

Inertial Explorer

高精度 GNSS+INS 事后组合处理软件

产品概况

Inertial Explorer 是 NovAtel 公司 Waypoint 产品组研发的强大的、可配置度高的事后处理软件，用于处理所有可用的 GNSS、INS 数据，提供高精度组合导航信息，包括位置、速度和姿态信息。针对精度和稳定性要求比较高，不需要实时定位导航信息的应用，可以通过 GNSS 和 INS 原始数据后处理的方式，提高组合导航解算精度和稳定性。



产品优势

高精度解算

基于 NovAtel 硬件平台，能够实现厘米级定位精度、千分之一级别测姿精度。

松 / 紧耦合处理

提供松耦合、紧耦合两种组合解算方式，灵活性强。

兼容多种数据

兼容 Honeywell、iMAR、Inertial Science、Litton、Motion Pack、NovAtel、Tamagawa 等多种 IMU 的数据格式，提供自定义 IMU 数据格式功能；同时兼容 NovAtel、Trimble、JAVAD、Leica、NAVCOM、Septentrio 等多种 GNSS 数据输入。

长距离 RTK 和精密单点定位 (PPP)

支持长距离（可达几百公里）RTK 解算，也可自动下载精密星历实现精密单点定位。

支持航拍数据处理

能够通过外部信息处理相机和 IMU 的方向偏差 w-p-k 角度，识别相机触发的数据点。

支持零速修正 (ZUPT)

利用载体静止时惯性导航系统的速度输出作为系统速度误差的观测，修正其他信息。

动基线处理

动基线处理模块可以通过后处理的方式对运动中的基准站和移动站之间的基线进行高精度的数据处理，实现厘米级解算精度。