



ОЦЕНОЧНАЯ ПЛАТА

# Инерциальные навигационные системы серии ГКВ-1 ВМ/2 ВМ/3 ВМ

ГКВ-1 ВМ/2 ВМ/3 ВМ – современные инерциальные модули, построенные на базе SMD-модуля **ГКВ-1 ОЕМ**. Модули можно применять в БПЛА, сканирующих LiDAR-системах, миниатюрных роботах, водных судах и других областях применения.

В зависимости от задач могут быть добавлены дополнительные программные функции и алгоритмы.

# Измеряемые данные:

- Угловая скорость
- **Ускорение** (g, м/с²)
- Магнитное поле
- Абсолютное давление (□а)
- Данные от ГНСС приёмника (при подклю-

# Вычисляемые данные:

- Углы наклона (по осям Хи У)
- Углы ориентации
- Линейная скорость в трёх направлениях (м/с)
- Расстояние в стартовой системе координат (м) и геодезической СК (WGS84)

# Комплектация:

- Этикетка
- Модуль инерциальный
- Ответный разъём
- Антенны (опционально)
- Оценочная плата (опционально)



версия с алгоритмами

вычисления навигации и ориентации на основе данных от встроенных трехосевых датчиков угловой скорости, акселерометров, магнитометров и датчика абсолютного давления.

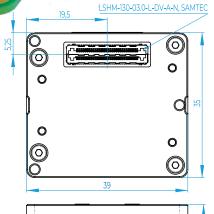
Размеры **39**х**35**х**12,5** мм.

**2 ВМ** – базовая версия модуля со встроенным одноантенным ГНСС-приёмником. Размеры 39х35х18,5 мм.

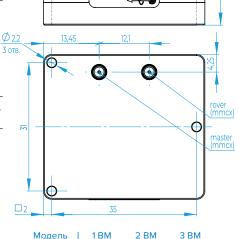
**3 ВМ** – базовая версия со встроенным двухантенным ГНСС-приёмником (ГНСС-компас). ГНСС-компас позволяет производить вычисление курса в статике. Размеры **39**х**35**х**18,5** мм.

# Демонстрационное ПО

Для тестирования функций модуля разработано программное обеспечение Qinertsys. Данное ПО позволяет настраивать и отображать измеряемые и вычисляемые данные, а также сохранять их в различных форматах: бинарный, csv, mat.



ГАБАРИТНЫЙ ЧЕРТЁЖ ГКВ-З ВМ



12,5

18,5

18,5

Модель

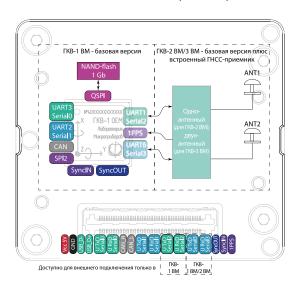
NP400000000000



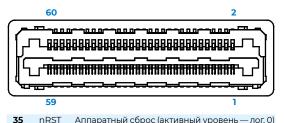


+7 (495) 005-17-32

# Различие ГКВ-1 ВМ/2 ВМ/3 ВМ



# Назначение контактов



# nRST Аппаратный сброс (активный уровень — лог. 0)

#### Индикация

Управление внешними светодиодами статуса ГНСС:

- **4** PD15\_PE15 Решение ГНСС
- 6 PD10 — Решение курса
- 16 PE14 — Поправки от БС

Управление внешними светодиодами статуса режима работы ГКВ:

- PD7 – Рабочий режим
- PC14 21 — Модуль неисправен
- PE0 32 Управление внешним светодиодом статуса ИНС Управление внешним светодиодом статуса 60 PE1 записи данных

	Выход сигнала синхронизации (1PPS) от ГНСС-приемника <sup>1</sup>
C	л г псс-приемника :

- 18 SYNC IN Вход сигнала синхронизации
- 20 SYNC OUT Выход сигнала синхронизации

Инте	ерфейсы		
8	TX3	Выход и вход интерфейса UART	
10	RX3	дополнительного порта 3 (Serial port 3) <sup>2</sup>	
24	TX0	Выход и вход интерфейса UART	
26	RX0	основного порта (Serial port 0)	
28	TX2	Выход и вход интерфейса UART	
30	RX2	дополнительного порта 2 (Serial port 2) <sup>3</sup>	
29	USB-	Интерфейс USB основного порта	
31	USB+	интерфейс озв основного порта	
41	CAN L	Интерфейс CAN	
43	CAN H	интерфейс САМ	
52	TX1	Выход и вход интерфейса UART	
54	RX1	дополнительного порта 1 (Serial port 1)	

Пита	ние	
27	GND	Общий питания
33	GND	Общий питания
45	3,3 B	Опорное напряжение для внешних преобразователей логических уровней
51	GND	Общий питания
53	GND	Общий питания
55	GND	Общий питания
57	Ивх	Напряжение питания 5В
59	Uвx	Напряжение питания 5В

- 1 только для ГКВ-2 BM/3 BM
- $^{2}~$  в ГКВ-3 ВМ не использовать, т.к. занят ГНСС приемником (в 1 ВМ/2 ВМ можно подключить внешнее устройство по выбранному протоколу)
- <sup>3</sup> в ГКВ-2 ВМ/3 ВМ не использовать, т.к. занят ГНСС приемником (в 1 ВМ можно подключить внешнее устройство по выбранному протоколу)

# **Технические характеристики ГКВ-1 ВМ/2 ВМ/3 ВМ**

# Общие характеристики

Диапазон рабочих температур		-40+	70 °C
Напряжение питания		4,75 — 5,	25 B
Максимальная потребляемая мощность, не более <sup>1</sup>	2 Вт	2,5 Вт	3 Вт
Неортогональность осей, не более		Ο,	05 °
Масса, не более <sup>1</sup>	30 г	40 г	45 г

#### Канал ускорения

Диапазон измерения ускорения <sup>2</sup>	±10 g
Смещение нуля в диапазоне рабочих температур, не более	±5 мд
Нестабильность смещения нуля (по дисперсии Аллана), не более	0,01 мд
Случайное блуждание скорости (по дисперсии Аллана), не более	0,7 (мм/с)/√ч

## Канал угловой скорости

Диапазон измерения угловых скоростей <sup>3</sup>	±500 °/c
Смещение нуля в диапазоне рабочих температур	±0,25 %c
Нестабильность смещения нуля (по дисперсии Аллана)	
Случайное угловое блуждание (по дисперсии Аллана)	0,35 °/√ч

#### Канал магнитометра

Диапазон измерения магнитного поля	±8 Гаусс
Шум при рабочей полосе 100 Гц, не более	0,4 мГаусс

## Канал барометра

Диапазон измерения давления	30 — 125 кПа
Шум	1,2 Па

#### Характеристики инклинометра

Диапазон по осям (Х и Ү)	±90 °
Точность измерения (Та) не боле	02°

Характеристики системы ориентации		
Диапазон по крену	±180 °	
Диапазон по тангажу	±90 °	
Диапазон по курсу	±180 °	
Точность измерения тангажа и крена в статике (lσ) с коррекцией по акселерометрам⁴	0,2 °	
Точность измерения курса в статике (lσ) <sup>5</sup>	0,4 °	
Точность измерения тангажа и крена в динамике (1σ):		
с коррекцией по акселерометрам	0,3 °	
с коррекцией по ГНСС	0,2 °	
Точность измерения курса в динамике (1σ):		
с коррекцией по ГНСС	0,3 °	
с коррекцией по ГНСС в RTK	0,2 °	
Топность измерения магнитного курса (Та/6		

# Характеристики ГНСС

### Погрешность определения горизонтального положения (СЕР)

Стандартная	1,5 M
RTK (с поправкой от базовой станции)	0,01 + 1 ррт м
Погрешность определения высоты (СЕР)	
Стандартная	2,25 м
RTK (с поправкой от базовой станции)	0,01 + 1 ррт м
Погрешность вычисления горизонтальной скорости	0,05 м/с
Ограничения:	
максимальная скорость, не более	500 м/с
максимальное ускорение, не более	39,2 (4) м/c² (g)
максимальная высота над уровнем моря, не более	80 000 м
Частота выдачи навигационного решения	510 Гц

- измерения ускорения  $\pm 10$  g, для другого диапазона необходима калибровка, которая осуществляется по требованию.
- <sup>3</sup> Диапазоны задаются программно из ряда ±500, ±2000 °/с. По умолчанию диапазон измерения угловой скорости ±500 °/с, для другого диапазона

- При калибровке модуля с ГНСС. Калибровка в движении с полной коррекцией не менее 10 мин.

