

GPS+惯性组合导航模块 导航模块 苏州捷研芯有限公司

产品名称	GPS+惯性组合导航模块 导航模块 苏州捷研芯有限公司
公司名称	苏州捷研芯电子科技有限公司
价格	面议
规格参数	
公司地址	苏州工业园区东富路2号东景工业坊56幢
联系电话	13915543356

产品详情

苏州捷研芯坐落于苏州工业园区，注册资金1258.4万元，由著名半导体封测公司的专家和中科院菁英人才创办，拥有独立知识产权的封装、测试、模块化技术及数据处理算法。

是指gps硬件，就是gps接收器。有一些手机只说有gps功能，是指它里边装了gps软件，或者说它可以安装gps软件，但它没有gps硬件，你需要再买个蓝牙gps接收器才能使用导航。

导航模块有时也称为gps芯片，或导航芯片。

惯性导航模块的优势：

(2) 车辆姿态角

SKM-4DX惯性导航模块利用多年对MEMS惯性器件的研究经验，通过自适应滤波算法实现了对陀螺仪漂移和加速度震动信号的滤波，并进一步可以获得高精度的姿态信息，从而可以满足坡道检测等车辆监控和导航应用的各种需求。车辆仰角、俯角可以达到30度。

(3) 6轴加速度传感器

惯性导航系统的硬件基础是BMI160，它将加速传感器与陀螺仪的结合于一体，具有理想的信噪比，使得组件可提供精确、可靠的测量结果。

NMEA-0183协议说明

MG10模块同外部设备的通信接口采用UART（串口）方式，输出的定位数据采用NMEA-0183协议（默认），控制协议为SkyTraq协议。

1、 Global Positioning System Fix Data（GGA）GPS定位信息

\$GPGGA, <1>, <2>, <3>, <4>, <5>, <6>, <7>, <8>, <9>, 车载组合导航模块, M, <10>, M, <11>, 导航模块, <12>*hh<CR><LF>

<1> UTC时间，hhmmss（时分秒）格式

<2> 纬度ddmm.mmmm（度分）格式（前面的0也将被传输）

<3> 纬度半球N（北半球）或S（南半球）

<4> 经度dddmm.mmmm（度分）格式（前面的0也将被传输）

<5> 经度半球E（东经）或W（西经）

<6> GPS状态：0=未定位，1=非差分定位，2=差分定位，6=正在估算

<7> 正在使用解算位置的卫星数量（00~12）（前面的0也将被传输）

<8> HDOP水平精度因子（0.5~99.9）

<9> 海拔高度（-9999.9~99999.9）

<10> 地球椭球面相对大地水准面的高度

<11> 差分时间（从最近一次接收到差分信号开始的秒数，如果不是差分定位将为空）

<12> 差分站ID号0000~1023（前面的0也将被传输，如果不是差分定位将为空）

2、 GPS DOP and Active Satellites（GSA）当前卫星信息

\$GPGSA, <1>, <2>, <3>, <3>, <3>, <3>, <3>, 智能导航模块, <3>, <3>, <3>, <3>, <3>, <3>, <3>, <4>, <5>, <6>*hh<CR><LF>

<1> 模式，M=手动，GPS+惯性组合导航模块，A=自动

<2> 定位类型，1=没有定位，2=2D定位，3=3D定位

GPS+惯性组合导航模块-导航模块-苏州捷研芯有限公司由苏州捷研芯纳米科技有限公司提供。苏州捷研芯纳米科技有限公司（www.jyxsolution.com）在传感器这一领域倾注了无限的热忱和热情，苏州捷研芯一直以客户为中心、为客户创造价值的理念、以品质、服务来赢得市场，衷心希望能与社会各界合作，共创成功，共创辉煌。相关业务欢迎垂询，联系人：王经理。