



产品特点

- 紧 / 深耦合技术
- GPS+BDS / GPS+GLO 组合导航解算
- 200 Hz 数据更新率
- 可选 GNSS 双天线配置
- 支持零速修正 (ZUPT)
- 支持 Heave 升沉技术

SPAN-KVH1750 分体式闭环光纤组合导航系统

SPAN-KVH1750 组合导航系统是由组合导航接收机 ProPak6 与惯性测量单元 IMU-KVH1750 组成。IMU-KVH1750 是由美国 KVH 公司生产的，内置三轴闭环光纤陀螺仪和三轴微机械加速度计。

应用领域：水上水下地形测量、植物保护、大型无人机航拍、稳定平台。

性能指标

数据更新率	IMU 测量	200Hz
	INS 位置	200Hz
	INS 速度	200Hz
	INS 姿态	200Hz
速度限制	515m/s	
高度限制	无	

IMU 物理尺寸和电气特性

尺寸	Ø 88.9 x 73.7 mm
重量	<0.7 kg
输入电压	+9~+36VDC
功耗	8W (最大)

IMU 性能指标

陀螺类型	闭环光纤陀螺
陀螺输入范围	±490°/s
陀螺零偏稳定性	0.7°/hr
陀螺标度因数	≤ 50 ppm
陀螺角随机游走	0.012°/√hr
加速度计量程	±10g
加速度计零偏稳定性	≤ 1mg
加速度计标度因数温度敏感度	≤ 100 ppm/°C

环境指标

温度	工作温度	-50 °C ~ + 75 °C
	存储温度	-50 °C ~ + 85 °C
湿度	95% 无冷凝	

组合导航系统性能

中断时间	定位模式	位置精度 (m)RMS		速度精度 (m/s)RMS		测姿精度 (度)RMS		
		水平	垂直	水平	垂直	横滚	俯仰	方位
0S	RTK	0.020	0.030	0.020	0.010	0.015	0.015	0.035
	单点	1.000	0.600	0.020	0.010	0.015	0.015	0.035
	后处理	0.010	0.020	0.020	0.020	0.015	0.015	0.015
10S	RTK	0.130	0.120	0.040	0.030	0.020	0.020	0.045
	单点	1.150	0.700	0.040	0.030	0.020	0.020	0.045
	后处理	0.030	0.020	0.020	0.020	0.015	0.015	0.015
60S	RTK	3.300	1.700	0.150	0.070	0.030	0.030	0.055
	单点	4.300	2.300	0.150	0.070	0.030	0.030	0.055
	后处理	0.28	0.090	0.030	0.030	0.016	0.016	0.020