

发布说明

司南 GNSS 接收机固件 1.4.8.29

本次测量型 GNSS 接收机固件更新包括：

高精度 GNSS 算法优化，提升复杂环境下的解算成功率、提升了复杂环境下的定位精度和稳定性；

完善了基站变动提醒功能；

完善了惯导功能；

修复了部分已知问题。

支持升级的司南 GNSS 接收机

下表列出了本次固件更新涉及的接收机型号，及其对应的系统版本及 GNSS 算法版本。

接收机型号	系统固件版本	GNSS 算法版本
Lu3_AR GNSS 接收机	1.4.8.29	630AM
木星 GNSS 接收机	1.4.8.29	630AM
Lu8 GNSS 接收机	1.4.8.29	630AM
T60_AR GNSS 接收机	1.4.8.29	630AM
N7_AR GNSS 接收机	1.4.8.29	630AM

系统更新

GNSS 算法更新

- **北斗系统适配优化** 调整北斗卫星跟踪策略及定位解算算法，适配北斗系统 PRN 更新及北斗二代卫星退役带来的系统变化。
- **RTK 解算引擎优化** 优化树荫遮挡、城市峡谷等复杂环境下的 RTK 解算性能，提高固定解成功率，缩短模糊度初始化时间，并增强定位结果稳定性，更好地适配移动测量作业。
- **系统资源优化** 降低 RTK 算法的资源占用，提升系统运行效率。
- **多路径抑制算法升级** 降低反射信号对定位结果的影响，减少定位波动。
- **默认参数调整** 优化移动站默认参数，使其更适配测量作业场景。

功能优化

- **基站变动提醒** 完善基站变动提醒功能。
- **惯导性能优化** 优化惯导性能，提升相关功能的稳定性与使用体验。

问题修复

- **RTK 解算异常** 修复可见卫星数量较多时，RTK 解算可能出现异常的问题。
- **设备注册** 修复设备注册相关问题，提升注册功能的稳定性。

软件兼容性

为获得最佳使用体验，建议将测量大师升级至 4.0.4.0 或更高版本。

兼容软件	建议版本
测量大师	4.0.4.0 或更高版本

固件升级说明

为确保设备正常升级及稳定运行，请在升级前确认接收机型号对应的系统固件，并选择与设备匹配的升级文件。

升级过程中请保持设备正常供电和连接稳定，避免断电、重启或断开连接。

固件升级基本流程如下：

1. 启动司南外业软件测量大师；
2. 连接 GNSS 接收机，并确认设备型号及当前固件版本；
3. 选择与设备型号及系统平台匹配的固件文件；
4. 执行固件升级，并等待升级完成；
5. 检查系统固件及设备运行状态，确认升级成功。

固件获取地址：[下载中心-司南导航_北斗高精度定位](#)

更多内容

如需更多信息，请拨打司南导航全国服务热线 400-630-2933 转 2 获取技术支持。