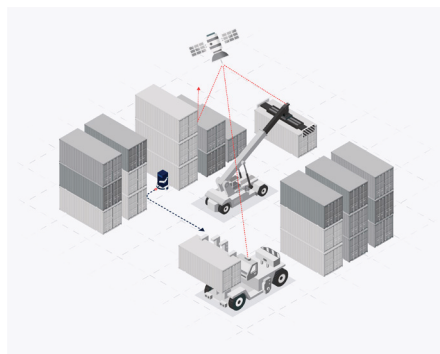


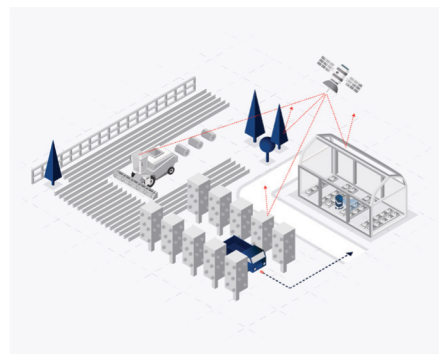
传统卫星定位痛点



GNSS信号在桥下及
高楼旁受到遮挡



GNSS信号在庞大
建筑群间遭到削弱



GNSS信号在树荫下及
温室旁精度下降

独创解决方案



视觉增强RTK 2 Plus + SWISS MADE

在GNSS信号遭受干扰的场景中实现
全场景高精度全局定位

视觉增强RTK 2 Plus传感器深度融合计算机视觉、RTK-GNSS算法、惯性传感器(IMU)与轮式里程计并结合机器学习算法，实时输出精准可靠的高精度全局定位信息，帮助自主移动设备在多种复杂环境下精准定位，高效作业。



全场景实时输出
高精度全局定位



无缝集成
迅速进入市场



系统级解决方案
随时可供评估



小巧轻便
简约便携

微信公众号



① www.fixposition.com
② sales@fixposition.com

③ Zurich, Switzerland.
④ 重庆市沙坪坝区下中渡口
创客港19栋208

© Fixposition AG, all rights reserved

基本参数

最高输出更新率	100Hz
定位精度 (在RTK Fix 状态下)	1.0 cm + 1 ppm R50
航向精度	0.4° (1 m 天线基线)
速度精度	0.1 m/s
最大速度	22 m/s
无GNSS信号下随行驶距离累积的定位误差%	0.5 % ¹
初始化时间	25 s (冷启动)

通信与配置

数据格式	NMEA, ROS1, ROS2, Fixposition自定义消息等
操作模式	车辆、通用、割草机器人、地面机器人
RTK改正数据格式	RTCM3
数据接口(输入/输出)	UART, TCP, CAN
时间同步	PPS, PTP, NTP

硬件

IMU	陀螺类型: MEMS	双RTK接收器	GNSS卫星信号
	陀螺量程: $\pm 300^\circ/\text{s}$		
	陀螺零偏不稳定性: $0.5^\circ/\text{h}$		
	陀螺角度随机游走: $0.015^\circ/\sqrt{\text{h}}$		
	加速度计量程: $\pm 8\text{ g}$ (主通道)		
	$\pm 26\text{ g}$ (辅助高动态通道)		
	加速度计零偏不稳定性: 0.15 mg	摄像头	CMOS全局快门, 120° 对角线视角
	加速度计随机游走: $0.03\text{ m/s}/\sqrt{\text{h}}$	内置储存	16 GB闪存
		时间同步	PPS, PTP, NTP

接口

有线输入/输出	2x UART, CAN, 以太网, USB-C
无线	Wi-Fi 802.11 ac/a/b/g/n
GNSS天线接头	2x SMA
摄像头输入	2x MIPI CSI-2

电气指标

电源电压范围	5-36 V DC
典型功耗	10 W

机械指标

尺寸 (长 × 宽 × 高)	114 × 129 × 30 mm
重量	420g

环境指标

工作温度	-30°C 至 +85°C
防护等级	IP66 - 防水防尘

视频号



www.fixposition.com
sales@fixposition.com

Zurich, Switzerland.
 重庆市沙坪坝区下中渡口
 创客港19栋208

© Fixposition AG, all rights reserved

