

<b>Naziv predmeta</b>	<b>GNSS pozicioniranje</b>
<b>Semestar/godina</b>	5/3
<b>ECTS krediti</b>	Predavanja: 2.5 Vježbe: 2.5 Projekat: 2.5 <b>Ukupno: 7.5 Status: obavezni</b>
<b>Nastavnik</b>	Vanredni prof. dr. Medžida Mulić
<b>Broj sati u semestru</b>	Predavanja: 45 Vježbe: 45 Projekat: 45 Individualni rad studenta: 45 <b>Ukupno: 190</b>
<b>Ishodi učenja</b>	Cilj predmeta je upoznavanje s GNSS sistemima te izvođenje različitih GNSS-mjerenja, upotrijeba profesionalnih softvera i metoda obrada podataka. Poslije poženog ispita student će: <ul style="list-style-type: none"><li>• Razumjeti strukturu GNSS signala i praćenje GNSS signal.</li><li>• Obrađivati GNSS opažanja za dobivanje položaja, brzine i vremena.</li><li>• Razumjeti razne utjecaje na GNSS opažanja.</li><li>• Biti upoznat s obradom podataka.</li><li>• Biti sposoban da se poveže na servis RTK-mreže za pozicioniranje u realnom vremenu.</li></ul>
<b>Silabus</b> (Lista lekcija)	1. GNSS sistem (orbite-, monitoring-, korisnički segment). 2. Struktura GNSS signala. 3. Praćenje GNSS signala i demodulacija. 4. GNSS opažanja (kodna i fazna, Doppler) 5. Satelitsko kretanje u orbiti, Keplerovo kretanje. 6. Broadcast i precizne efemeride. 7. RINEX format. 8. Određivanje položaja, brzine i vremena pomoću GNSS sistema. 9. Utjecaj pogrešaka i modeli za njihovo otklanjanje. 10. Pogreške opažanja. 11. Linearne kombinacije GNSS opažanja. 12. Diferencijalni GNSS. 13. Postprocesiranje vs Real-Time pozicioniranje. 14. Osnove o Real-Time Kinematičkoj (RTK) metodi. 15. GNSS referentne mreže.
<b>Preduslovi</b>	Položeni ispiti: Mathematike, Fizika, Teorija pogrešaka, Primjenjena geodezija I-II Odslušani predmeti: Teorija izjednačenja, Primjenjena geodezija III-IV
<b>Preporučena literatura</b>	1. Wellenhof et al., 2008, Springer: <b>GNSS – Global Navigation Satellite Systems</b> , 2. Kaplan, E.D., Hegarty, C.J., 2006, Artech House Inc.: <b>Understanding GPS: Principles and Applications</b> , 2nd Edition. Artech House, Boston, London. 3. Mulić, M., 2017, <b>GNSS pozicioniranje</b> , (neobjavljeno), Građevinski fakultet Univerziteta u Sarajevu.  <i>Dodatna literatura:</i>

	4. Nurmi, J., Lohan, E.S., Sand, S., Hurskainen, H., (Edts) 2015, <b>GALILEO Positioning Technology</b> . Springer Science+Business Media Dordrecht.
<b>Provjera znanja</b>	<b>Projekat</b> (timski i individualni zadatak), 30% bodova. <b>Ispit:</b> 2 pismena testa tokom semestra (20%), kvizovi (10%), pismeni ispit o teorijsko-praktičnim problemima na kraju semestra, (30%), usmeni ispit (kad/ako položi pismeni 10%). Ocenjivanje po skali: od 6 do 10 u skladu sa Zakonom o visokom obrazovanju.
<b>Ocenjivanje</b>	10 (A) izvrstan 95 - 100 9 (B) odličan 85 - 94 8 (C) vrlo dobar 75 - 84 7 (D) dobar 65 - 74 6 (E) dovoljan 55 - 64 5 (F,FX) nedovoljan manje od 55

Sedmica	Predavanja	Vježbe
1	GNSS sistem (orbite-, monitoring-, korisnički segment).	Osnovni pojmovi GNSS pozicioniranja: satelitski navigacijski sistemi, geometrija satelita, efemeride, elevaciona maska, interval opažanja, interval registracije, Upoznavanje sa mernom opremom. Praktičan rad sa GNSS prijemnicima.
2	Struktura GNSS signala.	Priprema za terensku vježbu – statička metoda. Izrada projekta GNSS mreže. Izrada plana opažanja.
3	Praćenje GNSS signala i demodulacija.	Izvođenje GNSS terenskih mjerena statičkom metodom.
4	GNSS opažanja (kodna i fazna, Doppler)	Terenska vježba: Izvođenje GNSS terenskih mjerena statičkom metodom.
5	Satelitsko kretanje u orbiti, Keplerovo kretanje.	Terenska vježba: Izvođenje GNSS terenskih mjerena statičkom metodom.
6	Broadcast i precizne efemeride.	Prenos podataka mjerena sa instrumenta na računar. Priprema terenskih mjerena za obradu. Konevrzija podataka u RINEX format. Prikupljanje preciznih efemerida.
7	RINEX format.	Obrada GNSS mjerena u TBC softveru. Računanje baznih linija. Analiza kvalitete baznih linija. Izravnjanje mreže s minimalnom prisilom. Izravnjanje mreže s prisilom.
8	Određivanje položaja, brzine i vremena pomoću GNSS sistema.	<b>1. pismeni test</b> Analiza rezultata izravnjanja. 3D transformacija. Lokalizacija.
9	Utjecaj pogrešaka i modeli za njihovo otklanjanje.	Priprema za RTK metodu. Upoznavanje studenata sa osnovnim pojmovima vezanim za izvođenje RTK mjerena. Upoznavanje sa instrumentima za RTK mjerjenje.
10	Pogreške opažanja.	Terenska vježba – RTK klasična metoda. Postavljanje baze, podešavanje parametara baznog prijemnika, podešavanje rovera. Snimanje kontrolnih i detaljnih tačaka.
11	Linearne kombinacije GNSS opažanja.	Terenska vježba – RTK klasična metoda. Postavljanje baze, podešavanje parametara baznog prijemnika, podešavanje rovera. Snimanje kontrolnih i detaljnih tačaka.
12	Diferencijalni GNSS.	Terenska vježba – RTK mrežna metoda. Konfiguracija rovera za prijem mrežne korekcije. Izvođenje mjerena.
13	Postprocesiranje vs Real-Time pozicioniranje.	Terenska vježba – RTK mrežna metoda. Konfiguracija rovera za prijem mrežne korekcije. Izvođenje mjerena.
14	Osnove o Real-Time Kinematičkoj (RTK) metodi.	PPP metoda i usporedba sa RTK metodom.
15	GNSS referentne mreže.	<b>2. pismeni test;</b> Ponavljanje, diskusija.