

航姿参考系统：AH500

水下机器人主要用于潜水员不能到达的深度或恶劣水下环境中，进行水下探测或水下作业，目前比较常见的分为ROV和AUV，主要区别在于AUV是一种无缆潜水器，通过预先编程序进行控制，不管是ROV或者AUV在水下探测作业的时候，都需要实时掌握他们的运动姿态，一方面可以保证水下机器人航行时的安全，另一方面可以更高效的完成水下探测或作业任务。



北微传感携手合作伙伴推出的水下机器人姿态控制解决方案，通过航姿参考系统实时测量水下机器人的三轴姿态，将数据反馈给控制系统，确保机器人在航行的过程中可以在外界环境（洋流、障碍物等）的干扰下时刻调节自身姿态安全行驶同时不会偏离目标方向



产品实拍图

产品特点:

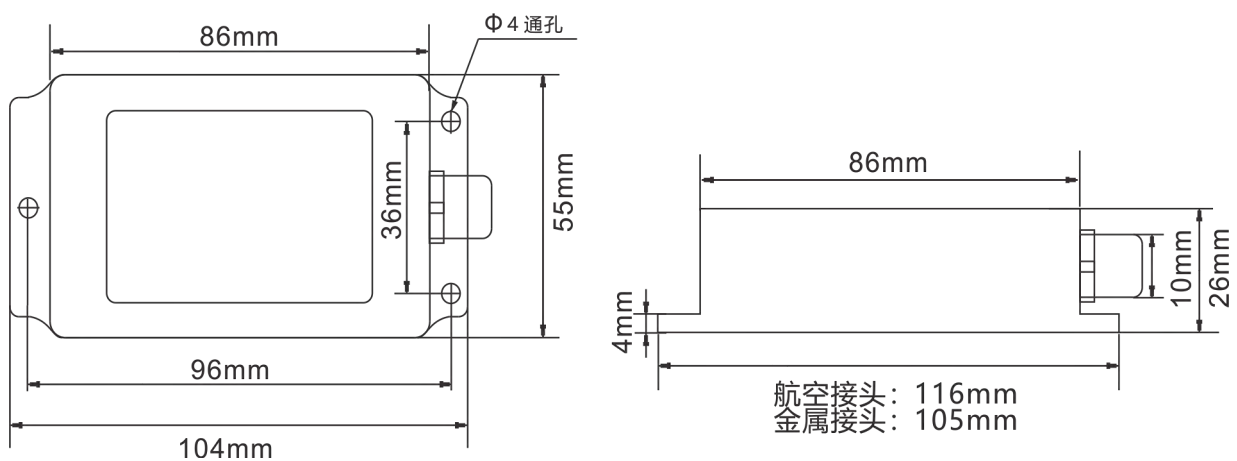
- 航向精度：0.3°
- 横滚俯仰角精度：0.1°（RMS，动态）
- 动态静态测量
- 非线性补偿，正交补偿
- 特殊偏置追踪算法消除漂移
- 陀螺漂移补偿
- 启动延迟 < 3s
- 串口通信速率2400到115200波特率
- RS232,485,TTL,CAN接口输出可选
- 宽温范围：-40°C~+85°C，温度补偿
- 高性能卡尔曼滤波算法
- 小体积外形：L60 × W59 × H29mm .

航姿参考系统：技术指标

性能指标：

姿态参数	俯仰精度	0.1° (RMS, 动态) 0.01° (RMS, 静态)
	横滚精度	0.1° (RMS, 动态) 0.01° (RMS, 静态)
	分辨力	0.01°
	倾斜范围	俯仰 ± 90°, 横滚 ± 360°
航向参数	航向精度	0.3° (俯仰 < 40°)
		0.5° (俯仰 < 60°)
		0.7° (俯仰 < 80°)
	分辨力	0.01°
物理特性	尺寸	L103.8 x W55.4 x H28 (mm)
	重量	150克
	RS232/RS485/TLL	可选
	启动延迟	< 50毫秒
接口特性	最大输出频率	50HZ
	串口通信速率	2400到115200波特率
	数字输出格式	二进制高性能协议
环境	抗振性能	2000g

产品平面图：



客户现场：



大坝水底结构探测



水下管线检测



水下物体的定位回收



科学考察、研究