IMU微型陀螺测量系统MIN-900-2

产品名称	IMU微型陀螺测量系统MIN-900-2
公司名称	陕西航天长城科技有限公司
价格	面议
规格参数	
公司地址	西安市金花北路169号
联系电话	86-02982501710-803 18092542259

产品详情

imu微型陀螺测量系统min-900-2

微型陀螺测量系统min-900-2简介：

imu微型陀螺测量系统min-900-2
结合了三个方向角速率陀螺仪，三向加速度计，三轴磁强计，混合运算器, 16bit 模数转换,
微控制器等，通过创新性的算法，无论在静态和动态都能给出精确的方向和姿态。操作在三轴360
度的运动状态，提供姿态的euler角。

原理：

min-900-2 利用三轴陀螺跟踪系统动态的角度，三轴的加速度计和磁场计跟踪静态的角度，而内置的处理器及控制器，通过滤波和算法，输出实时的角度（无论是在静态还是动态），这就提供了快的响应,当在振动和快速的运动状态下也没有漂移。稳定的输出通过容易使用的数字格式提供.

微型陀螺测量系统min-900-2性能参数：

方向量程	360 度, 任意
传感器量程	陀螺: +/-300
	加速度: +/-
	磁场: +/-1.2

a/d 分辨率	16 bits
加速度 线性度	0.2%
加速度 零偏稳定性	0.010 g's
陀螺 线性度	0.2%
陀螺 零偏稳定性	0.7 degrees/s
磁强计 线性度	0.4%
磁强计 零偏稳定性	0.010 gauss
方向分辨率	< 0.1 deg
重复性	0.20 deg
精度	+/-0.5 deg
输出格式	euler
串口数字输出	rs-232
响应频率	100hz
串口数据速率	115.2 kb
供应电压	9v dc
供应电流	100 ma
操作温度	-40 to +70 °

尺寸	58 x 47x 29 m
冲击	1000 g's (非