



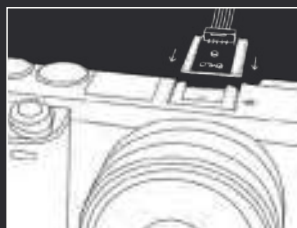
REACH M2 | M+

Módulos RTK GNSS para navegación
precisa y mapeo de UAV

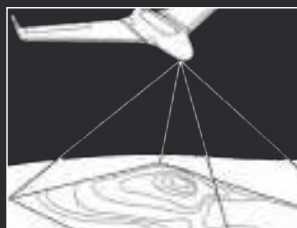
Sistema PPK para mapeo de UAV con precisión centimétrica

Reach registra pistas precisas y el momento exacto en que se toma cada foto. Esto permite cortar varios puntos de control y crear modelos 3D precisos.

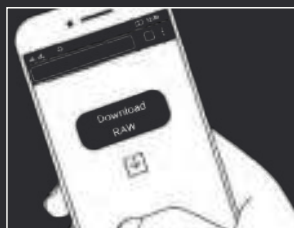
Como funciona?



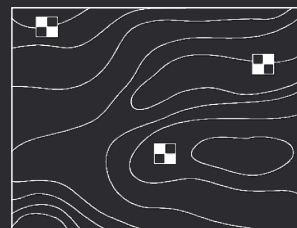
1. Reach se conecta al puerto de zapata de la cámara que está sincronizado con el obturador.



2. Las marcas de tiempo de fotos precisas por debajo de los microsegundos se almacenan en un registro RINEX de datos sin procesar durante el vuelo.



3. Descargue los registros de RINEX desde su módulo Reach y una estación base después del vuelo.



4. Utilice el software gratuito RTKLIB para procesar archivos RINEX y obtener una lista de coordenadas de fotos precisas.

Reach es usado en drones de:

EVENT 38
UNMANNED SYSTEMS

TUFFWING



Elegir entre Reach M+ y Reach M2

Reach M2 proporciona un rendimiento más robusto y una inicialización más rápida en comparación con Reach M+. Ambos receptores proporcionan precisión centimétrica en modos RTK y PPK.

	M+	M2
RTK	Hasta 10 km	Hasta 60 km
PPK	Hasta 20 km	Hasta 100 km
Tiempo para el primer fix	1-2 minutos	~5 segundos
Bandas de frecuencia	L1	L1/L2/L5
Tasa de actualización de registro RINEX	Hasta 14 Hz	Hasta 20 Hz

Reach M+ Reach M2

Tabla de especificaciones



Mecánica	M+	M2
Tamaño	56.4 x 45.3 x 14.6 mm	56.4 x 45.3 x 14.6 mm
Peso	20g	20g
Temperatura de operación	-20...+65°C	-20...+65°C
Eléctrica		
Voltaje de entrada en conectores USB y JST-GH	4.75–5.5 V	4.75–5.5 V
Polarización de CC de la antena	3.3 V	3.3 V
Consumo de corriente medio a 5 V	200 mA	200 mA
GNSS		
Señales	GPS/QZSS L1C/A, GLONASS L1OF, BeiDou B1I, Galileo E1-B/C, SBAS	GPS/QZSS L1C/A, L2C, GLONASS L1OF, L2OF, BeiDou B1I, B2I, Galileo E1-B/C, E5b
Frecuencia de actualización	14 Hz GPS / 5 Hz GNSS	20 Hz GPS / 5 Hz GNSS
Canales de seguimiento	72	184
IMU	9DOF	9DOF
Conectividad		
Interfaces	USB, UART, Event	USB, UART, Event
Wi-Fi	802.11 b/g/n	802.11 b/g/n
Bluetooth	4.0/2.1 EDR	4.0/2.1 EDR
Data		
Salida de posición	NMEA, LLH/XYZ (RMC, GGA, GSA, GSV)	NMEA, LLH/XYZ (RMC, GGA, GSA, GSV)
Entrada de corrección	RTCM2, RTCM3	RTCM2, RTCM3
Almacenamiento interno	8 GB	16 GB
Logs	RINEX2.X, RINEX3.X	RINEX2.X, RINEX3.X
Posicionamiento		
Static	H: 5 mm + 1 ppm, V: 10 mm + 2 ppm	H: 4 mm + 0.5 ppm, V: 8 mm + 1 ppm
Kinematic	H: 7 mm + 1 ppm, V: 14 mm + 2 ppm	H: 7 mm + 1 ppm, V: 14 mm + 1 ppm

More information at emlid.com