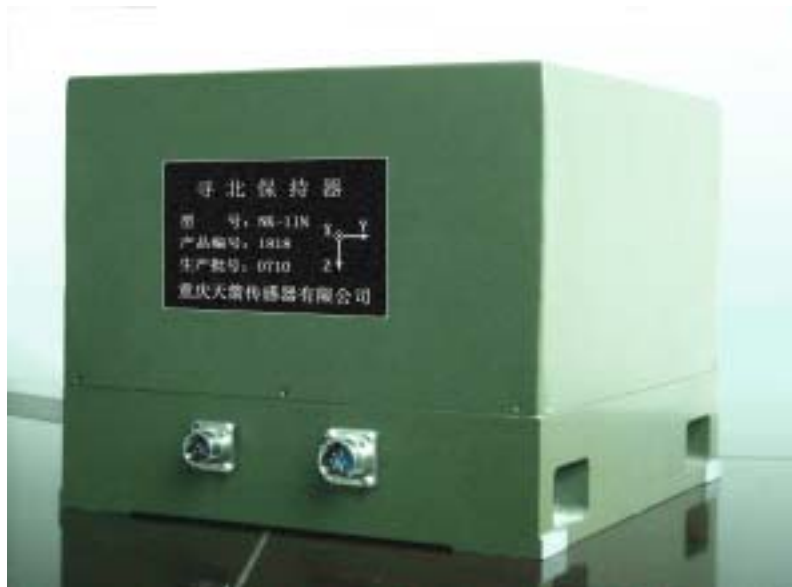


# NK-11N 寻北保持器产品描述

## 产品描述



利用陀螺仪测量出地球自转角速度在当地水平面上的分量,计算出陀螺敏感轴和地理北向的夹角,从而自动确定北向。在任意姿态下,快速自动寻北,在动态条件下,利用伺服机构和内嵌数据处理计算机,具有航向保持功能。

## 性能指标

方位漂移:  $0.2^{\circ}/h$

寻北精度:  $0.1^{\circ}$  (1 )

水平姿态精度: 1mil (静态)

5mil (动态)

工作方位: 纵横摇角为  $\pm 40^{\circ}$

寻北时间：5mi n

工作电源：+27Vdc/4A

准备时间：30 分钟

工作方式：保温

工作温度：- 40 ~ + 60

## 接口定义

### 1 电源接口：

接插件型号为 CXCH18F3，为定义引脚为空，不接入电路

引脚	定义
1	电源正
2	电源地

### 2 数字接口 ( RS422 )：

接插件型号为 CXCH22F7，未定义引脚为空，不接入电路

引脚	定义
1	数字地
4	TX-
5	RX-
6	TX+
7	TX-

# 通讯协议

通信格式：38400, 8, n, 1

From	To	名称	数据帧				
产品	PC	正常数据	ASCII 单字节	ASCII 单字节	HEX 四字节	ASCII 单字节	ASCII 单字节
			\$	Z	Head	Y/N	RC
			字头	标识符	航向角	判断符	校验和
Y/N: 数据可用时为 Y, 寻北过程中为 N ; RC : 校验和, 是每帧参数第二个字节和 RC 之间所有字节的异或。							
PC	产品	开机命令	ASCII 单字节	ASCII 单字节	ASCII 单字节	ASCII 单字节	
			\$	C	0	RC	
			字头	标识符	标识符	校验和	
RC : 校验和, 是每帧参数第二个字节和 RC 之间所有字节的异或。							
PC	产品	关机命令	ASCII 单字节	ASCII 单字节	ASCII 单字节	ASCII 单字节	
			\$	C	C	RC	
			字头	标识符	标识符	校验和	
RC : 校验和, 是每帧参数第二个字节和 RC 之间所有字节的异或。							
PC	产品	寻北命令	ASCII 单字节	ASCII 单字节	ASCII 单字节		
			\$	D	D		
			字头	标识符	标识符		

# 外形尺寸

