



产品特点

- 深耦合技术
- 555 跟踪通道, 支持全系统多频点解算
- 支持 SPAN Land Vehicle 技术
- 支持双天线输入
- 商用高精度 MEMS 器件, 无出口限制
- 体积小、重量轻、功耗低、一体化 GNSS/INS 封装
- 支持内部 16GB 存储
- 支持外接轮速传感器
- 支持外部 LED 状态显示

SPAN-CPT7

光纤精度 MEMS 体积组合导航系统

SPAN-CPT7 是一款结构紧凑、一体化封装的 GNSS+INS 组合导航系统, 内部集成 NovAtel 最新的 OEM7 GNSS 板卡、不受出口限制的高精度 MEMS IMU, GNSS 和 IMU 通过 NovAtel SPAN 紧密耦合算法, 可为用户提供精确、连续的高精度三维导航解算信息, SPAN-CPT7 具有体积小、重量轻、功耗低、通讯接口丰富等特点, 易于在多种载体平台上集成应用。SPAN CPT7 为无人车、高精地图采集、无人机以及其他商业导航应用提供战术级性能。

应用领域: 高精度地图采集、自动驾驶、航空摄影、背包测量、海洋测图、无人机、稳定平台等。

性能指标

信号跟踪	555 个通道
	GPS L1 C/A, L1C, L2C, L2P, L5
	GLONASS L1 C/A, L2C/A, L2P, L3, L5
	BeiDou B1I, B1C, B2I, B2a, B2b
	Galileo E1, E5 AltBOC, E5a, E5b
	NavIC (IRNSS) L5
	SBAS L1, L5
	QZSS L1 C/A, L1C, L2C, L5
	L-Band 5 个通道
水平定位精度 (RMS)	单点 L1 1.5m
	单点 L1/L2 1.2m
	SBAS 60cm
	DGPS 40cm
	TerraStar-L 40cm
	TerraStar-C PRO 2.5cm
	RTK 1cm + 1ppm
双天线航向精度 (RMS)	2m 基线 0.08°
	4m 基线 0.05°
数据更新率	GNSS 观测量 最高 20Hz
	IMU 原始数据 100Hz 或者 400Hz(可选配)
	INS 位置 / 航姿 最高 200Hz
首次定位时间	冷启动 <39 s
	热启动 <20 s
时间精度	20ns RMS
速度限制	499m/s

IMU 性能指标

陀螺性能	陀螺类别 MEMS
	量程 (最大) ±200°/s
加速度计性能	加速度计类别 MEMS
	量程 ±20g
IMU 原始数据更新率	100Hz

物理尺寸和电气特性

尺寸	90mm × 60mm × 60mm
重量	500g
供电	功耗 9 W (典型值)
	输入电压 +9 ~ +32 V DC
天线接口	输出电压 5 V DC ±5%
馈电输出	最大电流 200 mA

通讯接口

1 个 RS-422	
1 个 RS-232	最大 230400bps
1 个 USB Device	
1 个 Ethernet	
1 个 CAN 口	
3 个 Event Input	
3 个 Event Output	
1 路轮速传感器输入	

卫星信号中断后的系统性能

失锁时间	定位模式	位置精度 (M) RMS		速度精度 (M/S) RMS		航姿精度 (度) RMS		
		水平	垂直	水平	垂直	横滚	俯仰	航向
0s	RTK	0.020	0.050	0.015	0.010	0.010	0.010	0.030
	单点	1.000	0.600	0.015	0.010	0.010	0.010	0.030
	后处理	0.010	0.020	0.015	0.010	0.003	0.003	0.010
10s	RTK	0.120	0.080	0.035	0.020	0.018	0.018	0.040
	单点	1.100	0.650	0.035	0.020	0.018	0.018	0.040
	后处理	0.010	0.020	0.015	0.010	0.003	0.003	0.010
60s	RTK	3.820	0.730	0.165	0.030	0.030	0.030	0.055
	单点	4.800	1.300	0.165	0.030	0.030	0.030	0.055
	后处理	0.110	0.050	0.017	0.010	0.004	0.004	0.014