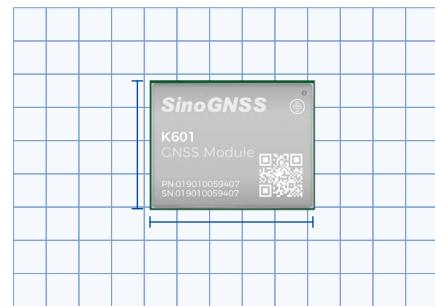


K601

GNSS高精度多频定位模组

K601是一款GNSS高精度多频定位模组，基于自主可控的TC1720芯片研发，采用全系统多频点信号接收技术，支持新一代北斗三号信号体制，支持BDS、GPS、Galileo、GLONASS、QZSS、IRNSS等卫星系统导航信号的捕获跟踪和解算，硬件设计可靠。

模组搭载了自主研发的定位算法，支持原始观测量输出和多频GNSS信号的RTK片上解算。同时，模组支持多传感器数据融合，在城市峡谷等复杂情况下支持引入惯导器件进行片上组合导航解算，提高复杂环境中的实时定位精度。模组集成了干扰检测和抑制模块，提供复杂环境下的定位可靠性。同时，模组内置了AES和SM4数据加密单元，能实现硬件层面的数据加密处理。



尺寸: 16mm × 12mm

应用领域



智能驾驶



机械控制



车辆监管



无人系统



人员定位



手持设备

- 支持新一代北斗三号信号体制
- 支持全系统多频原始观测量输出
- 支持片上全系统多频RTK解算
- 支持片上组合导航算法*
- 支持干扰检测和抑制
- 支持AES、SM4硬件加密



上海司南导航技术股份有限公司

全国服务热线: 400-630-2933

网址: www.sinognss.com

地址: 上海市嘉定区澄浏中路618号2号楼

获取
更多资料



K601 GNSS高精度多频定位模组



说明

* 根据需求可选
** 1σ, 开阔天空

声明

本公司保留本文档及本文档所包含的信息的所有权利。本公司拥有本文档所述的产品、名称、标识和设计的全部知识产权。严禁在没有征得本公司的许可的情况下复制、使用、修改或向第三方披露本文档的全部或部分内容。本公司对本文档所包含的信息的使用不承担任何责任。不提供明示或暗示的保证，包括但不限于关于信息的准确性、正确性、可靠性和适用性。本公司可以随时修订本文档，恕不另行通知。本声明的履行、解释适用中华人民共和国法律。

基带引擎

128通道, 支持快速捕获

信号跟踪*

系统	频点	L1 L5	L1 L2 L5	L1 L6	BDS
GPS/QZSS	L1	●	●	●	-
	L2	-	●	-	-
	L5	●	●	-	-
QZSS/GAL	L6/E6	-	-	●	-
GLONASS	G1	○	○	○	-
GAL	E1	●	●	●	-
	E5b	-	●	-	-
	E5a	●	●	-	-
BDS	B1I	●	●	●	●
	B1C	○	●	-	●
	B2I	-	●	-	●
	B2b	-	●	-	●
	B2a	●	●	-	默认B2a B2a, B3I 二选一
	B3I	-	-	-	
IRNSS	L5	○	○	-	-
SBAS	-	●	●	●	●
L-BAND	-	○	○	-	○

信号跟踪图例: ● 表示标配, ○ 表示可选, - 表示不支持

灵敏度

冷启动	-148dBm
热启动	-158dBm
跟踪	-163dBm
重捕获	-158dBm

首次定位时间**

冷启动	28s
热启动	1s
AGNSS	3s
定位精度**	
单点定位	1.5m
RTK	1cm + 1ppm (水平) 2cm + 1ppm (高程)

速度时间精度**

单点定位	0.1m/s
RTK	0.05m/s
1PPS	30ns

数据更新率*

原始观测量	10Hz Max
RTK	20Hz Max
组合导航	20Hz Max

抗干扰*

- 支持窄带干扰自适应检测
- 支持干扰告警和消除

应用极限

速度	515m/s
海拔	18,000m

工作条件

供电电压	3.3V
IO电压	3.3V
备份电压	3.3V

功耗

捕获	36mA@3.3V
跟踪	30mA@3.3V
待机	TBD

通讯接口

USB* × 1、UART × 2、SPI* × 1、I2C* × 1

数据协议

NMEA-0183、RTCM 3.X、STB二进制

封装

封装方式	LCC 24PIN
封装尺寸	16mm × 12mm

环境适应性

工作温度	-40°C ~ +85°C
存储温度	-40°C ~ +90°C
符合	RoHS