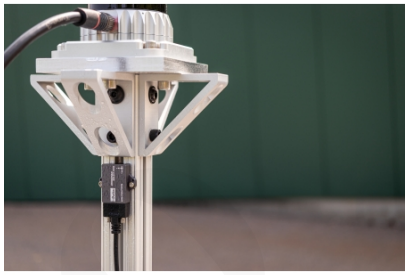
MICROTENSION 3DM-GV7-AR

SKU: 3DM-GV7-AR | **Categorías:** Equipo Analitico |

COTECNO

GALERÍA DE IMÁGENES



DESCRIPCIÓN DEL PRODUCTO

IMU/VRU REFORZADA DE GRADO TÁCTICO

IMU/VRU de grado táctico IP68 robusto. Calibrado individualmente para un rendimiento óptimo. Cuenta con un avanzado filtro Kalman extendido, algoritmos de orientación de vanguardia, gestión avanzada del tiempo y sistema de activación de eventos.

ESPECIFICACIONES

Sensor

- Giroscopio de grado táctico (inestabilidad de polarización de 1,5°/h)
- Totalmente calibrado en todo el rango de temperatura
- Precisión de balanceo/cabeceo
  - Estática: 0.25°
  - Dinámico: 0.5°

Operación

- Filtro Kalman extendido integrado para estimación de actitud
- Gama de acelerómetros y giroscopios seleccionables por el usuario
- Frecuencias de muestreo ajustables de hasta 1 KHz
- Controlador ROS1 y ROS2 compatible de fábrica
- **Software SensorConnect** para configuración, control, visualización y registro
- API de código abierto **MSCL** para una fácil integración

Paquete

- Paquete IP68 robusto
- Carcasa de aluminio anodizado mecanizado con precisión
- Características de alineación de precisión
- Compacto y de bajo perfil
  - 36,2 mm x 36,6 mm x 10,2 mm
  - 17,7 gramos
- Rango de temperatura de funcionamiento de –40 a +85 °C

Hoja de Datos

DOCUMENTACIÓN

DOCUMENTACIÓN GENERAL

- Hoja de datos
- Manual de usuario
- Manual de usuario sin conexión
- Declaración de conformidad (UE)
- Declaración de conformidad (Reino Unido)
- Declaración de cumplimiento de REACH-SVHC
- Declaración de cumplimiento de RoHS

NOTAS TÉCNICAS

- Dibujo mecánico 3DM-GV7 (PDF)

DESCARGAS

SOFTWARE/FIRMWARE

- SensorConnect
- ROS
- MSCL

MÁS

- Modelo 3D 7DM-GV3 (. STP)

SOFTWARE

SENSORCONECTAR

Gratis

SensorConnect es la próxima generación en software de detección de escritorio.

Desde la configuración de nodos y redes de arranque, hasta la recopilación y análisis de datos en tiempo real, SensorConnect proporciona una experiencia moderna y potente con nuestros productos inalámbricos, inerciales y de desplazamiento.

Utilizando nuestros algoritmos inteligentes de recopilación de datos y gráficos, puede visualizar cantidades masivas de datos al instante y luego acercar los puntos de interés con la misma rapidez.

La funcionalidad incorporada de MathEngine permite matemáticas tanto en tiempo real como postprocesadas, como generar FFT, promedios, RMS, etc.

{MSCL}

API gratuita y de código abierto

La biblioteca de comunicación MicroStrain (MSCL) simplifica la escritura de código que interactúa con nuestros sensores inalámbricos, inerciales y de desplazamiento.

MSCL es completamente de código abierto y está alojado en GitHub bajo la licencia MIT.

Se proporciona documentación completa, código de ejemplo y una guía de inicio rápido para ayudarle a empezar.

Disponible para C++, Python y .NET.

ROS

Robot Operating System (ROS) es un metasistema operativo de código abierto para su robot. Proporciona los servicios que esperaría de un sistema operativo, incluida la abstracción de hardware, el control de dispositivos de bajo nivel, la implementación de la funcionalidad de uso común, el paso de mensajes entre procesos y la administración de paquetes. ROS se puede utilizar en la construcción y simulación de aplicaciones robóticas, así como vehículos terrestres no tripulados y localización y mapeo simultáneos (SLAM). Para facilitar una mejor integración dentro del ecosistema ROS, Microstrain ha desarrollado una serie de controladores de código abierto sin licencia (licencia MIT) diseñados y probados específicamente para ROS.

COTECNO

INFORMACIÓN ADICIONAL

COTECNO