

攀达北斗/GNSS高精度事后差分数据 处理软件PandaPos

PandaPos是一款基于自研高精度算法与高效计算平台开发的GNSS后处理解算软件，集成从数据预处理、质量评估、网平差成果报告一键输出的全流程功能。软件支持静态相对解算、动态相对解算与精密单点定位等多种解算模式。软件解算效率高，成果精度可靠，可广泛应用于位移监测、智慧交通、精准农业、航空摄影、工程测量等领域。



01



高精度定位解算

02



网平差与报告输出

03



数据质量评估

04



灵活解算设置

05



可视化与辅助工具

06



动态解算与控制点管理



系统特色

● 算法可靠

内置多路径误差处理、电离层与对流层延迟修正等先进算法，尤其在复杂环境下，可显著提升北斗/GNSS定位精度。

● 高效稳定

融合卡尔曼滤波等算法，数据处理速度快，能够高效完成周跳的自动探测与修复，保障大规模GNSS数据处理的效率与稳定性。

● 功能全面

涵盖从数据格式转换、粗差剔除、解算设置、成果分析到报告输出的全流程作业需求，实现一站式数据处理。

● 界面友好

提供引导式操作界面和丰富工具支持，降低用户使用门槛，提升工作效率。

技术参数

解算模式	场景/系统	精度指标（RMS）
静态相对定位	多系统	水平：±3mm+1ppm；垂直：±5mm+1ppm
	单北斗	水平：±5mm+1ppm；垂直：±8mm+1ppm
动态相对定位(PPK)	多系统	水平：±8mm+1ppm；垂直：±15mm+1ppm
	单北斗	水平：±10mm+1ppm；垂直：±20mm+1ppm
精密单点定位(PPP)	静态(单北斗)	2小时：水平≤15cm；垂直≤30cm 4小时：水平≤8cm；垂直≤15cm
	静态(多系统)	2小时：水平≤10cm；垂直≤20cm 4小时：水平≤5cm；垂直≤10cm
	动态(单北斗)	30分钟收敛：水平≤20cm；垂直≤40cm
	动态(多系统)	20分钟收敛：水平≤15cm；垂直≤30cm