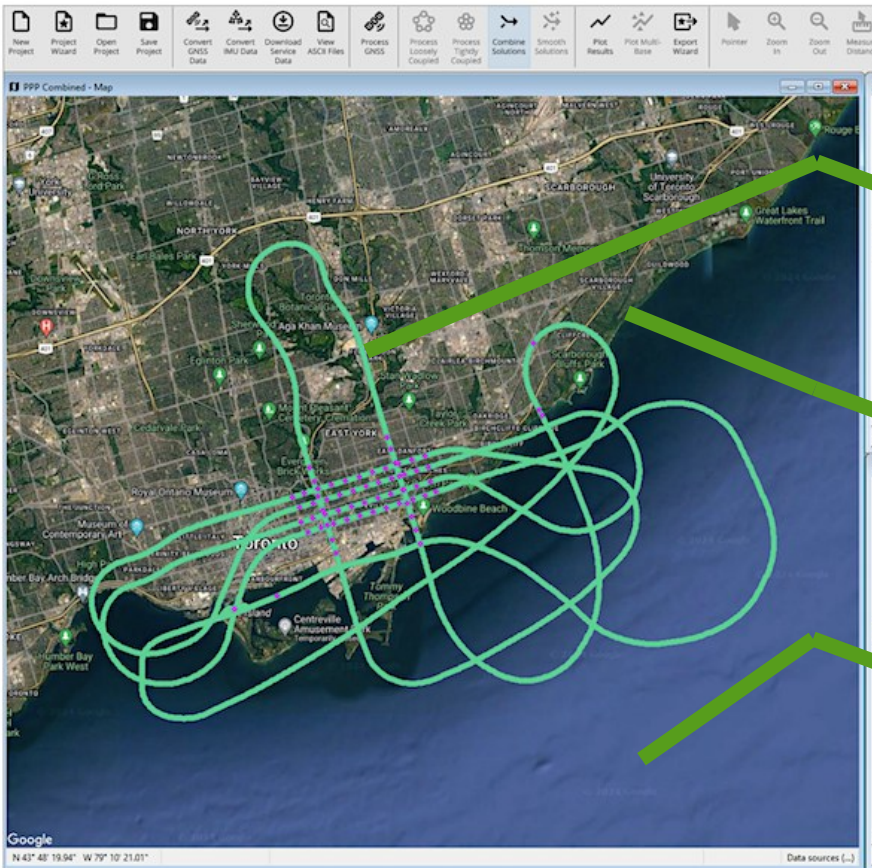


Inertial Explorer

Inertial Explorer (IE) maksymalizuje użyteczność zaawansowanych jednostek ścisłej integracji INS + GPS. Program wspólnie przetwarza zarówno dane GNSS jak i inercjalne, dokonując filtrowania, korekcji różnicowej z najdokładniejszego dostępnego źródła oraz eksportu wyników.

Pakiet potrafi przetwarzać dane z rozmaitych odbiorników GNSS oraz prawie wszystkich jednostek IMU wykonanych w technologii MEMS i FOG.



PROCESSING TRAJEKTORII:

odwracanie strzałki czasu
filtry, post-processing
automatyka doboru korekt

NOWOŚCI WER. 10.0:

praca na tle mapy/zdjęcia
obsługa Linux
PPK do 100 km

WERSJE:

demonstracyjna
czasowa, permanentna,
do małych projektów, SDK

wyróżniki

- pełna obsługa GPS GLO GAL BDS w post-proces.
- funkcja korekcji PPP dla GPS GLO GAL BDS
- pobieranie ze stacji referencyjnych
- automatyczna korekta wysokości wg EGM2008
- moduł konfiguracji offsetu IMU – kamera
- przetwarzanie integracji ścisłej i luźnej



kluczowe zalety

- łatwa integracja ze sprzętem SPAN
- Wizardy dla szybkiego przetwarzania danych
- jednoczesne przetwarzanie GNSS i INS
- profile: lądowy, lotniczy, morski i pieszy
- obsługa wielu jednostek IMU INS

zastosowania

- augmentacja skaningu LiDAR
- Mobile Mapping
- pomiary geodezyjne