

发布说明

司南 GNSS 接收机固件 V1.5.0.07

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；

完善了数传配置功能；

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
N3 GNSS 接收机	1.5.0.07	630AM
T300 GNSS 接收机	1.5.0.07	630AM
T30 GNSS 接收机	1.5.0.07	630AM
Lu5 GNSS 接收机	1.5.0.07	630AM
Mars GNSS 接收机	1.5.0.07	630AM
Mars Pro GNSS 接收机	1.5.0.07	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。

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。
- **数传配置问题修复** 修复通过测量大师配置数传时概率性失败的问题。
- **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版本，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. 检查系统固件版本及设备运行状态，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。