

SPAN-M

SPAN-E1 to układ SPAN (Synchronous Position Attitude and Navigation) oparty na nowej generacji odbiorników GNSS firmy NovAtel (OEM7) oraz IMU MEMS firmy Litef.

Ścisła integracja GNSS i IMU INS pozwala na ciągłe pozycjonowanie ze stałą dokładnością RTK pomimo chwilowych zaników sygnału GNSS. IMU Litef μ IMU-IC to tzw. "ultra-MEMS", zbliżone parametrami do IMU FOG, ale tańsze i trwalsze.



wyróżniki

- nowa technologia: (OEM7)
- 16 GB pamięci wewnętrznej na obserwacje
- precyzja μ IMU-IC prawie jak FOG
- brak ograniczeń eksportowych

kluczowe zalety

- OEM7: odbiór 555 kanałów GNSS
- OEM7: odbiór korekt L-Band 4 cm (globalnie)
- OEM7: algorytm wykrywania interferencji
- kompletny system nawigacyjny/pomiarowy
- dokładność nawet 1 cm dzięki RTK (4 cm z L-Band)
- zdolność do pracy przy chwilowym zaniku GPS
- łatwy w integracji (naśladuje odbiornik GPS NMEA)

zastosowania

- systemy Mobile Mapping, LiDAR
- roboty lądowe
- krytyczne systemy nawigacyjne i pomiarowe

dane techniczne

waga (PwrPak7 + IMU): ok. 3000 g

dokładność autonomiczna: 1,5 m RMS

dokładność EGNOS: < 60 cm RMS

dokładność TerraStar-C: < 4 cm RMS

dokładność RTK: 1 cm + 1 ppm RMS

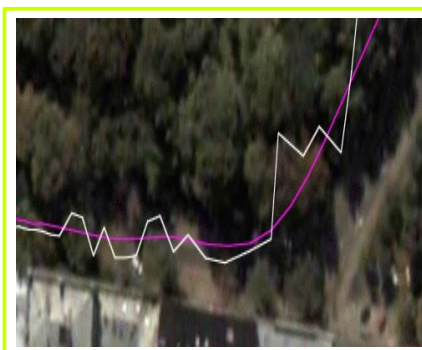
WiFi, USB, RS-232, RS-422, CAN, Ethernet

tempo pozycjonowania: 20 Hz (INS: 200 Hz)

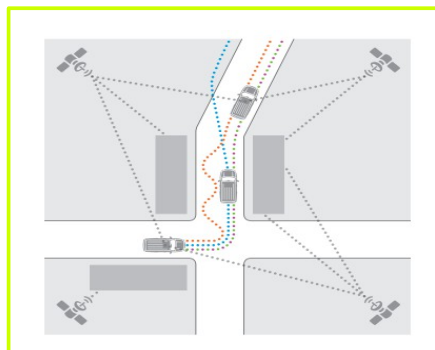
dokładność po 10 sek. zaniku GNSS: 16 cm

Gyro ang. random walk: < 0.3 deg/ $\sqrt{\text{hr}}$

opcja: pakiet do post-processingu Inertial Explorer



Linia biała: GPS / linia fioletowa: SPAN .



korzyści integracji GNSS+INS



*Optymalny do
systemów LiDAR i
Mobile Mapping.*

*Do trudnych warunków
odbioru (długie tunele itp.).*