

专 注 北 斗 导 航 定 位 应 用

智能驾驶车辆高精度 组合导航定位系统



gThrostle

智能驾驶车辆高精度组合导航定位系统（gThrostle）将高精度传感器信号，双频或三频多星座 GNSS/RTK/PPP-RTK 和底盘数据信息，通过安全完备的定位算法，即使在隧道和地下停车场等卫星信号不佳的场景，也能够提供低延迟位置、速度、姿态和授时（PVAT）的信息。典型应用场景包括 HWP、TJA、AVP。

专 注 北 斗 导 航 定 位 应 用



领先的数据融合算法

基于卡尔曼滤波的高效稳定紧耦合算法
组合导航算法



多元数据融合

融合卫星信号、IMU惯性、轮速、激光雷达、可见光影像等信息



车道级定位

定位误差 < 20 cm



符合汽车功能安全的要求

满足ASIL-B级以上要求

性 能 技 术 参 数

系 统



横滚/俯仰 (1σ)	0.1°
GPS失锁精度 (车载CEP)	位置漂移 (1km或2min) 0.2%有里程计组合 航向漂移 (1min) 0.15°

陀螺仪



量程	250°/s
全温零偏	<0.05°/s

加速度计



量程	4g
全温零偏	<2mg

卫导板卡



位置 (CEP)	0.8m 1.5cm+1ppm (RTK)
航向 (1σ)	0.2° (基线1m)
频段	GLONASS L1/L2; GALILEO E1/E5be; GPS L1/L2; QZSS; BDS B1/B2 (支持单北斗)

物理电气属性



工作电流	≤0.5A
接口类型	RS422X1 (数据口) RS232X1 (差分口) CANX2
重量	<310g
尺寸	116×99.78×30 (mm)

湖北省武汉市东湖高新区茅店山西路天颐科技园D - 4F

027-87504895

15629015263

www.geosuntech.com

