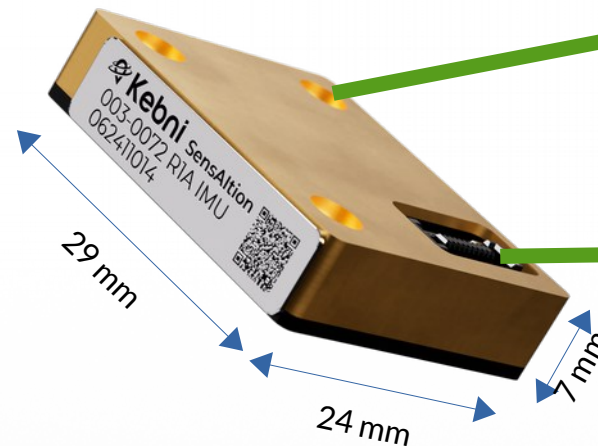


SensAltion IMU (OEM)

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. Wersja OEM może być łatwo głęboko integrowana na płytce klienta przy pomocy standardowego 20-pinowego złącza.

zastosowania	- stabilizacja i nawigacja - pomiar kątów i nachyleń
kluczowe parametry	- żyroskopy klasy $2^{\circ}/h$ - łatwa głęboka integracja bez SMD - świadectwo pochodzenia z UE
mechaniczne	- temp. pracy: -40 do +70 C - wibracje: 8 grms MIL-STD 810G - waga: 7 gram
żyroskopy	- Range: 250/490 $^{\circ}/s$ - in-run Bias Stab: $\leq 2^{\circ}/h$ - Random Walk: 0.1 $^{\circ}/\sqrt{h}$ typ.
akelerometry	- Range: 2/4/8/16 g - in-run Bias Stab: ≤ 30 g - Random Walk: 0.03 m/s/ \sqrt{h} typ.
interfejs	- konektor 20-pin na płytce klienta - dane: CAN2.0A/B, UART TTL,SPI, I2C
elektryczne	- zasilanie: 3.3 - 5.5 VDC - pobór mocy: 0,8 W typ.
dane	- Data Rate: do 1 kHz - protokół: Binary, NMEA - synchronizacja: in/out



łatwy montaż: 3 wkręty

niska waga: 7 gram

konektor 20-pin micro