|  |  |
| --- | --- |
| HG-PT-TAI340  海积厘米级一体式北斗车载终端  lALPDhmOwqCPR6vNB2bNCgA_2560_1894 | HG-PT-TAI340是上海海积推出的一体式北斗高精度车载终端,采用BDS、GPS、GLONASS多系统智能融合定位方案，并采用自主研发的北斗差分定位和组合导航定位技术，使用自有的卫星定位技术和组合导航技术，保证了各种综合路况下的精度。结合自主研发的高动态高增益GNSS天线技术，TAI系列无需里程计信号、无需车速脉冲信号、不限制安装方向情况下，可以实现实时高精度的三维定位、三维测速、三维测姿，差分定位解算加DR组合导航定位技术，可以在城市商业区、丛林、高架道路下、隧道、地下停车场、机场等卫星信号较弱或没有卫星信号区域有效定位，可为车载用户提供很高的定位精度和可用度。 |

|  |  |
| --- | --- |
| 功能特色  * 多系统卫星定位 * 厘米级定位精度 * 数据通信 * 高性能惯导 * 快速在线标定 * 安装适应强 * 以太网通信 * 防水、防雾、防腐蚀，适应复杂恶劣的环境 | **多系统卫星定位**  HG-PT-TAI340采用BDS/GPS/GLONASS多系统RTK卫星智能融合定位方案，并且支持DGPS卫星差分方案，且内置了4G、GNSS全频段天线，将高精度天线、高精度板卡、通信DTU、以太网、串口通信合为一体，极大方便了设备安装。  **数据通信**  支持4G全网通、接入CORS网获取差分数据及数据回传服务器，保证车载终端与服务器双向通信。  **高性能惯导**  HG-PT-TAI340采用差分定位解算加DR组合导航定位技术，可以在城市商业区、丛林、高架道路下、隧道、地下停车场、机场等卫星信号较弱或没有卫星信号区域有效定位。  **快速在线标定**  每次上电后借助重力场信息和单维卡尔曼滤波技术估计零位偏置，并利用卫星导航信息加速滤波器收敛。  **安装适应强**  对模块的安装角度无特别要求，车体固连并保持水平即可达到比较理想定位效果。自适应算法可自动识别并滤波估计安装误差角度。  **以太网通信**  支持以太网通信，可以接入局域网、CORS往获取差分数据及数据回传服务器，保持车载终端与服务器双向通信，并且支持局域网网页的形式对设备进行配置及状态查询。 |

| **性能指标** | | | | |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| **信号** | GPS：L1 C/A L2 | | **信号捕获时间** | 冷启动时间：≤35s |
| GLONASS：L1 L2 | | 热启动时间：≤1s |
| BDS：B1IB2IB3I  （支持B1C B2a B2b）  QZSS、SBAS：L1 | | 重捕获时间：≤3s |
| **定位精度** | SPP：1m  DGNSS：0.5m  RTK：2CM+1PPM | | **捕获灵敏度** | -141dBm |
| **跟踪灵敏度** | -160dBm |
| **数据更新率** | 1/5/10Hz(默认1Hz) |
| **通讯接口** | TCP/IP、1×RS232串口  1xRJ45 | | **速度精度** | 0.03m/s |
| **DR**组合导航 | | | **≤4%×行驶距离** | |
| **数据协议** | | | | |
| **输出NMEA** | | | NMEA-0183、JT/T808、自定义 | |
| **输入差分格式** | | | RTCM 3.X | |
| **其它** | | | 定制协议输出 | |
| **IMU性能** | | | | |
| **陀螺类型** | | | MEMS | |
| **陀螺量程** | | | ±250°/s | |
| **陀螺零偏稳定性** | | | 35°/h | |
| **加速度计量程** | | | ±4g | |
| **加速度计零偏稳定性** | | | 40mg | |
| **三轴姿态角** | | 横滚角 | 1° | |
| 俯仰角 | 1° | |
| 航向角 | 2° | |
| **辅助功能** | | | | |
| **数据储存** | | | 自带8/16G固态存储 | |
| **电气参数** | | | | |
| **供电电压** | +9V~+36V DC | | **尺寸** | φ115\*70mm |
| **功耗** | <3W | | **重量** | <1kg |
| **工作温度** | -40°C — +75°C | | **防尘/防水** | IP67 |
| **储存温度** | -40°C — +80°C | | **操作系统** | Linux |