

SPAN-PP6D-A1

Sprawdzona konfiguracja SPAN do Mobile Mapping (LiDAR, kamery). Świetnie pozycjonuje w typowym krajobrazie miejskim (drzewa, estakady, ekrany akustyczne).

Dysponujemy już tylko używanymi zestawami w specjalnej cenie.

**UŻYWANE
-50%**



wyróżniki
SPAN-PP6D-A1

- efektywny kosztowo system do MobileMapping
- gotów do korekt L-Band (TerraStar C) 4 cm
- wyprzedaż ostatnich szt. z dużym upustem

parametry GNSS

zasilanie: 9-36 VDC
 sygnały: GPS, GLO L1L2, 20 Hz (IMU: 200 Hz)
 sygnały (opcja): GAL, BDS
 dokładność autonomiczna: 1,2 m
 dokładność z EGNOS: 60 cm (DGPS: 40 cm)
 dokładność z L-Band (TerraStar C, opcja): 4 cm
 dokładność z RTK (opcja): 1 cm + 1 ppm
 porty: 2 x USB, 3 x RS-232, 1 x IMU, 2 x CAN, 1 x Eth.

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

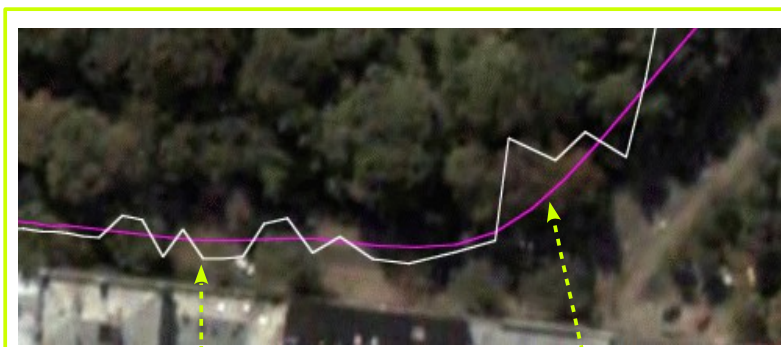
*) dokładność (dryf) pozycji po 10-sekundowym całkowitym zaniku GNSS **) PP=post=processing w programie NovAtel Inertial Explorer (opcja)



UWAGA
 Okazyjne zestawy
 używane : cena -50%.

Model GPS Glonass L1L2
 L-Band 4 cm 20 Hz

Udostępniamy dane testowe.



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