

ODBIORNIK GNSS
dla potrzeb GIS



S580

Od GIS po topografię

S580 to kompaktowy i lekki odbiornik GNSS o doskonałej wydajności i dokładności na poziomie centymetrów. S580 śledzi sygnały o podwójnej częstotliwości i współpracuje z wszystkimi systemami satelitarnymi (GPS, GLONASS, BeiDou, Galileo i QZSS).

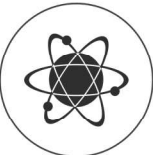
W porównaniu do tradycyjnych produktów GIS, S580 to odbiornik akwizycji danych o wysokiej precyzji, który może być noszony lub zamocowany do tyczki, oferując większą swobodę ruchu i elastyczność. S580 może komunikować się z zewnętrznym urządzeniem, takim jak tablet, smartfon lub komputer PC za pomocą technologii Bluetooth i Wi-Fi. Za pomocą wewnętrznego interfejsu internetowego lub za pośrednictwem aplikacji Cube-connector, odbiornik można skonfigurować i przygotować do odbierania różnicowych poprawek RTK, gotowy do połączenia z oprogramowaniem do pomiarów geodezyjnych lub GIS.

Pokrowiec ochronny z gumy zwiększa ochronę urządzenia, zapewnia antypoślizgowe właściwości i chroni przed uszkodzeniami. Całkowita klasa ochrony urządzenia wynosi IP67, a odbiornik wytrzymuje upadki z wysokości 1,2 metra na twarde powierzchnie.



SYSTEM ANDROID

Urządzenie oparte na systemie Android



WIELE KONSTELACJI

Odbiornik obsługuje wszystkie systemy GNSS: GPS, Glonass, BeiDou, Galileo, QZSS.



WYSOKA PRECYZJA

Wysoka precyzja pozycjonowania, dokładność na poziomie centymetrów.



WEB UI

Przyjazny interfejs WEB UI do konfiguracji urządzenia i zarządzania danymi



TRANSMISJA DANYCH

Wi-fi, Bluetooth oraz zewnętrzne radio



RTK ORAZ POST-PROCESSING

S580 może pracować w czasie rzeczywistym z poprawkami RTK, jednocześnie rejestrując surowe dane do późniejszej obróbki.





S580 ODBIORNIK GNSS

Base/Rover RTK with Radio

TS580 został zaprojektowany jako odbiornik RTK rover do otrzymywania różnicowych poprawek z sieci. Jednak dzięki zewnętrznemu radiu Stonex SR02, odbiornik może również odbierać poprawki RTK od bazy, która przesyła je za pomocą radiowego modemu UHF w zakresie częstotliwości 410-470 MHz. Zewnętrzne radio SR02 odbiera poprawki od stacji bazowej i przesyła je do odbiornika S580 za pośrednictwem technologii Bluetooth. Ta funkcja pozwala odbiornikowi S580 odbierać (i przysyłać) poprawki RTK, co umożliwi jego używanie zarówno jako bazy, jak i jako rovera. Taka konfiguracja stanowi doskonałe i kompleksowe rozwiązanie niskiego kosztu.



S580 DANE TECHNICZNE

ODBIORNIK

Śledzone sygnały	GPS: L1C/A, L2C
	GLONASS: L1OF, L2OF
	BEIDOU: B1, B2
	GALILEO: E1, E5b
	QZSS: L1C/A, L2C
	SBAS: L1
Liczba Kanałów	184
Częstotliwość pozycjonowania	do 10 Hz
Czas reinicjalizacji	< 2 sec
Czas inicjalizacji RTK	zazwyczaj > 10 sec
Hot Start	zazwyczaj < 15 sec
Wiarygodność inicjalizacji	> 99.9 %

POZYCJONOWANIE¹

POMIARY STYSTYCZNE	
Poziomo	< 2 cm + 1 ppm RMS
Pionowo	< 3 cm + 1 ppm RMS
POMIARY KODOWE	
Poziomo	< 0.5 m RMS
Pionowo	< 1.0 m RMS
POMIARY RTK-RTN	
Poziomo Fixed RTK	< 2 cm + 1 ppm RMS
Pionowo Fixed RTK	< 3 cm + 1 ppm RMS

ZINTEGROWANA ANTENA GNSS

Antena obsługuje wszystkie konstelacje GNSS

HARDWARE

Processor	SC20
RAM	512 MB
Pamięć wewnętrzna	8GB
System operacyjny	Android

ZEWNĘTRZNE RADIO (opcjonalnie)

Model	SR02
Typ	Tx - Rx - Transceiver (2 watt)
Zakres częstotliwości	410 - 470 MHz
Odstęp kanałowy	12.5 KHz / 25 KHz
Zasięg	3-4 Km w terenie zurbanizowanym do 10 Km w warunkach optymalnych ²

KOMUNIKACJA

Porty wejścia/wyjścia	TYPE-C USB 2.0
Bluetooth	2.1+EDR / 3.0 / 4.1 LE
Wi-Fi	802.11 b/g/n
Formaty danych różnicowych	RTCM 3.x

ZASILANIE

Bateria	Akumulator 3.8 V - 6120 mAh
Czas pracy	> 10 h
Czas ładowania	około 4

PARAMETRY FIZYCZNE

Wymiary	136 mm x 78 mm x 31 mm
Waga	313g
Temperatura pracy	-40°C do 65°C (-40°F do 149°F)
Temperatura przechowywania	-40°C do 80°C (-40°F do 176°F)
Wodo- i pyłoszczelność	IP67
Odporność na upadek	Zaprojektowany by wytrzymać upadek z 1.2 m

AKCESORIA W ZESTAWIE

Zasilacz, Kabel USB, Uchwyt na ramię, Uchwyt na tyczkę

AKCESORIA OPCJONALNE

Tyczka z włókna węglowego, drążek teleskopowy, miękki futerał

Ilustracje, opisy i dane techniczne nie są wiążące i mogą ulec zmianie

1. Dokładność i niezawodność zależą zazwyczaj od geometrii satelitów (DOP), wieloźrońności, warunków atmosferycznych i przeszkód. W trybie statycznym zależą też od czasu obserwacji: im linia pomiarowa tym dłuższy powinien być czas obserwacji
2. Zależy od środowiska pracy i zanieczyszczeń elektromagnetycznych.

