

SensAltion IMU OEM

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.



29 x 24 x 7 mm
7 gram

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

KOMUNIKACJA:
20-pin micro board mounted
CAN, UART TTL, SPI, I2C



wyróżniki

- kompaktowe IMU do integracji
- żyroskopy klasy $< 2^\circ/\text{h}$

kluczowe zalety

- łatwy do integracji
- korzystny stosunek możliwości/ceny
- nie wymaga kłopotliwego lutowania SMD

zastosowania

- uniwersalne w stabilizacji