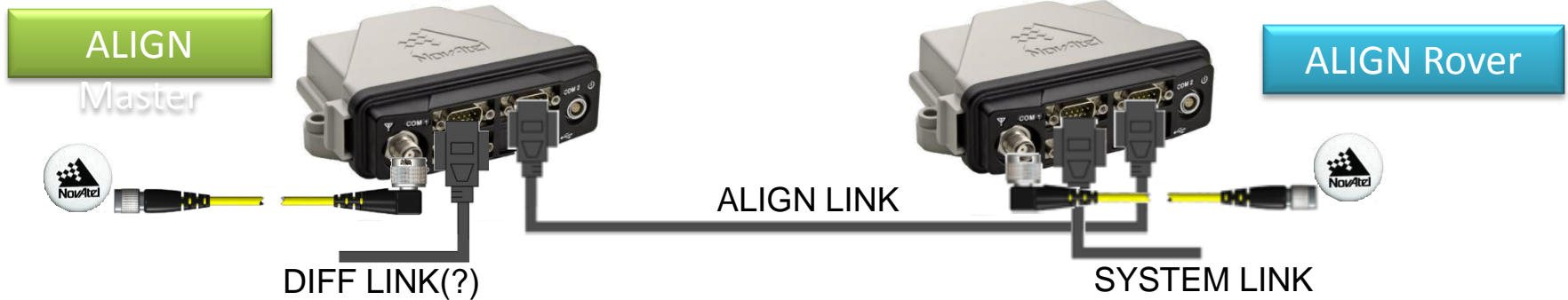


ALIGN Workflow



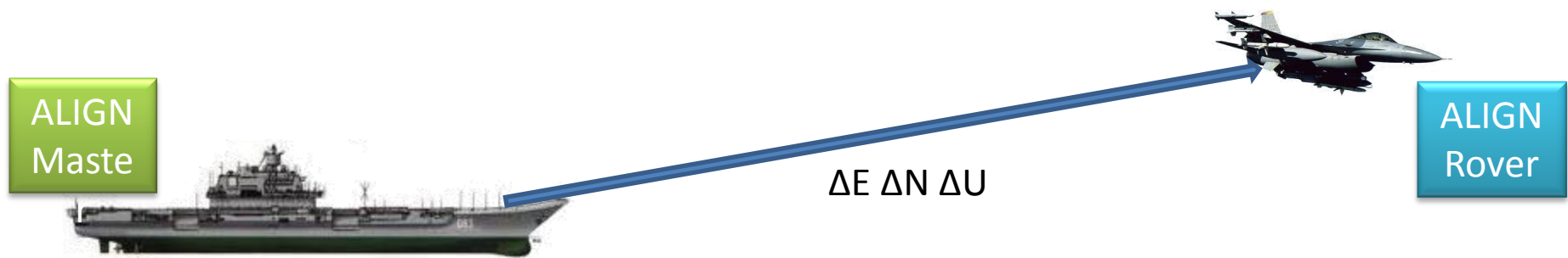
ALIGN Posicionamento relativo

- Coordenação de movimentos de dois ou mais veículos para aplicações de precisão



ALIGN Posicionamento relativo

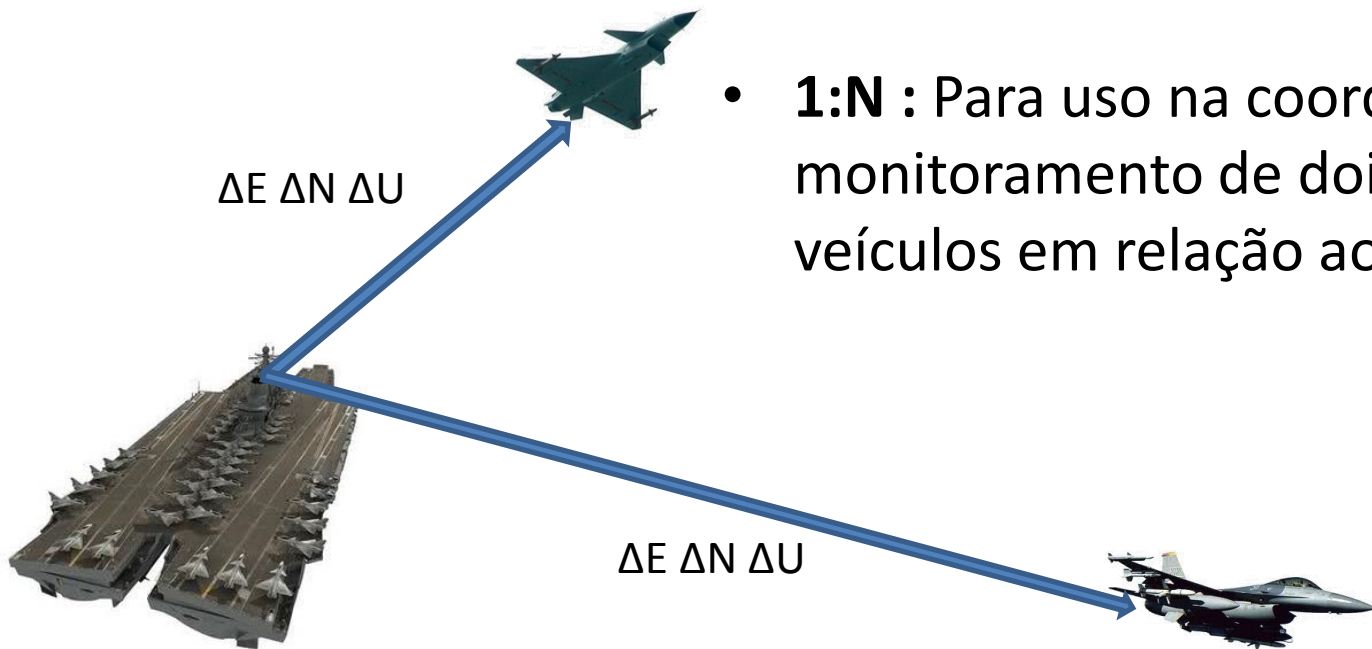
| Log | ALIGN Information |
|--------------|---|
| MASTERPOS | Position of ALIGN Master |
| ROVERPOS | Position of ALIGN Rover relative to Master |
| ALIGNBSLNXYZ | ECEF vector between Rover and Master |
| ALIGNBSLNENU | Easting, Northing, Altitude vector between Rover and Master |
| HEADING | Heading and pitch angles |
| HEADING2 | Heading and pitch angles with ROVERID |
| GPHDT | NMEA heading angle |
| ALIGNDOP | DOP of heading computation |



ALIGN Posicionamento preciso – casos de uso



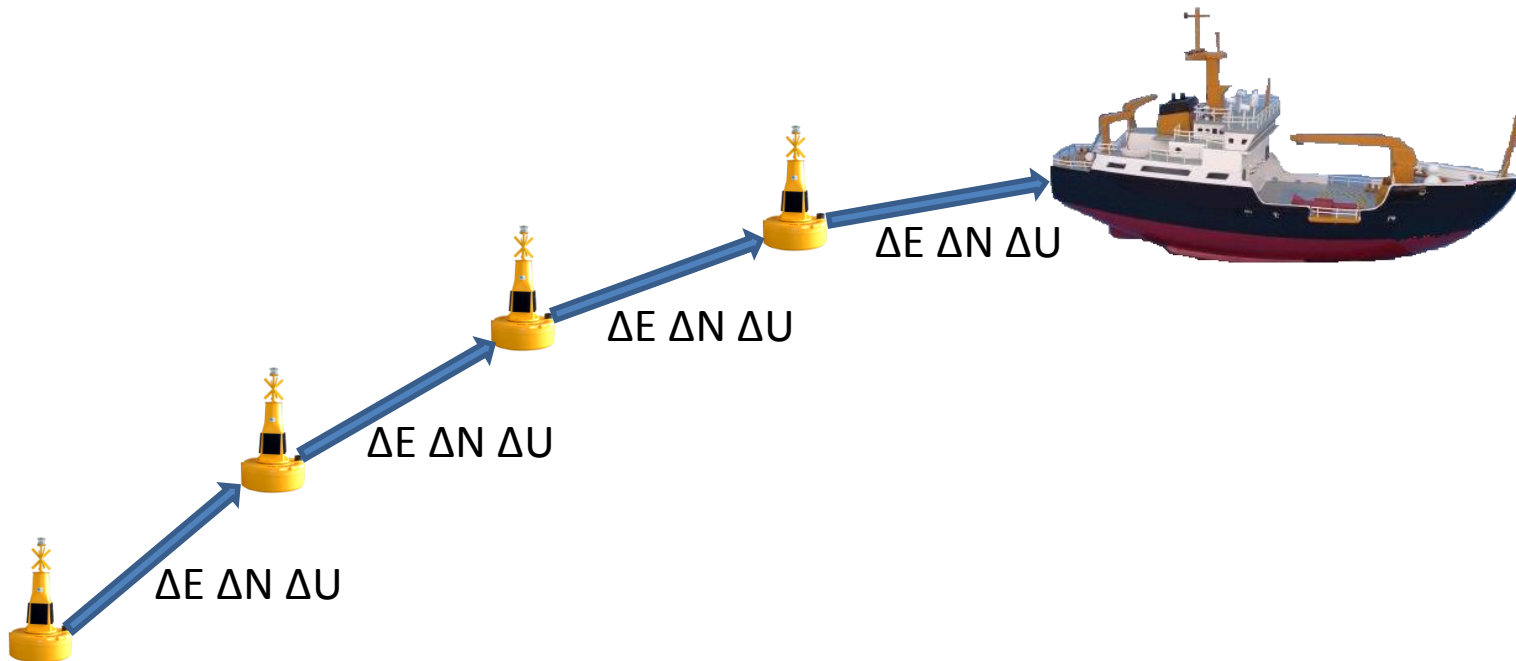
- **1:1** : Para uso na coordenação ou monitoramento entre dois veículos em movimento



- **1:N** : Para uso na coordenação ou monitoramento de dois ou mais veículos em relação ao Master.

ALIGN Posicionamento preciso – casos de uso

- **N:N** : Coordenação ou monitoramento de dois ou mais veículos, um em relação ao outro.



Exemplo de montagem das antenas

