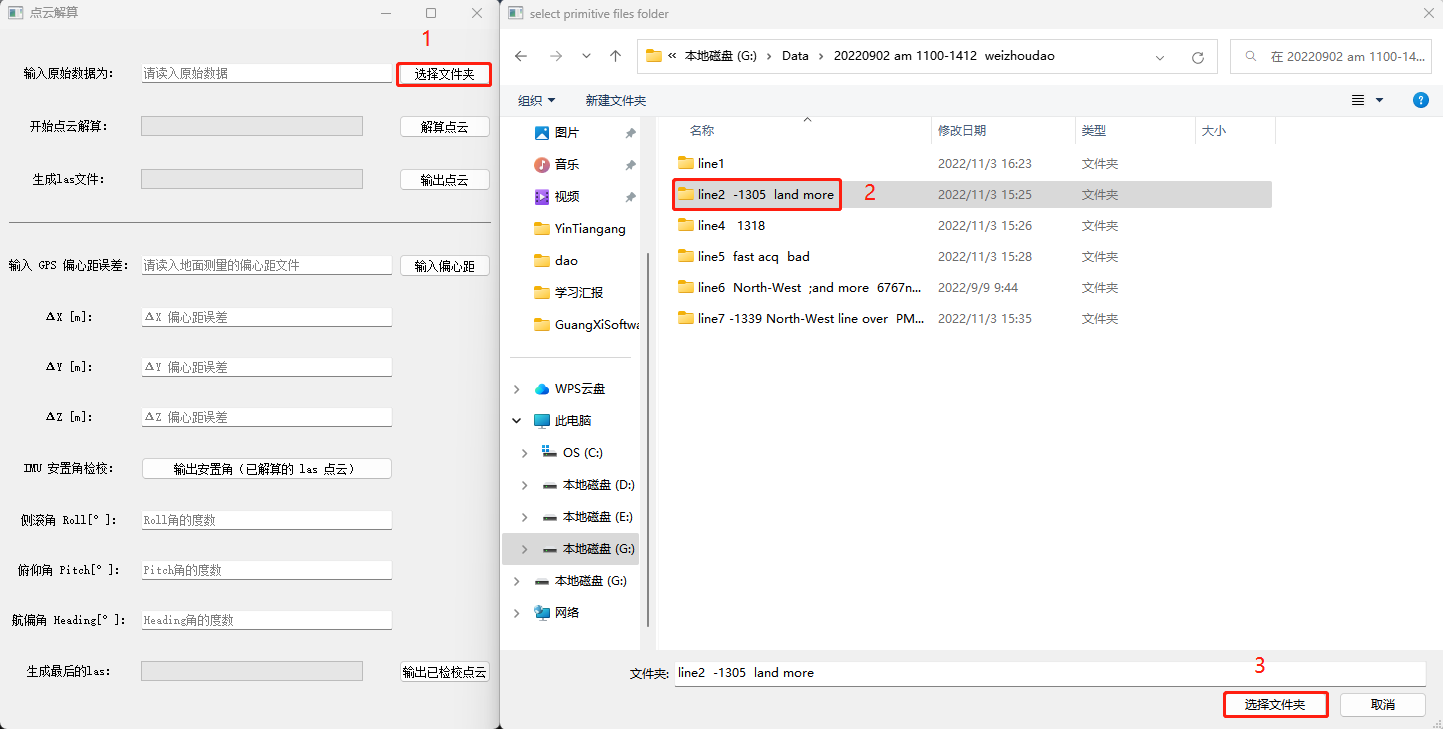
广西遥感院解算及检校软件使用说明

1. 主界面

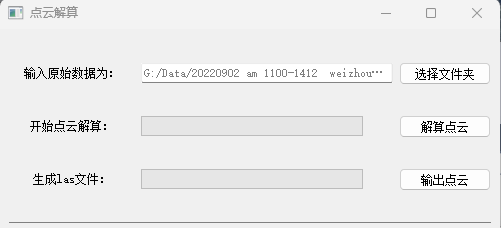


1. 解算部分
2. 输入航飞实验原始数据（DefaultXXXX）

点击界面中“选择文件夹”按钮，自动弹出对话框。点选航飞实验数据条带的文件夹（如line2 - 1305 land more）。点击对话框右下方“选择文件夹”按钮进行确定。



读取的文件夹名字自动显示在软件界面的文本框。



1. 进行点云解算

点击“解算点云”按钮。即对文件夹下所有“Default”开头的原始数据进行解算，得到点云几何坐标。

软件支持176MB和16MB两种格式原始数据的自动识别和解算。



1. 输出las文件

点击“输出点云”按钮。等待进度条到100.0%后进行下一步。

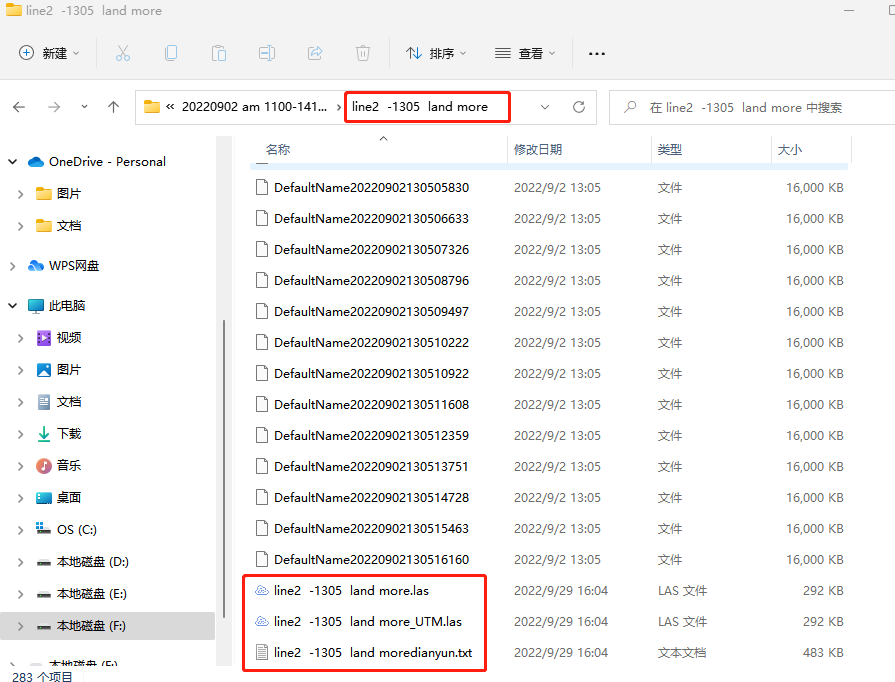


可以看到该文件夹里所有数据解算后汇总，新生成了 3 个文件。

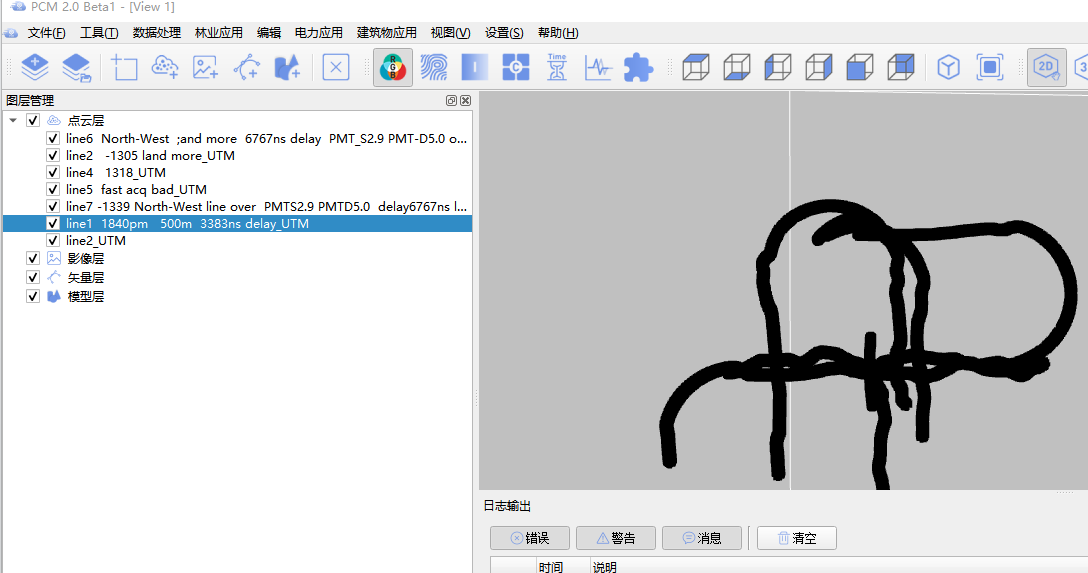
（WGS-84空间直角坐标系的txt格式点云

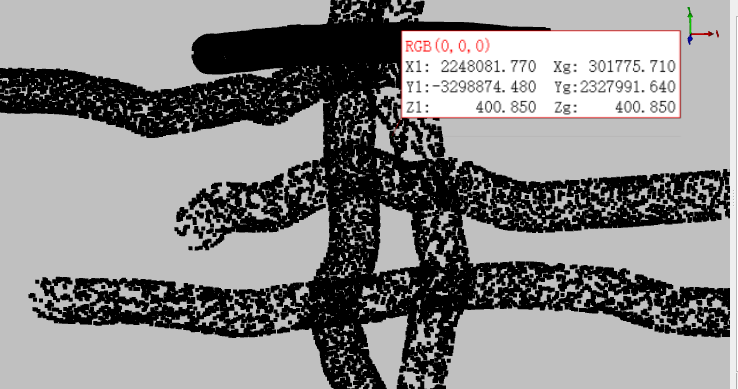
WGS-84空间直角坐标系的las格式点云

UTM 投影坐标系的las格式点云）

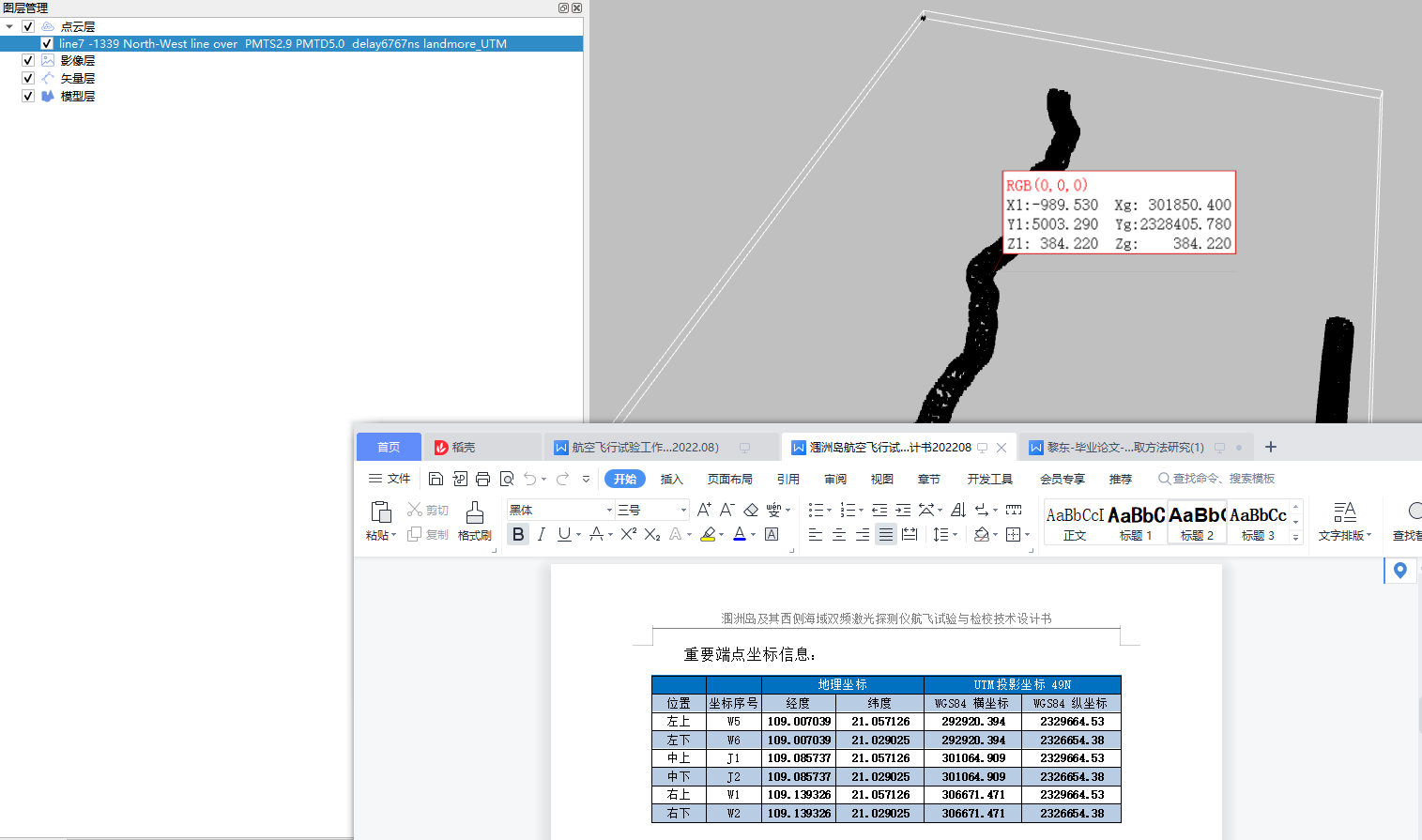


依次解算每个文件夹的原始数据。用PCM点云魔方软件打开解算得到的las文件（v1.4版）。



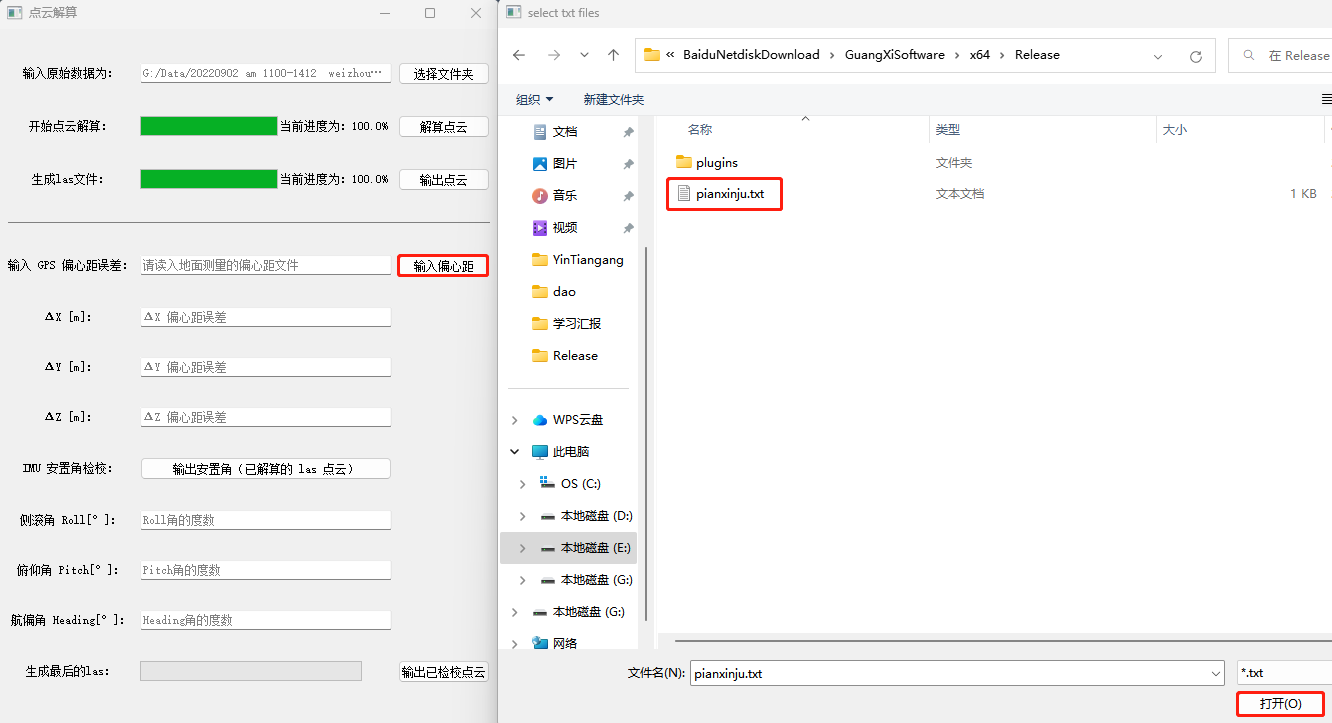


可以看到UTM投影坐标系的点云坐标与参考值接近，符合点云精度要求。

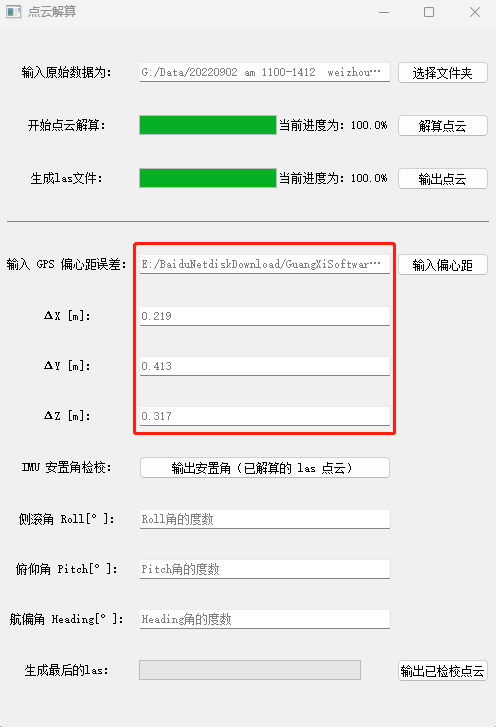


1. 检校部分
2. 输入GPS偏心距误差文件

点击界面中“输入偏心距”按钮，自动弹出对话框。点选地面测量的GPS偏心距误差文件（如pianxinju.txt）。点击对话框右下方“打开”按钮进行确定。

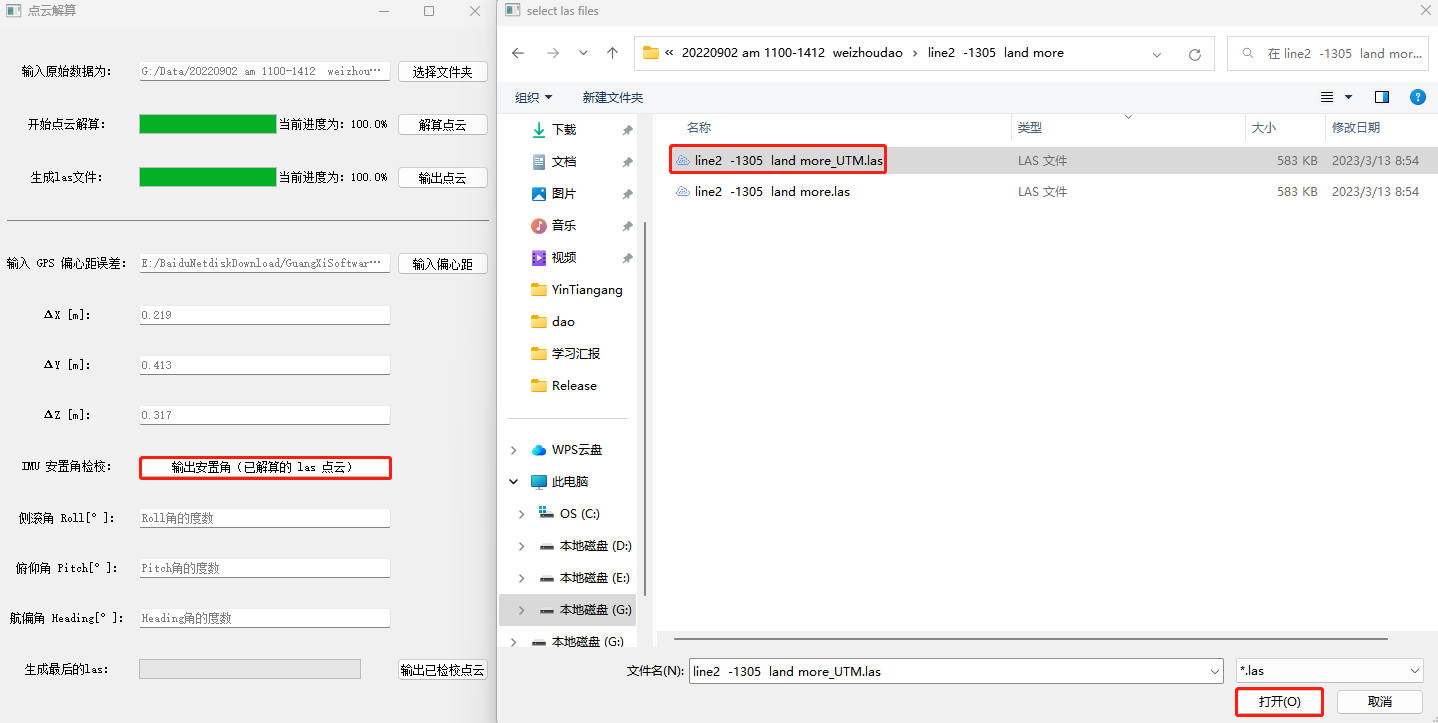


可以看到该界面自动读入了GPS偏心距误差文件名，并且自动显示了GPS偏心距误差三个量（ΔX，ΔY，ΔZ）的值，单位为米（m）。



1. 解算并输出安置角

点击界面中“输出安置角”按钮，自动弹出对话框。点选刚才生成的点云las文件（如line2 - 1305 land more\_UTM.las）。点击对话框右下方“打开”按钮进行确定。



可以看到该界面自动输出了IMU安置角的三个量（侧滚角Roll，俯仰角Pitch，航偏角Heading），单位为度（°）。



1. 输出无安置角误差的点云

最后点击界面中“输出已检校点云”按钮，生成最后的las点云文件。

