

SensAltion IMU Rugged

KEBNI IMU to jednostka inercjalna, wyposażona w zaawansowane oprogramowanie do Sensor Fusion oraz filtr Kalmana, pracujące na danych z 9 sensorów (żyroskopów, akcelerometrów i magnetometrów w 3 osiach, oraz czujnika ciśnienia). Dane są dostępne z częstotliwością do 1 kHz.

Oprogramowanie do Sensor Fusion obejmuje funkcjonalność kalibracji magnetometru z wykorzystaniem Soft- i hard-Iron po instalacji oraz algorytm czasu rzeczywistego do tłumienia zakłóceń magnetycznych.



ODPORNOŚĆ
obudowa metalowa
IP67

PRECYZJA:
żyroskop
In-Run Bias stability
 $\leq 2^\circ/h$

KOMUNIKACJA:
konektor: Fisher Minimax
CAN / RS-232



wyróżniki

- kompaktowe IMU w odpornej szczelnej obudowie
- żyroskopy klasy $< 2^\circ/h$

kluczowe zalety

- łatwy do integracji
- korzystny stosunek możliwości/ceny
- odporne metalowe złącze

zastosowania

- uniwersalne w stabilizacji