

## SPAN-A1

Lekka zwarta obudowa zawiera ściśle zintegrowane: kartę GNSS OEM615 oraz IMU MEMS Analog Devices.

Z algorytmem SPAN jest to dobre źródło pewnej nawigacji dla robotów lądowych, maszyn i bezpilotowców (UAV).



wyróżniki SPAN-A1

- szczelna, odporna obudowa zawiera GNSS i MEMS
- RTK z GPS i GLO
- tylko 520 gram

parametry GNSS

zasilanie: 10-30 VDC  
 sygnały: GPS, GLO L1L2, 20 Hz (IMU: 200 Hz)  
 dokładność autonomiczna: 1,2 m  
 dokładność z EGNOS: 60 cm (DGPS: 40 cm)  
 dokładność z RTK: 1 cm + 1 ppm  
 porty: 1 x USB, 2 x RS-232, 1 x CAN

parametry INS

Gyro Input range: +/- 450 deg/sec  
 Gyro Rate bias stability: 6 deg/hr  
 Gyro Angular random walk: 0.30 deg/√hr  
 Accelerator Bias stability: 0.1 mg  
 Accelerator Velocity random walk: 0.029 m/s/√hr  
 Roll: 0,035 deg Pitch: 0,035 deg Heading: 0,15 deg \*)

\*) większe dostępne po post-processingu w programie Inertial Explorer

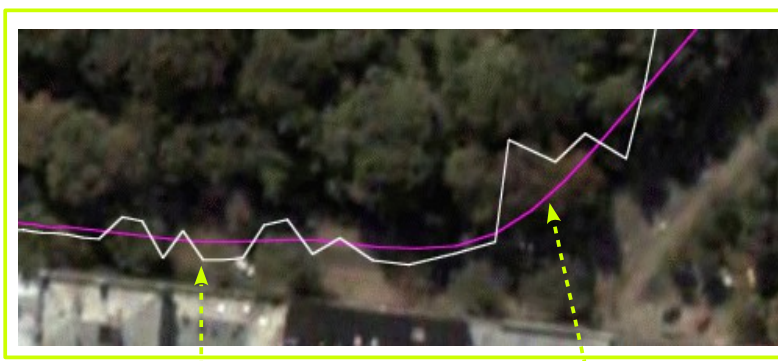
Modele SPAN:

MODEL:	PwrPak7-E1	SMART7-S	SPAN-A1	A1-PP6D	SPAN-CPT7	SPAN-uIMU	SPAN-1750	SPAN-ISA
GNSS:	OEM7	OEM7	OEM6	OEM6	OEM7	OEM7	OEM7	OEM7
MEMS/FOG IMU:	MEMS	MEMS	MEMS	MEMS	MEMS	MEMS	FOG	FOG
waga [kg]:	0,51	1,1	0,52	2,1	0,5	3,9	1,3	5,5
dokł. RTK po 10-sek. *)	25 cm	b.d.	46 cm	46 cm	12 cm	16 cm	13 cm	7 cm
dokł. PP po 10-sek. **)	1 cm	b.d.	2 cm	2 cm	1 cm	1 cm	1 cm	1 cm
przykładowe zastosowanie:	geomatyka mapowanie	nawigacja maszyn	nawigacja UAV	geomatyka mapowanie	nawigacja uzbrojenie	pomiary hydrografia	pomiary nawigacja	pomiary torowiska

\*) dokładność (dryf) pozycji po 10-sekundowym całkowitym zaniku GNSS \*\*) PP=post=processing w programie NovAtel Inertial Explorer (opcja)



Do integracji w systemach autonomicznych i dronach.



Pozycjonowanie SPAN pod gęstym drzewostanem: linia biała - standardowy odbiornik GNSS; linia fioletowa - SPAN.