

## Qinertia 后处理软件

高效测绘、随时随地测量、安静调查。

Qinertia 是 SBG Systems 自主研发的后处理软件，旨在帮助测量人员以简单的方式充分利用、优化他们的测量。

Qinertia 功能齐全，通过使用原始 GNSS 观测数据，对惯性数据进行后处理，提高了 SBG 惯性导航系统的性能。

### 一体化解决方案

INS/GNSS 紧耦合后处理

静态和动态 GNSS 后处理

用于摄影测量的图像地理标记

### 主要特点

使用离线 RTK 校正或精确点定位的厘米位置

»里程表和双天线 GNSS 的无缝集成

»多星座支持（GPS、GLONASS、GALILEO、BEIDOU）

»支持第三方 IMU 和任何 GNSS 接收器

»摄影测量：通过简单的图像地理标记释放摄影测量的全部潜力

## 产品精度

可实现的最佳姿态和位置精度



	Ellipse Series		Ekinox Series		Apogee Series		Horizon	
	RTK	PPK	RTK	PPK	RTK	PPK	RTK	PPK
Roll, Pitch	0.05°	0.03°	0.02°	0.015°	0.008°	0.005°	0.007°	0.004°
Heading	0.2°	0.1°	0.05°	0.03°	0.025°	0.02°	0.01°	0.008°
Position outage 10 seconds	0.8m	10 cm	30 cm	5 cm	17 cm	3 cm	10 cm	1 cm
Heave	5 cm	5 cm	5 cm	2 cm	5 cm	2 cm	5 cm	2 cm

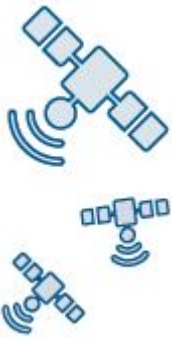
## Qinertia--适用于您所有项目的后处理软件

### 向第三方 IMU 开放



在通过简单的工作流程帮助调查人员轻松地充分利用他们的测绘结果。

由于传感器可能是异构的，Qinertia 支持第三方惯性测量单元（IMU）。一些 IMU 和 INS 已经成功地与 Qinertia 集成，包括 LN-200，LCI-100 和  $\mu$ IMU。如果你想了解如何将您的 IMU 集成到 Qinertia 的工作流程中欢迎您随时联系我们。



### 向所有 GNSS 接收机开放

Qinertia 通过 RINEX 对来自任何 GNSS 接收机的数据进行后处理，并使用 NovAtel、Septentrio、Trimble 和 Ublox 的二进制文件，以实现直接向前工作流程。以同样的方式，VBS 能够从各种 GNSS 接收机计算虚拟网络，包括不同的模型、配置或星座，甚至有不同的坐标系。Qinertia 自动调整 VBS 网络以补偿任何基站位置不准确性，并提供完整的质量控制指标来评估预期的准确性和可靠性。

## 适合于各种不同应用的方案

			
<p><b>GNSS ONLY</b></p>  <p>所有应用</p> <p>后处理GNSS静态及动态数据</p>	<p><b>ECONOMICAL PPK FOR UAV*</b></p>  <p>UAV应用</p> <p>后处理3km半径内的轨迹</p>	<p><b>ENTRY-LEVEL PPK WITH ELLIPSE SENSORS</b></p>  <p>陆/空应用</p> <p>全面后处理陆/空应用 Ellipse传感器的数据</p>	<p><b>FULL-FEATURED PPK</b></p>  <p>所有应用</p> <p>全面处理任何IMU及GNSS接收机</p>