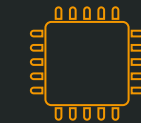


## 产品特点

复杂场景 无所畏惧

## 全新自研 Quantum-III SoC芯片

内置全新一代自研 Quantum-III SoC 芯片,支持全系统多频点卫星信号同步接收,复杂环境长距离下保持高可靠性



## 高阶融合算法

基于嵌入式一体化设计的GNSS/INS融合算法引擎,显著提升半遮挡环境精度,可实时提供高精度位置、速度和姿态等参数



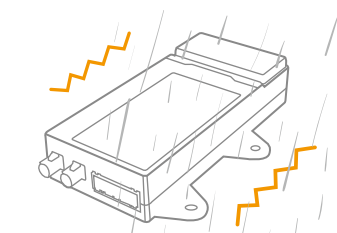
## 车规级设计

专业车规级设计,接口更牢靠,集成更方便



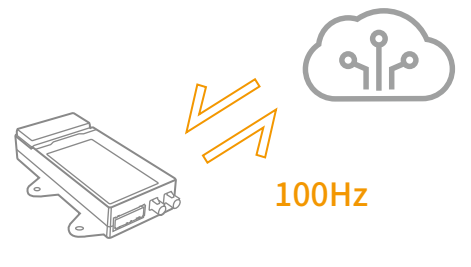
## 可靠的硬件素养 专业的结构抗振性

针对不同行业的应用环境和路况,对接收机硬件和结构设计进行升级,设备通过《GB/T 28046.3-2011道路车辆电子设备》认证



## 高动态速率

最高支持100Hz数据更新速率,适配各种高速运动场景



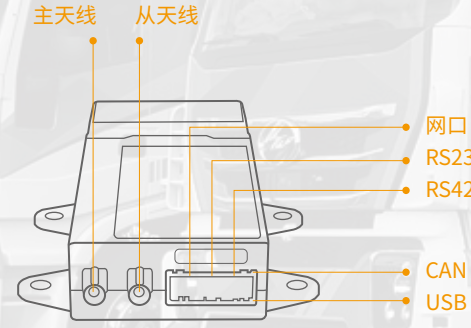
## 专业安卓APP配置

搭配导航大师专业APP,随手配置,快速便捷,同时支持远程管理



## 多类型数据接口

支持多种标准协议对接,提供丰富类型的数据接口,支持二次开发



## 配套产品

### AT360天线

- 多频多模设计,支持全球主流卫星系统
- 优越的相位中心性能,相位中心稳定度高,误差小
- 低仰角增益优化设计,具有低仰角下的高信噪比表现
- IP67工业级设计,满足野外严苛使用环境



### 导航大师APP

- 基于Android系统,蓝牙连接,一键启动
- 支持快速配置,状态查看
- 支持地图位置查看,实时显示
- 支持随时随地远程配置



### 司南云迹

- 车辆位置随时查看,报警信息即刻处理
- 电子围栏、移动危险物、安全预警、车辆调度等功能应有尽有
- 远程实时监控,支持轨迹回放
- 远程维护,省心方便



## 技术参数

| 信号跟踪(定位) | BDS-2               | B1I, B2I, B3I   |      |              |      |              |  |    |    |    |    |    |      |      |      |      |     |     |      |      |      |     |     |   |      |      |     |     |     |      |      |
|----------|---------------------|---|------|--------------|------|--------------|--|----|----|----|----|----|------|------|------|------|-----|-----|------|------|------|-----|-----|---|------|------|-----|-----|-----|------|------|
|          | BDS-3               | B1I, B3I, B2b   |      |              |      |              |  |    |    |    |    |    |      |      |      |      |     |     |      |      |      |     |     |   |      |      |     |     |     |      |      |
|          | GPS                 | L1C/A, L2C, L2P*  |      |              |      |              |  |    |    |    |    |    |      |      |      |      |     |     |      |      |      |     |     |   |      |      |     |     |     |      |      |
|          | GLONASS             | G1, G2  |      |              |      |              |  |    |    |    |    |    |      |      |      |      |     |     |      |      |      |     |     |   |      |      |     |     |     |      |      |
|          | Galileo             | E1, E5b   |      |              |      |              |  |    |    |    |    |    |      |      |      |      |     |     |      |      |      |     |     |   |      |      |     |     |     |      |      |
|          | QZSS                | L1C/A, L2C  |      |              |      |              |  |    |    |    |    |    |      |      |      |      |     |     |      |      |      |     |     |   |      |      |     |     |     |      |      |
| 信号跟踪(回传) | BDS-2               | B1I, B3I  |      |              |      |              |  |    |    |    |    |    |      |      |      |      |     |     |      |      |      |     |     |   |      |      |     |     |     |      |      |
|          | BDS-3               | B1I, B3I, B2b   |      |              |      |              |  |    |    |    |    |    |      |      |      |      |     |     |      |      |      |     |     |   |      |      |     |     |     |      |      |
|          | GPS                 | L1C/A, L2C, L2P*  |      |              |      |              |  |    |    |    |    |    |      |      |      |      |     |     |      |      |      |     |     |   |      |      |     |     |     |      |      |
|          | GLONASS             | G1, G2  |      |              |      |              |  |    |    |    |    |    |      |      |      |      |     |     |      |      |      |     |     |   |      |      |     |     |     |      |      |
|          | Galileo             | E1, E5b   |      |              |      |              |  |    |    |    |    |    |      |      |      |      |     |     |      |      |      |     |     |   |      |      |     |     |     |      |      |
|          | QZSS                | L1C/A, L2C  |      |              |      |              |  |    |    |    |    |    |      |      |      |      |     |     |      |      |      |     |     |   |      |      |     |     |     |      |      |
| 精度和可靠性   | 单点定位精度              | H≤1.5m, V≤3.0m (1σ, PDOP≤4)   |      |              |      |              |  |    |    |    |    |    |      |      |      |      |     |     |      |      |      |     |     |   |      |      |     |     |     |      |      |
|          | RTK精度               | H: ±(8+1x10-6×D)mm<br>V: ±(15+1x10-6×D)mm D为基准距离, 单位km  |      |              |      |              |  |    |    |    |    |    |      |      |      |      |     |     |      |      |      |     |     |   |      |      |     |     |     |      |      |
|          | 测姿精度                | 航向角 0.15°/R (R为双天线基线长, 单位为米)<br>横滚/俯仰角 0.25°/R (R为双天线基线长, 单位为米)   |      |              |      |              |  |    |    |    |    |    |      |      |      |      |     |     |      |      |      |     |     |   |      |      |     |     |     |      |      |
|          | 速度精度                | ≤0.02m/s(1σ, PDOP≤4)  |      |              |      |              |  |    |    |    |    |    |      |      |      |      |     |     |      |      |      |     |     |   |      |      |     |     |     |      |      |
|          | 惯导性能                | 陀螺量程: ±500°/s<br>陀螺零偏稳定性: X轴2.2°/h, Y轴2.7°/h, Z轴1.6°/h<br>加速度量程: ±8g<br>加速度零偏稳定性: 0.013mg   |      |              |      |              |  |    |    |    |    |    |      |      |      |      |     |     |      |      |      |     |     |   |      |      |     |     |     |      |      |
|          | 组合导航                | 支持GNSS+惯导融合定位   |      |              |      |              |  |    |    |    |    |    |      |      |      |      |     |     |      |      |      |     |     |   |      |      |     |     |     |      |      |
|          | 组合导航                | <table border="1"> <thead> <tr> <th rowspan="2">中断时间</th> <th colspan="2">位置精度(m)RMS</th> <th colspan="2">速度精度(m/s)RMS</th> </tr> <tr> <th>水平</th> <th>垂直</th> <th>水平</th> <th>垂直</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0s</td> <td>0.02</td> <td>0.03</td> <td>0.02</td> <td>0.01</td> </tr> <tr> <td>10s</td> <td>0.3</td> <td>0.15</td> <td>0.05</td> <td>0.02</td> </tr> <tr> <td>30s</td> <td>2.5</td> <td>1</td> <td>0.18</td> <td>0.04</td> </tr> <tr> <td>60s</td> <td>3.8</td> <td>1.5</td> <td>0.22</td> <td>0.06</td> </tr> </tbody> </table> | 中断时间 | 位置精度(m)RMS   |      | 速度精度(m/s)RMS |  | 水平 | 垂直 | 水平 | 垂直 | 0s | 0.02 | 0.03 | 0.02 | 0.01 | 10s | 0.3 | 0.15 | 0.05 | 0.02 | 30s | 2.5 | 1 | 0.18 | 0.04 | 60s | 3.8 | 1.5 | 0.22 | 0.06 |
|          | 中断时间                | 位置精度(m)RMS  |      | 速度精度(m/s)RMS |      |              |  |    |    |    |    |    |      |      |      |      |     |     |      |      |      |     |     |   |      |      |     |     |     |      |      |
|          |                     | 水平  | 垂直   | 水平           | 垂直   |              |  |    |    |    |    |    |      |      |      |      |     |     |      |      |      |     |     |   |      |      |     |     |     |      |      |
|          | 0s                  | 0.02  | 0.03 | 0.02         | 0.01 |              |  |    |    |    |    |    |      |      |      |      |     |     |      |      |      |     |     |   |      |      |     |     |     |      |      |
| 10s      | 0.3                 | 0.15  | 0.05 | 0.02         |      |              |  |    |    |    |    |    |      |      |      |      |     |     |      |      |      |     |     |   |      |      |     |     |     |      |      |
| 30s      | 2.5                 | 1   | 0.18 | 0.04         |      |              |  |    |    |    |    |    |      |      |      |      |     |     |      |      |      |     |     |   |      |      |     |     |     |      |      |
| 60s      | 3.8                 | 1.5   | 0.22 | 0.06         |      |              |  |    |    |    |    |    |      |      |      |      |     |     |      |      |      |     |     |   |      |      |     |     |     |      |      |
| 首次定位时间   | 冷启动 < 30s 热启动 < 10s |   |      |              |      |              |  |    |    |    |    |    |      |      |      |      |     |     |      |      |      |     |     |   |      |      |     |     |     |      |      |
| RTK初始化时间 | < 5s (基线长小于10km)    |   |      |              |      |              |  |    |    |    |    |    |      |      |      |      |     |     |      |      |      |     |     |   |      |      |     |     |     |      |      |
| 信号重捕获    | < 1s                |   |      |              |      |              |  |    |    |    |    |    |      |      |      |      |     |     |      |      |      |     |     |   |      |      |     |     |     |      |      |
| 初始化置信度   | > 99.9%             |   |      |              |      |              |  |    |    |    |    |    |      |      |      |      |     |     |      |      |      |     |     |   |      |      |     |     |     |      |      |

|      |        |   |
|------|--------|---|
| 存储功能 | 内置存储   | 8G  |
|      | 存储格式   | NMEA-0183、惯导原始数据  |
|      | 更新率    | 1Hz, 2Hz, 5Hz, 10Hz, 20Hz, 50Hz, 100Hz                                  |
| 数据格式 | 差分格式支持 | RTCM2.X, RTCM3.X  |
|      | 输出格式支持 | 标准及扩展的NMEA-0183: GPGGA, GPYBM, GPVTG, HEADING 等<br>惯导原始数据: 2364&2365自定义 |
|      | 数据更新率  | 1Hz, 2Hz, 5Hz, 10Hz, 20Hz, 50Hz, 100Hz                                  |
| 通讯配置 | 网络模块   | 4G全网通   |
|      | 网口     | 10M/100M以太网   |
|      | 蓝牙     | Bluetooth@4.1/2.1+EDR, 2.4GHz   |
| 通讯协议 | 网络     | TCP/IP、Ntrip、JT808、司南导航云协议  |
|      | 串口     | 标准RS232串口协议、CAN   |
|      | USB    | 2.0   |
| 接口   | 网口     | 1个RJ45以太网接口   |
|      | RS232  | 2*RS232串口   |
|      | RS422  | 1*RS422串口   |
|      | CAN    | 1*CAN口  |
|      | USB    | 1*USB口  |
|      | 电源     | 1*电源口   |
| 电气指标 | 天线1    | 1个主站卫星天线接口 (Fakra类型接口)  |
|      | 天线2    | 1个从站卫星天线接口 (Fakra类型接口)  |
|      | SIM卡槽  | Nano SIM卡槽  |
|      | 电源     | DC 9~36V  |
| 物理参数 | 功耗     | < 5W  |
|      | 指示灯    | 1*电源灯, 1*INS灯, 1*卫星灯, 1*4G灯   |
|      | 尺寸     | 151.2mm*103.7mm*27.9mm  |
| 环境特性 | 重量     | < 300g  |
|      | 外壳材质   | 铝合金   |
|      | 工作温度   | -40°C ~ +75°C   |
|      | 存储温度   | -55°C ~ +85°C   |
| 环境特性 | 振动     | 符合GB/T 2423.56-2018、GB/T 28046.3-2011要求                                 |
|      | 冲击     | 符合GB/T 28046.3-2011要求   |
|      | 跌落     | 抗1m自由跌落   |

# 行业应用



无人矿卡



智慧港口



地图采集



无人清扫车



道路巡查



无人巴士

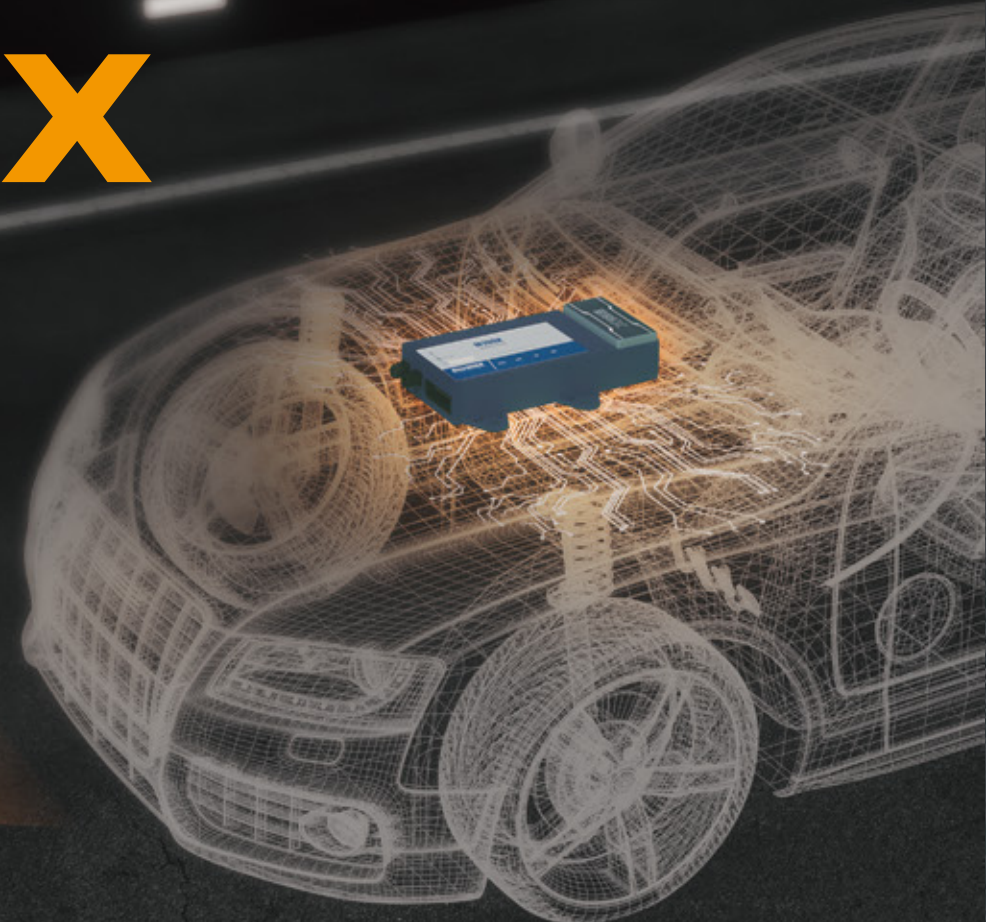


股票代码:688592

复杂场景 无所畏惧

# M100X 组合导航接收机

复杂场景 无所畏惧



# M100X 组合导航接收机

M100X是司南导航针对高精度车载定位应用自主研发的全新高精度组合导航接收机,内置全系统GNSS定位模块和高性能MEMS惯导模块,采用GNSS+INS高效稳定的组合导航自研算法,将卫星定位与惯导相结合,大大提升了复杂环境下的定位可靠性和准确性。能够实时提供高精度高动态的位置、速度和姿态等参数,轻松应对城市峡谷、城市高架、地下车库、隧道、园区等复杂的遮挡环境。



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

版权声明  
©版权所有2023上海司南导航技术股份有限公司,保留一切权利。非经上海司南导航技术股份有限公司同意,任何单位和个人不得擅自摘抄、复制本资料内容的部分或全部,并不得以任何形式传播。  
免责声明  
本资料信息仅供参考,不构成任何要约或承诺。司南导航可能不经通知修改上述信息,恕不另行通知。

© 2023, ComNav Technology Ltd. All rights reserved. SinoGNSS is the official trade mark of ComNav Technology Ltd., registered in People's Republic of China, EU, USA and Canada. All other trademarks are the property of their respective owners. (October, 2023).