

电子陀螺仪

用途：操纵稳定性测试、横向稳定性测试、车辆姿态测试

标准配置

- 电子陀螺仪1个
- 安装底座1个
- 信号/电源线1根（线长5m，外径5mm，可定制）
- GPS天线（5米）1个

推荐组合产品

单独使用陀螺仪时，可选配专用PC软件



技术指标

	型号	SPATIAL-A12	NE-GYRO3
角速度测量	量程	±500°/s (250,500,2000可选)	
	非线性	±0.05%	±0.2%
加速度测量	量程	±4g (2g,4g,16g可选)	
	非线性	±0.05%	±0.5%
角度测量	横滚角	量程: ±90°; 精度: ±0.1°	量程: ±90°; 精度: ±0.6°
	俯仰角	量程: ±90°; 精度: ±0.1°	量程: ±90°; 精度: ±0.6°
	航向角	量程: 0~360°; 精度: ±0.2°	量程: 0~360°; 精度: ±0.6°
磁场测量	量程	±8G	
	非线性	±0.08%	±0.1%
导航参数	测速范围	0.5-720km/h	
	速度精度	0.05m/s	0.1m/s
	水平位置精度	2m (RTK 0.02m)	2.5m CEP
	垂直位置精度	3m (RTK 0.03m)	2.5m CEP
产地		澳大利亚	中国
其他	更新率	100Hz	100Hz
	热启动时间	500ms	
	MTBF	310000hrs	50000hrs
	抗振动极限	2000g	
	工作电源	9~30VDC, 功耗约6W	
	工作环境	温度: -40~85°C; 湿度: 10%~90%RH (不结露)	
	重量	约240g	约240g
	输出接口	电压输出: 10CH, ±5V; 通讯输出: RS232或RS422	
	状态指示	通讯指示, 卫星个数, 工作状态	
	外形尺寸LWH	84x80x57mm	

技术指标 (高端产品)

	型号	MOTUS-LIC-A12	INS-B-G450-A8
角速度测量	量程	±475°/s	±450°/s
	非线性	±0.03%	±1°/h
加速度测量	量程	±5g	±8g
	非线性	±0.05%	±0.005mg
角度测量	横滚角	量程: ±90°; 精度: ±0.03°	量程: ±90°; 精度: ±0.1°
	俯仰角	量程: ±90°; 精度: ±0.03°	量程: ±90°; 精度: ±0.1°
	航向角	量程: 0~360°; 精度: ±0.1° (双天线±0.05°)	量程: 0~360°; 精度: ±0.1°
磁场测量	量程	±8G	
	非线性	±0.08%	4nt, rms
导航参数	测速范围	0.5-720km/h	
	速度精度	0.007m/s	0.03m/s
	水平位置精度	0.8m (RTK 0.008m)	1.2m (RTK 0.01m)
	垂直位置精度	1.5m (RTK 0.015m)	1.0m (RTK 0.02m)
产地		澳大利亚	美国
其他	更新率	100Hz	
	热启动时间	2s	500ms
	MTBF	200000hrs	55500hrs
	抗振动极限	2000g	
	工作电源	5~36VDC, 功耗约1W	9~36VDC, 功耗约3W
	工作环境	温度: -40~85°C; 湿度: 10%~90%RH (不结露)	温度: -40~70°C; 湿度: 10%~90%RH (不结露)
	重量	约72g	约220g
	输出接口	电压输出: 10CH, ±5V; 通讯输出: RS232或RS422	
	状态指示	通讯指示, 卫星个数, 工作状态	
	外形尺寸LWH	67x42x30mm	120 x50 x53mm