

OCEANMASTER, 海洋之星 GNSS

OCEANMASTER

OceanMaster 海洋之星 GNSS 接收机，采用双频 GPS L1/L2 和北斗 B1/B2 信号，支持 RTK 高精度定位，内置 IMU 传感器，可实现高精度姿态测量。适用于海洋测绘、工程测量、变形监测等领域。

I

Δ - OCEANMASTER

	DGPS	Fugro Marinestar®	IARTK	PPP	IAPPK	GNSS (60)
r	0.5 - 2 m ² : 10 cm 95% : 15 cm 95%		: +/- (8 mm + 1 ppm x) ³ : +/- (15 mm + 1 ppm x) ³	: < 0.1 m : < 0.2 m	: +/- (8 mm + 1 ppm x) ³ : +/- (15 mm + 1 ppm x) ³	~ 6 (DGPS) ~ 3 (RTK) ~ 2 (PPDGNSS) ~ 1 (IAPPK)
&	0.02°	0.01°	0.01	< 0.01°	0.008°	0.03°
Ω	0.01° ± 4 m 0.02° ± 2 m	-	-	-	-	I' < 0.1° (< 60 F)
√	5 cm 5% ⁵ 2 cm 2% ⁶	-	-	-	-	5 cm 5% ⁵ 2 cm 2% ⁶

PC I

L					
	L = 442 mm, W = 356 mm, H = 46 mm	3.9 kg	-20 °C to +70 °C	10 - 80% RH	120/230 V, 50/60 Hz, 1/3
"	L = 167 mm, W = 185 mm, H = 68 mm	2.5 kg	-20 °C to +60 °C	0- 100% RH	10-34 V, 35 W (w)

IM

				IP
	L = 158 mm, W = 158 mm, H = 124 mm	2.5 kg	-40 °C to +60 °C	IP65
I'	Ø100 mm (Ø132 mm) X 104 mm ⁷	2.7 kg	-40 °C to +60 °C	IP68

GN

L				
GNSS	Ø178 mm, W = 73 mm	0.45 kg	-50 °C to +70 °C	0-100% RH

1. 海洋之星 GNSS 接收机，采用双频 GPS L1/L2 和北斗 B1/B2 信号，支持 RTK 高精度定位，内置 IMU 传感器，可实现高精度姿态测量。适用于海洋测绘、工程测量、变形监测等领域。

2. 5. 海洋之星 GNSS 接收机，采用双频 GPS L1/L2 和北斗 B1/B2 信号，支持 RTK 高精度定位，内置 IMU 传感器，可实现高精度姿态测量。适用于海洋测绘、工程测量、变形监测等领域。

3. 2. 海洋之星 GNSS 接收机，采用双频 GPS L1/L2 和北斗 B1/B2 信号，支持 RTK 高精度定位，内置 IMU 传感器，可实现高精度姿态测量。适用于海洋测绘、工程测量、变形监测等领域。

4. 海洋之星 GNSS 接收机，采用双频 GPS L1/L2 和北斗 B1/B2 信号，支持 RTK 高精度定位，内置 IMU 传感器，可实现高精度姿态测量。适用于海洋测绘、工程测量、变形监测等领域。

5. 海洋之星 GNSS 接收机，采用双频 GPS L1/L2 和北斗 B1/B2 信号，支持 RTK 高精度定位，内置 IMU 传感器，可实现高精度姿态测量。适用于海洋测绘、工程测量、变形监测等领域。

6. 海洋之星 GNSS 接收机，采用双频 GPS L1/L2 和北斗 B1/B2 信号，支持 RTK 高精度定位，内置 IMU 传感器，可实现高精度姿态测量。适用于海洋测绘、工程测量、变形监测等领域。

7. 海洋之星 GNSS 接收机，采用双频 GPS L1/L2 和北斗 B1/B2 信号，支持 RTK 高精度定位，内置 IMU 传感器，可实现高精度姿态测量。适用于海洋测绘、工程测量、变形监测等领域。

