

# Receptor GNSS Eyr

## Especificaciones Técnicas

### GNSS

Seguimiento de Señales <sup>①</sup>	GPS (L1C/A, L1C, L2P(Y), L2C, L5) BDS (B1I, B2I, B3I, B1C, B2a, B2b*) GLONASS (L1, L2, L3) Galileo (E1, E5a, E5, AltBOC, E5b, E6*) SBAS(L1, L2, L5) QZSS (L1, L2, L5, L6*) IRNSS (L5)
-------------------------------------	---

Nº de Canales	1408/800+ (opcional)
---------------	----------------------

### PRECISIONES DE POSICIONAMIENTO <sup>②</sup>

Medición Estática GNSS de Alta Precisión Estáticos y Estáticos Rápidos	H: 2,5 mm + 0,1 ppm RMS / V: 3,5 mm + 0,4 ppm RMS H: 2,5 mm + 0,5 ppm RMS / V: 5 mm + 0,5 ppm RMS
Postproceso Cinemático (PPK/ Stop & Go)	H: 8 mm + 1 ppm RMS / V: 15 mm + 1 ppm RMS Tiempo de Inicialización: Normalmente 10 minutos para la base y 5 minutos para el rover Fiabilidad de Inicialización: Normalmente > 99,9%

Código Diferencial de Posicionamiento GNSS	H: ±0,25 m + 1 ppm RMS V: ±0,5 m + 1 ppm RMS SBAS: 0,5 m (H)
--	---

Tiempo Real Cinemático (RTK)	H: 8 mm + 1 ppm RMS / V: 15 mm + 1 ppm RMS Tiempo de Inicialización: Normalmente < 10s Fiabilidad de Inicialización: Normalmente > 99,9%
------------------------------	--

Tiempo para Alcanzar la Primera Solución Fija	Inicio en Frío: < 45 s Inicio en Caliente: < 30 s Re-adquisición de Señales: < 2 s
---	--

Medición de Inclinación <sup>③</sup>	Incertidumbre adicional para la inclinación del bastón horizontal inferior a 8mm + 0.7mm / 2,5 cm de precisión con una inclinación de 60°
--------------------------------------	---

Hi-Fix	H: RTK + 10 mm / minuto RMS / V: RTK + 20 mm / minuto RMS
--------	---

### COMUNICACIÓN

Comunicación	Bluetooth: 4,2 / 2,1 + EDR, 2,4GHz Wi-Fi: Frecuencia 2,4GHz, permite 802.11a / b / g / n
--------------	---

Radio UHF Interno	Frecuencia: 410-470MHz   Canales: 116 Potencia de Transmisión: 0,5 W / 1 W / 2 W ajustable Admite Múltiples Protocolos de Comunicación: HI-TARGET, TRIMTALK450S, TRIMMARK III, TRANSEOT, SATEL, etc.
-------------------	---

### CARACTERÍSTICAS FÍSICAS

Batería Interna <sup>④</sup>	Batería de litio recargable interna de 7,2 V / 6900 mAh RTK Rover (Red): por 12 horas   Estático: hasta 15 horas
------------------------------	---

Alimentación Externa	Consumo de energía: 4,2W   Dimensión (Ancho x Alto): 130 mm x 79 mm Carga: utilizando cargadores de smartphone estándar o power banks externas. (Soporta la carga externa de USB Tipo-C de 5V 3A) Peso: ≤ 0,97 kg (batería incluida) Almacenamiento de datos: 8GB ROM almacenamiento interno
----------------------	---

### PANEL DE CONTROL

Luces LED para conocer el	estado de información de satélite/ señal/ batería   Botón físico: 1
---------------------------	---

### CÁMARA

Píxel	2MP&5MP Soporta el replanteo de escena real, la medición de imagen, la distancia de trabajo de 2 ~ 15m
-------	---

### AMBIENTE

Protección contra Agua y Polvo	IP68
--------------------------------	------

Choque y Vibración	MIL-STD-810G, Soporta una caída natural de 2 m sobre el concreto
--------------------	---

Humedad	100%, libre de condensación
---------	-----------------------------

Temperatura de Operación	-45 °C ~ +75 °C
--------------------------	-----------------

Temperatura de Almacenamiento	-55 °C ~ +85 °C
-------------------------------	-----------------

### PRECISIÓN DE IMAGEN

Replanteo / Medición de Imagen	Normalmente 2 cm / 2 cm ~ 4 cm
--------------------------------	--------------------------------

### I/O

Interfaz USB Tipo-C; Interfaz SMA; Ranura para tarjeta Nano SIM

### FORMATO DE DATOS

Tasa de Salida	1Hz-20Hz.
----------------	-----------

Formato de Datos Estáticos	Datos estáticos de formato dual GNS, Rinex
----------------------------	--

Modelo de Red	VRS, FKP, MAC; soporta NTRIP protocolo
---------------	--

CMR& RTCM	RTCM 2.x, RTCM 3.x
-----------	--------------------

Salida de ASCII	NMEA-0183
-----------------	-----------

\*Las descripciones y especificaciones están sujetas a cambios sin previo aviso.

[1] BDS B2b, GALILEO E6, QZSS L6, IRNSS L5 se pueden proporcionar mediante la actualización del firmware.

[2] La precisión, la fiabilidad de las mediciones y el tiempo de inicialización dependen de varios factores, como el ángulo de inclinación, el número de satélites, la distribución geométrica, el tiempo de observación, las condiciones atmosféricas y la validación de rutas múltiples, etc. Los datos se obtienen en condiciones normales.

[3] Las operaciones irregulares, como la rotación rápida y la vibración de alta intensidad, pueden afectar a la precisión de la navegación inercial.

[4] El tiempo de funcionamiento de la batería está relacionado con el entorno de funcionamiento, la temperatura de funcionamiento y la duración de la batería.

# Eyr

## Receptor GNSS

