

ANavS® RTK System

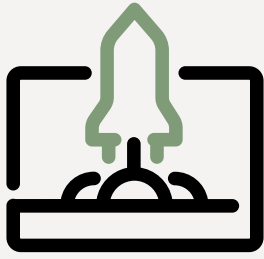
Sehr attraktives Preis-/Leistungsverhältnis

Geeignet für Open Road Tests, Dauerläufer, Flottenversuche
und Survey & Mapping

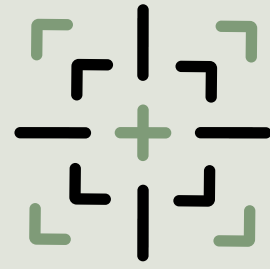
Industriegehäuse mit Touchscreen Bedienung



Kompaktgehäuse



Einfache Systemintegration
mit ACOM-Datenstrom
(NCOM-kompatibel)



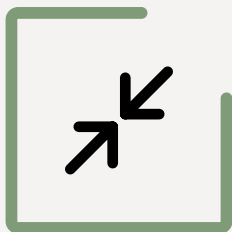
**Präzise Positions- und
Lageinformationen**
auch in schwierigsten Umgebungen



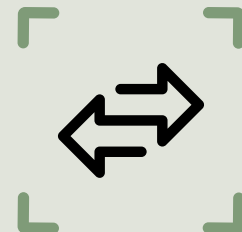
Temporäre GNSS-Ausfälle
werden überwunden



**Multi-GNSS,
Mehrfrequenz-RTK-Technologie,**
wahlweise 1,2 oder 3 Antennensysteme
GPS, Galileo, GLONASS, Beidou



Klein, leicht und geringer Stromverbrauch
Abmessungen: 128 x 119 x 55 mm
Gewicht: 250 g
Stromverbrauch Spitze: 17,5W (3,5A @ 5V)
Stromverbrauch Average: 10,5W (2.1A @ 5V)



Viele Schnittstellen
Ethernet, WLAN, CAN, USB, LTE
(integrierter NTRIP Client)

Eigenschaften

- Zentimetergenaue Positionierung mit hoher Robustheit durch die Tight-Kopplung
- Integrierte Stützung mit Odometriesignalen
- Einfache Systemintegration in OXTS-Anwendungen und ACOM-Datenstrom (NCOM-kompatibel)
- Bestes Preis-/Leistungsverhältnis
- Multi-GNSS
- Klein, leicht und geringer Stromverbrauch – auch über USB-C
- Zahlreiche Schnittstellen und integrierte WLAN und LTE Modems
- Aufgrund des Multi-Antennen-Setups sofort betriebsbereit, daher auch keine Aufwärm- und Einfahrprozeduren

Vorteile

Die patentierte tight gekoppelte Sensorfusion von ANavS® liefert 3D-Positions-, 3D-Lage-, Geschwindigkeits- und Beschleunigungsinformationen in Echtzeit mit einer Aktualisierungsrate bis zu 120 Hz.

Temporäre GNSS-Ausfälle (in engen Straßenschluchten, unter Brücken, in Garagen oder Tunneln) oder hohe Mehrwegeausbreitung werden durch die Integration zusätzlicher Sensoren überwunden, wodurch auch in schwierigen Umgebungen präzise Positions- und Lageinformationen geliefert werden.

Anwendungsbereiche

- Open Road Tests, Dauerläufer und Flottenversuche
- Survey & Mapping von Land, Wasser und aus der Luft
- Georeferenzierung von Kameras, Lidaren oder Radarsensoren
- Loggen der Fahrparameter bei Fahrzeugtests (CAN)
- Anwendungen in der Luft- und Schifffahrt
- Maschinenautomatisierung

Technische Daten

	Dual Frequenz	Triple Frequenz
Positionsgenauigkeit	0.01 m + 1 ppm	0.006 m + 1 ppm
Heading	0,25°	0,25°
Roll/Pitch	0,125° (*)	0,125° (*)
Spurwinkelgenauigkeit	0,125° (*)	0,125° (*)
Schräglagegenauigkeit	0,125° (*)	0,125° (*)
Geschwindigkeitsgenauigkeit	0,108 km/h	0,108 km/h
Maximale Datenausgaberate	120 Hz	120 Hz
GNSS-Konstellation	GPS, GLONASS, BeiDou, Galileo	GPS, GLONASS, BeiDou, Galileo
Single Antennen Empfänger	X	X
Duale Antennen Empfänger	X	X
Triple Antennen Empfänger	X	X

(*) Bei Antennenabstand 2 m ohne Dynamik, die Werte werden bereits im Stillstand erreicht, mit Dynamik können noch bessere Werte erzielt werden

Unterschiede zwischen den ANavS-Modellen

Positionsgenauigkeit:

- 1 cm (RTK), 20 cm (PPP)

Zahl der GNSS Empfänger (RTK):

- Single-, Dual- oder Triple-GNSS-Antennen-System zur hochgenauen Attitude-Bestimmung (Yaw, Pitch, Roll).
- Mit zwei GNSS-Empfängern/-Antennen können zwei Winkel (z.B. Yaw und Pitch) hochgenau bereits im Stillstand bestimmt werden.
- Mit drei GNSS-Empfängern/-Antennen können drei Winkel (Yaw, Pitch und Roll) hochgenau bereits im Stillstand bestimmt werden.

Güte der IMU:

- Low- und Mid-Grade MEMS IMU
- Umso höher die Güte der IMU, desto geringer ist der Positions- und Attitude-Drift bei GNSS-Signalabschattungen

Gehäuse:

- Industriegehäuse mit Touchscreen-Bedienung
- Kompaktgehäuse

