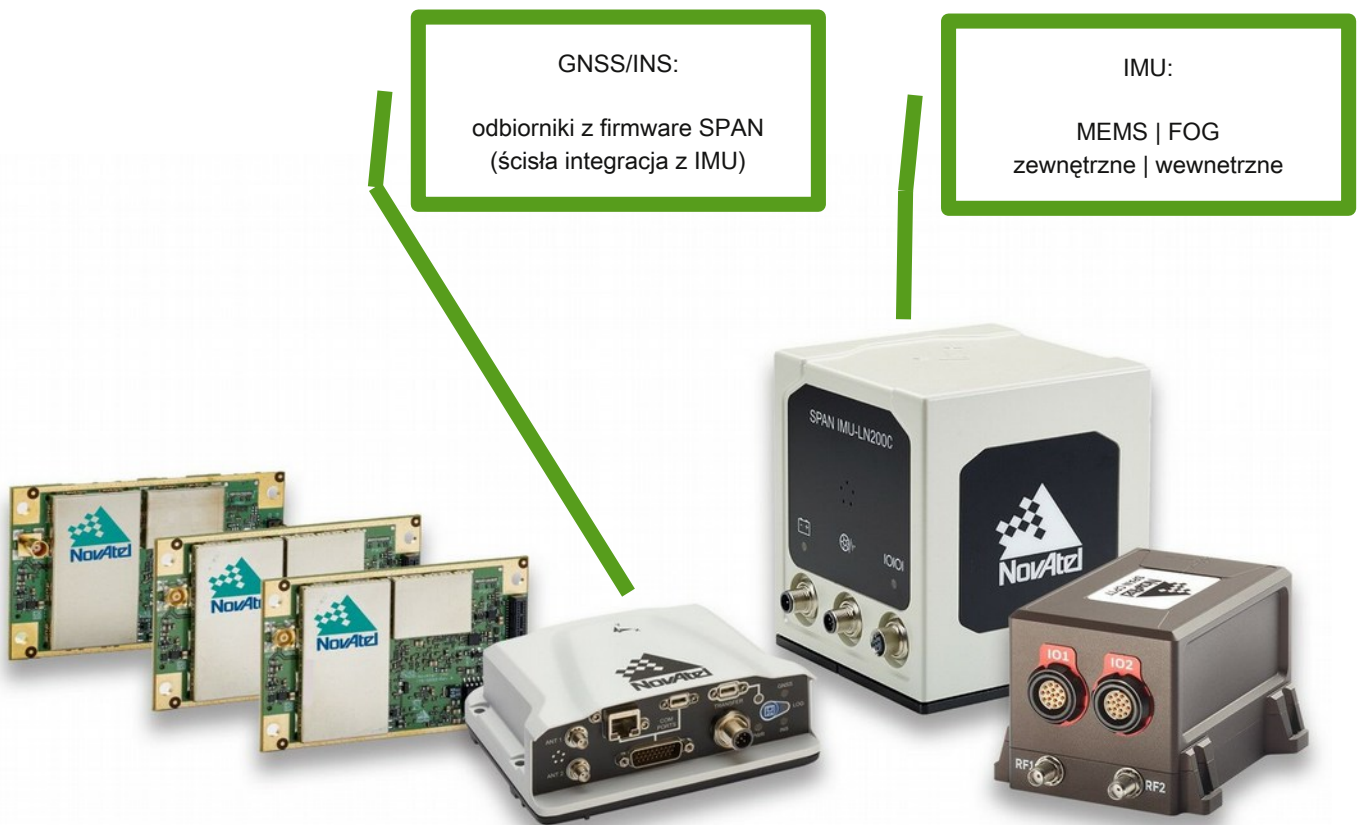


SPAN: ścisła integracja GNSS i INS

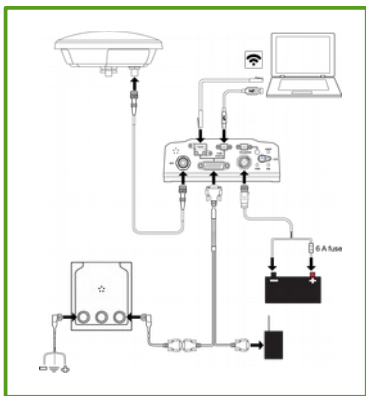
Algorytm SPAN (Synchronous Position, Attitude and Navigation) łączy zalety dwóch komplementarnych technologii: satelitarnej nawigacji i inercjalnej orientacji w jeden Inercjalny Nawigacyjny System (I.N.S.).

Ścisła integracja oznacza, że podczas deficytu satelitów GNSS obserwowanych przez odbiornik SPAN, brakujące do nawigacji informacje są obliczane z wykorzystaniem sensorów inercjalnych - umożliwiając płynną kontynuację pozycjonowania, nawet podczas przejazdów przez tunele.



GNSS/INS:
odbiorniki z firmware SPAN
(ścisła integracja z IMU)

IMU:
MEMS | FOG
zewnętrzne | wewnętrzne



wyróżniki

- algorytm INS Inertial Navigation System
- uwzględnia dynamikę w ruchu lądowym
- współpracuje z prawie każdym IMU inercjalnym
- opatentowana technologia Antenna Phase Windup

zalety

- ciągłe pozycjonowanie mimo zaników GNSS
- ciągła orientacja 3D mimo zaników GNSS
- duża odporność na niską dynamikę ruchu

zastosowanie

- do pomiarów drogowych Mobile Mapping
- do obliczeń trajektorii dla LiDAR
- do nawigacji pola walki (spodziewany zanik GNSS)
- do fotogrametrii