

数字输出航姿参考系统-AH200

无人驾驶飞机简称“无人机”，英文缩写为“UAV”，是利用无线电遥控设备和自备的程序控制装置操纵的不载人飞机，或者由车载计算机完全地或间歇地自主地操作。无人机按应用领域，可分为军用与民用。军用方面，无人机分为侦察机和靶机。民用方面，无人机+行业应用，是无人机真正的刚需；目前在航拍、农业、植保、微型自拍、快递运输、灾难救援、观察野生动物、监控传染病、测绘、新闻报道、电力巡检、救灾、影视拍摄、制造浪漫等等领域的应用，大大的拓展了无人机本身的用途，发达国家也在积极扩展行业应用与发展无人机技术。

我公司推出的航姿参考系统：AH200，基于MEMS的三轴陀螺仪，加速度计和磁强计，体积小，重量轻，功耗低。包含了嵌入式的姿态数据解算单元与航向信息，具有提供准确可靠的姿态数据的功能。在无人机起飞前为无人机提供准确的寻北信息，在运动中提供准确的飞行姿态信息，以便操纵无人机飞行。



产品实拍图

产品亮点:

- 航向精度：1° (俯仰<40°)
- 分辨力：0.01°
- 动态静态测量
- 高性能卡尔曼滤波算法
- 实施案例多、效果好
- 特殊偏置追踪算法消除漂移
- 陀螺漂移补偿
- 体积小、重量轻、寿命长
- IP67 防护等级，可提供裸板

数字输出航姿参考系统-AH200

机械特性:

连接器	直接引线 (标配1.5m)
防护等级	IP67
外壳材质	镁铝合金氧化
安装	三颗M4螺丝

电气指标:

电源电压	12-35V DC
工作电流	30mA (40mA最大)
工作温度	-40~85°C
储存温度	-55~100°C

性能指标:

姿态参数	俯仰精度	1° (RMS, 动态) 0.1° (RMS, 静态)
	横滚精度	1° (RMS, 动态) 0.1° (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	1° (俯仰 < 40°)
		1.2° (俯仰 < 60°)
		1.5° (俯仰 < 80°)
	分辨率	0.01°
物理特性	尺寸	L60 x W59 x H29 (mm)
	重量	150克
	RS232/RS485/TLL	可选
接口特性	启动延迟	<50毫秒
	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

应用案例:



北航XXX无人机



航天×所无人机系统