

## IMU Attitude – Piattaforma Inerziale

Piattaforma inerziale per la rilevazione delle **accelerazioni**, **velocità angolari** e **stima di rollio (roll) e beccheggio (pitch)**.

L'uscita è su linea can bus e sono disponibili diversi parametri impostabili dall'utente utilizzando messaggi can specifici oppure tramite il software dedicato funzionante con PCAN-USB.

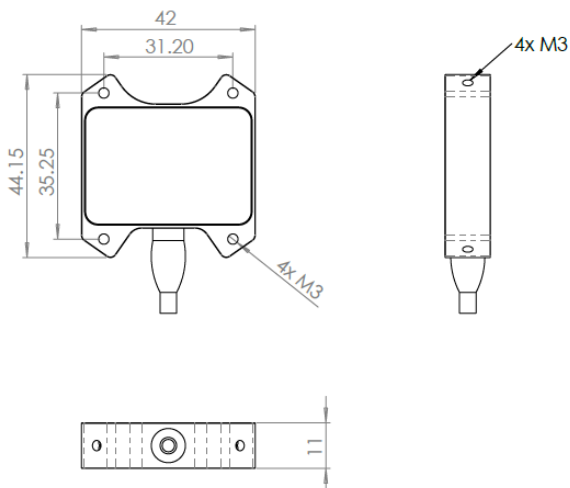


### Specifiche Tecniche:

◆ Alimentazione:	8÷16 Vdc
◆ Assorbimento Corrente:	20mA @ 12V
◆ Range di funzionamento:	0÷105 °C
◆ Sensibilità Termica:	±0.25% FS
◆ Materiale:	Alluminio anodizzato
◆ Grado Protezione:	IP66
◆ Peso ( cavi inclusi ):	≈ 58 g
◆ Cavo:	Raychem 55A 26 AWG, lunghezza 1000mm
◆ Connessione:	ROSSO Alimentazione
	NERO Gnd
	BIANCO Can-H
	BLU Can-L
	Connettore su richiesta

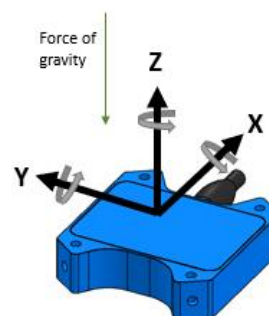
### Parametri Impostabili ( conf. di default in grassetto ):

- ◆ CAN ID: specifiche 2.0A
- ◆ BAUDRATE: **1 Mbps**, 500 Kbits, 250 Kbits
- ◆ RANGE ACCELEROMETRI: ±24G, **±12G**, ±6G, ±3G
- ◆ RANGE GIROSCOPI: ±2000 °/s, ±1000 °/s, ±500 °/s, **±250 °/s**, ±125 °/s
- ◆ GIROSCOPI CUTT-OFF FREQ 3dB: 12 ; **32** Hz
- ◆ ACCELEROMETRI CUT-OFF FREQ 3dB: 10; **19**; 40 Hz
- ◆ ZERO OFFSET: attraverso un messaggio CAN
- ◆ POSIZIONAMENTO RELATIVO AL VEICOLO: impostabile attraverso un messaggio CAN



**!!! Indirizzo CAN riservato per le impostazioni can e le calibrazioni interne: 0x0E5 !!!**

Il protocollo completo CAN è disponibile, su richiesta, sul manuale utente.



Quote in mm