

高精度组合导航系统



- 全新紧组合GNSS+INS融合引擎
- 体积小、重量轻，易于集成
- 支持全系统全频点RTK解算
- 多载体运动学模型，适配不同车辆
- 内置1.8°/hr高精度MEMS器件
- 一体化抗震设计，适应复杂严苛环境
- 实时输出三维高精定位导航信息

应用场景



GNSS性能

水平定位 (RMS)	单点 1.2m	RTK: 1cm+1ppm
高程定位 (RMS)	单点 2.5m	RTK: 1.5cm+1ppm
定向精度	0.1 ° (RMS、2米基线)	
测速精度	0.03m/s (RMS)	
信号跟踪	BDS:B1/B2/B3; GPS:L1/L2/L5; GLONASS:L1/L2; Galileo:E1/E5a/E5b; QZSS:L1/L2/L5	
输出频率	最高20HZ	
初始化	冷启动	≤ 45 s

IMU性能

陀螺仪性能	量程	±300 °/s
	零偏不稳定性	1.8 °/hr
	角随机游走	0.09 °/√hr
加速度计性能	量程	± 6g
	零偏不稳定性	0.015mg
	速度随机游走	0.035m/s/√hr
输出频率	100HZ	

GNSS失锁性能

失锁时间	定位模式	定位精度 (m) RMS		测速精度 (m/s) RMS		姿态角精度 (°) RMS	
		水平	垂直	水平	垂直	横滚/俯仰	航向
0s	RTK	0.03	0.03	0.02	0.01	0.07	0.08
10s	RTK	0.45	0.15	0.05	0.02	0.08	0.13

物理电气与环境

物理电气	输入电压	+9~36 VDC
	功耗	< 5W (典型值)
	重量	650g
环境	尺寸 (mm)	105 x 110 x 40
	工作温度	-40° C ~ +75° C
	存储温度	-45° C ~ +80° C
	湿度	95% 无冷凝
	防水防尘	IP67
	振动	MIL-STD-810G
	冲击	IEC60068-2-27

通讯端口

通信端口	串口	x 3
	网口	x 1
	CAN FD	x 1
	PPS/Event out	x 1
	Event in	x 1