CUAV
雷迅创新

2025
产品画册

广州雷迅创新科技股份有限公司
www.cuav.net

目录 CONTENTS

公司简介

广州雷迅创新科技股份有限公司是一家以无人开源系统创新技术为向导，集研发、生产、销售为一体的国家级高新技术企业和广东省专精特新企业，与 PX4、ArduPilot 、Dronecode 是长期合作的友好关系。产品涵盖智能控制系统、GPS 定位系统、无线数据链路、无线图像链路、无线数字链路系统等，拥有完整的产品供应链，能提供先进的无人系统整体解决方案。

雷迅创新的无人系统先进智造基地，内设研发中心、全自动 SMT 生产线、测试中心等，各生产环节严谨、规范，获得 ISO9001 质量管理体系认证。同时从材料把控到成品检测，均严格遵循 CE 和 FCC 标准，全方位确保产品的安全性、可靠性和稳定性。全资子公司雷迅飞行（广州）技术有限公司，根据企业、市场需求开设 AOPA 飞行执照培训、无人系统培训班、无人系统调试等服务项，助力无人系统行业。

主营业务

雷迅云无人系统联网系统	智能控制器	多旋翼
通迅链路	电源模块	垂直起降固定翼
定位系统	空速计	民航无人系统执照培训

合作伙伴

哈尔滨工业大学	北京航空航天大学	中国计量大学	南京航空航天大学
飞图 FLYTOUAV	容祺智能	Auterion	ARDUPILOT
SOUTH	MMC 科比特航空	CHCNAV 华测导航	中海达 HI-TARGET
PX4	ZIYAN	美团	......

公司活动

资格认证

专利证书

创新是企业不断增长的源泉，雷迅创新围绕无人系统领域，申请了40余项专利、28项软件著作权，并且获得了国家高新技术企业、“专精特新”中小型企业等荣誉，从智能控制器硬件供应商发展为整体解决方案供应商。





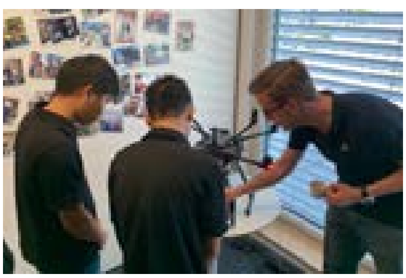







历年展会

2018 中国·珠海 – 全球无人系统大会
2018 Global Unmanned System Conference



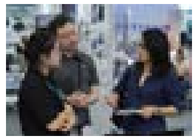
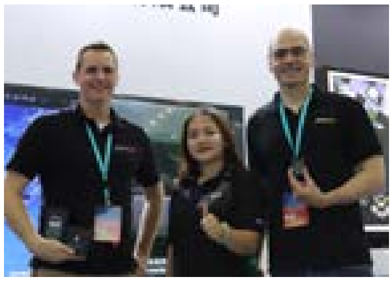


2019-2024 中国·深圳 - UAS 博览会
2019-2024 UAS EXPO

2019-2020






2021



2022



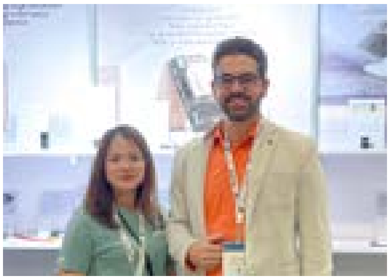
2023



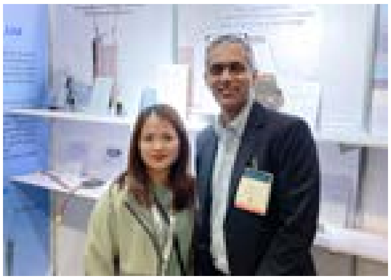
2024



2023 美国·丹佛 – 美国无人机展览会
2023 XPONENTIAL





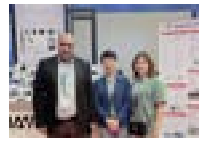
2024 阿联酋·阿布扎比 – 无人系统展览及会议
2024 Unmanned System Exhibition and Conference

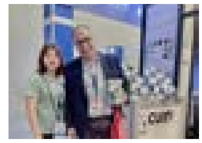




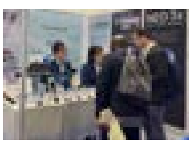
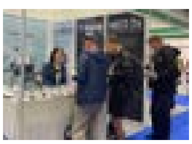
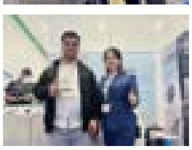
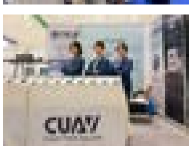
2024 马来西亚·吉隆坡 – 马来西亚军警防务展览会
2024 DSA & NATSEC ASIA 2024, MALAYSIA





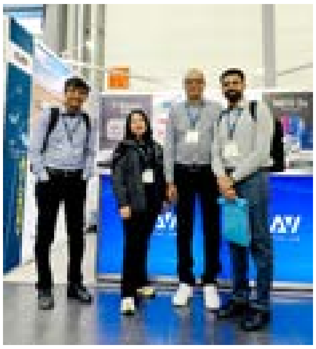
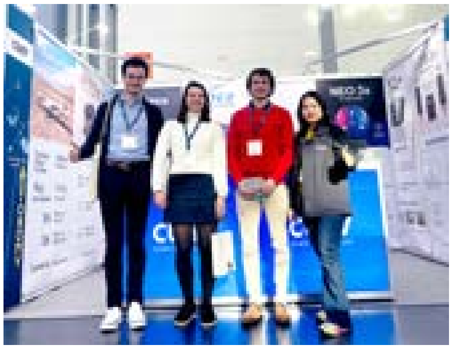



2024 英国·伦敦 – 英国无人机展览会
DRONEX 2024


2025 德国·杜塞尔多夫 – 德国无人机展览会
2025 XPONENTIAL EUROPE




2025 韩国·釜山 – 韩国无人机展
2025 DRONE SHOW KOREA





雷迅云
无人系统网联系统

- 4G/5G 通信
- 1080P 高清视频
- 250ms 低延时
- 远程控制
- 团队协作，数据共享
- 支持 ArduPilot/PX4 智能控制器

产品介绍

雷迅云无人系统 4G/5G 网联系统，是一套无人系统 4G/5G 图传数传解决方案。在此基础上，我们加入了视频分享，权限管理等功能，非常适合用于巡检场景，并且支持将雷迅云私有化地布署在您自己的服务器上，确保您的数据安全。

系统组成

客户端

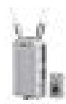
Windows：非攻透传

Android：CUAV GS

硬件

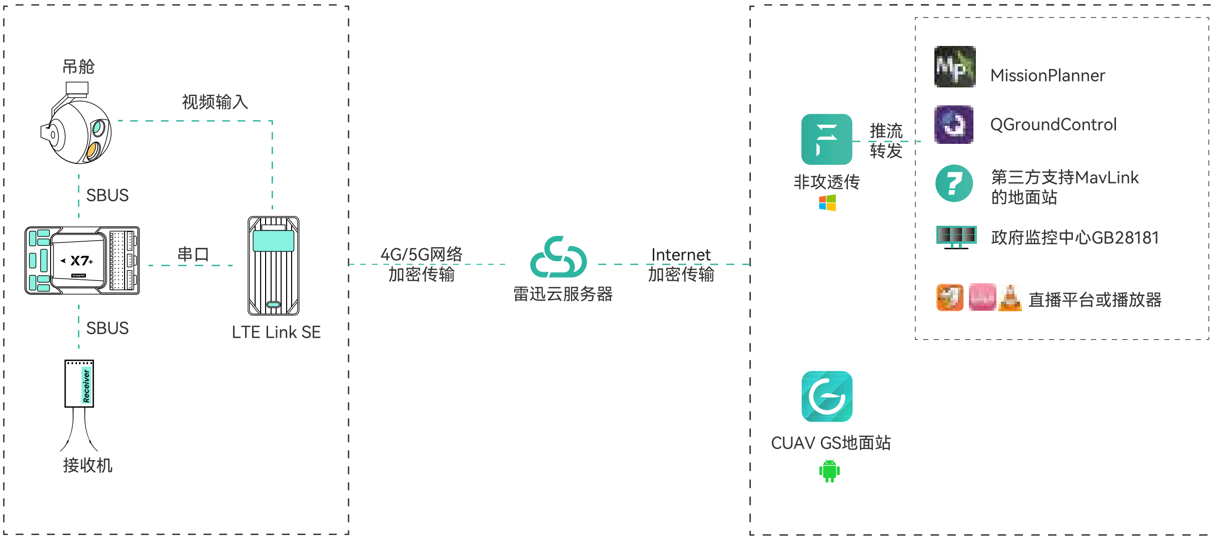
Air Link

LTE Link SE

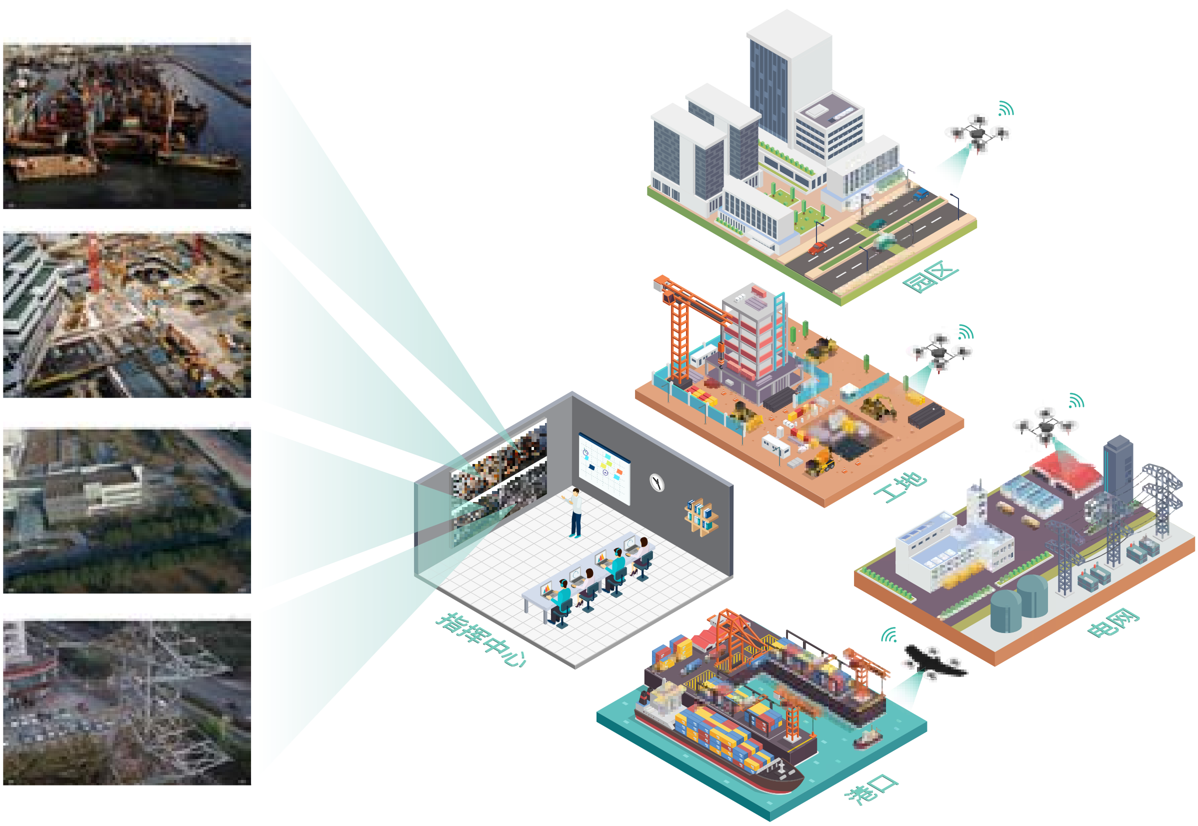


LBA 3通信微基站

工作原理


吊舱
视频输入
SBUS
X7+
串口
LTE Link SE
SBUS
Receiver
接收机
4G/5G网络
加密传输
雷迅云服务器
Internet
加密传输
非攻透传
推流
转发
MissionPlanner
QGroundControl
第三方支持MavLink
的地面站
政府监控中心GB28181
直播平台或播放器
CUAV GS地面站

应用场景

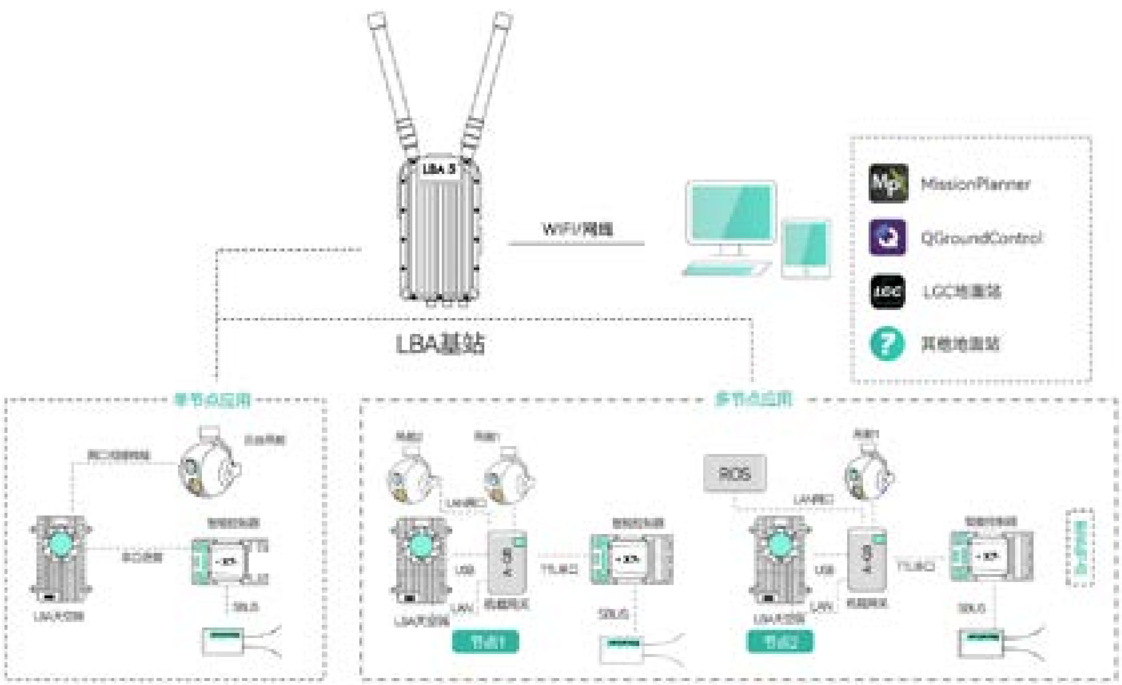

园区
工地
电网
指挥中心
港口

LBA 3 无人系统 通信微基站

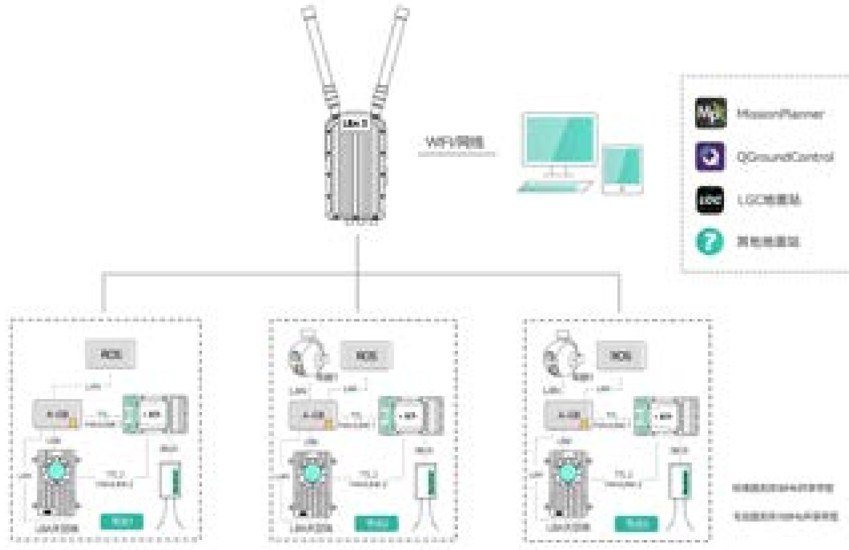
- 基于先进的 LTE 技术开发
- 30Mbps 大带宽
- AES 加密技术
- IP67 工业三防设计，户外工作无压力
- 支持编队任务

LBA3 专网微基站系统是雷迅创新自主研发的远距离大带宽链路系统解决方案。它由微基站、天空端及 AG 网关组成。具有远距离通信覆盖能力以及 30Mbps 带宽。实现无人设备远程控制和视频传输，搭载 CUAV LGC 等地面站可实现编队任务。

基于 LBA 3 单点多点通信无人系统方案



LBA 3 基站混合通信拓扑图



技术标准	基于 LTE 无线通信标准
发射功率	33dBm(典型值)
抗干扰	动态跳频，在频段内进行智能跳频
通信频段	1.4G 版本：1420-1448MHz 800M 版本：806-826MHz
通讯带宽	默认：20Mbps(10MHz); 最大：30Mbps(20MHz)
通信加密	AES265
调制方式	QPSK、16QAM、64QAM 调制
时延	空口时延：≤ 150ms(从节点 - 中心节点)
管理界面	基站端 WEB 管理、天空端由 AG（WEB) 网关管理
LTE 网络类型	基站端内置全网通 4G 模块 支持 TD-LTE/FDD LTE/TD-SCDMA/ WCDMA
工作电压	基站端：20~60V（标准功耗 :24V 1.5A) POE 模块支持 100~240 市电接入 天空端：20~60V 输入（标准 24V 1A)
工作温度	-15~65℃

尺寸	基站端：220.0 × 120.0 × 50.0mm 天空端：90.0 × 65.0 × 26.4mm
重量	天空端：155g 基站端：1.65kg
接口	天空端： 天线（MCX-KE) × 2 POWER(5023520200 转 XT30) × 1 RJ45 × 1（5025850470) UART × 1 USB 接口 × 1 基站端： N 头天线接口 × 2 电源接口 (SF12 转 XT60) × 1 POE 网络接口 (SF12 转水晶头) × 1 LAN 网络接口 (SF12 转水晶头) × 1 AAT 接口（SF12）x1
防护等级	基站端 IP67 天空端 IP20

LTE Link SE
雷迅云 4G 链路

- 60ms 数据传输超低延迟
- 起飞自动录像
- 高清图传，250ms 低延时
- 4G 信号通讯，不受距离限制
- 数据加密传输 , 保障通讯数据安全

LTE Link SE 图数传是一款用于传输无人系统图像、数据的便捷产品。1080P 高清图像传输延时可低至 250ms，数据传输延时为 60ms。搭载 LTE Link SE 图数传，可支持接入雷迅云智能网联系统，享多种团队管理功能。

整体性能	
处理器	HI3516
网卡	ME909S
网络频段	LTE(FDD)：B1、B3、B8 LTE(TDD)：B38、B39、B40,B41 DC-HSPA+/HSPA+/HSPA/UMTS：B1、B9、B5、B8、B9 TD-SCDMA：B34, B39 EDGE/GPRS/GSM：900/1800MHz
网络速率	DC-HSPA+：下行 42Mbps; 上行：5.76Mbps LTE TDD：下行 112Mbps; 上行：10Mbps LTE FDD：下行 150Mbps; 上行：50Mbps
控制器类型	CUAV V5 系列、Pixhawk 系列等
数据协议	MAVLINK1/2
传输距离	理论没有限制，视网络覆盖而定
视频输入	1080P、720P
视频编码	H265
网络扩展	不支持
云视频存储	不支持
视频录制	自动录制（默认），存储至 SD 卡

接口类型	
数据输入	UART（503148-1690）
视频输入	HDMI
天线接口	MMCX
设备屏幕	OLED 128 × 64 分辨率
客户端	非攻透传： Windows7(含）以上版本； CUAV GS： 安卓 5.0 含以上版本； 第三方应用可以使用非攻透传转发视频和数据

工作环境和物理参数	
工作电压	12 ~ 55 V
工作温度	-10 ~ 60 ℃
尺寸	75.3 × 39.2 × 19.0mm
重量	78g

Air Link
雷迅云 4G 链路

- 40ms 数据传输超低延迟
- 4G 信号通讯，不受距离限制
- 数据加密传输 , 保障通讯数据安全
- 远程调试与操作更加方便

Air Link 是由 CUAV 独立研发的网络数据通信链路。它依托现有的 LTE 无线网络（公网或者专网）构建起用户与无人系统的数据交互网络，让您时刻掌控无人系统运行状态。相较于传统的点对点数传，它具有无限距离传输、后台监控、部署便捷等特点。

技术参数	
网络制式	移动 / 联通 4G/3G/2G；电信 4G/3G
网卡	ME909S
网络频段	LTE(FDD)：B1、B3、B8 LTE(TDD)：B38、B39、B40,B41 DC-HSPA+/HSPA+/ HSPA/UMTS：B1、B9、B5、B8、B9 TD-SCDMA：B34, B39 EDGE/GPRS/GSM：900/1800MHz
网络速率	DC-HSPA+：下行 42Mbps; 上行：5.76Mbps LTE TDD：下行 112Mbps; 上行：10Mbps LTE FDD：下行 150Mbps; 上行：50Mbps
控制器类型	CUAV V5 系列、Pixhawk 系列等
数据协议	MAVLINK1/2
传输距离	理论没有限制，视网络覆盖而定
网络扩展	不支持
接口类型	
SIM 卡类型	MICRO SIM（单卡）
数据输入	UART
天线接口	MMCX 内孔 × 2
客户端	非攻透传：Windows7(含）以上版本 CUAV GS：安卓 5.0 含以上版本； 其它第三方客户端可使用非攻数传进行数据合视频转发
工作环境和物理参数	
工作电压	5 V
工作温度	-10 ~ 60 ℃
尺寸	54.5 × 33.5 × 13.5mm
重量	42g
其它可参考数据	
通讯延时	视网络环境而定（4G 网络并且信号强度较高的情况下平均延时为 20 ~ 40ms)
网络覆盖高度	视地域而定（可参考测试数据为飞行高度为 300m 以下，数据传输稳定；极限高度（相对高度）为 800m+(300m 以上高度可能会存在通信中断)

7-Nano
智能控制器

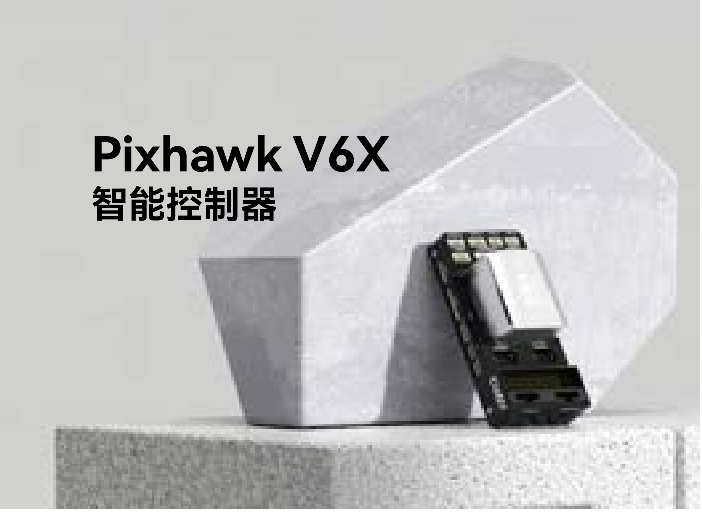
- 双浮点运算 H7 处理器，运行频率达 480 MHz
- 全新双工业级 IMU 冗余设计
- 创新型叠层设计，小尺寸、全功能，接口丰富、扩展性强
- 集成以太网接口，支持与机载计算机等通过网口通信
- 支持 5 V/3.3 V PWM 配置输出
- 兼容 PX4/ArduPilot 固件

7-Nano 是一款针对小型化无人系统设备研发的微型智能控制器。它由雷迅创新自主研发和生产，其创新性地采用叠层设计，在极小的空间中集成高性能的 STM32H7 处理器、双冗余工业级 IMU 和丰富完善的扩展接口，其支持以太网通信接口，可实现控制器与无人系统设备各组件低延时、大带宽的实时通信需求。

主处理器	STM32H753(Arm® Cortex®-M7,480MHz, 2MB FLASH)
传感器	
加速计	IIM-42652/BMI088
陀螺仪	IIM-42652/BMI088
电子罗盘	IST8310
气压计	ICP-20100/BMP581
接口	
I2C	3 个
PWM 输出	14 个 (可配置 3.3V/5V)
RC 输入	1 个，支持 PPM/SBUS/DSM 等
RSSI 输入	PWM 或 3.3 模拟电压
CAN 标准总线	2 个
Power 输入	1 个
GPS & 安全开关	1 个
GPS 2	1 个
ADC	ADC3.3 和 ADC6.6
DEBUG	1 个

USB 接口	Type-C
ETH 以太网	1 个
工作环境及物理参数	
PM 工作电压	4.5 ~ 5.5 V
USB 电压	4.75 ~ 5.25 V
伺服输入	0 ~ 10 V
工作温度	-20 ~ 85 ℃
工作湿度	5% ~ 95%（不凝结）
尺寸	30.75 × 31.80 × 25.75mm
重量	33.8g

7-Nano PDB 电源模块	
工作电压	12 ~ 70 V
最大测量电流	79.2 A
BEC 输出	5.3V / 4A
测量精度	±0.2V / 0.5A
分线器	一分六
接口	XT60 / GH1.25 6Pin
重量	17g



Pixhawk V6X
智能控制器

- H7 双精度浮点运算单元处理器
- 高性能 ARM M3 协处理器
- 高性能，低噪声车规级 IMU
- 三冗余 IMU 和双冗余气压计设计
- 车规级 RM3100 磁罗盘
- 全新内置减震设计
- 百兆以太网口

Pixhawk V6X 是 CUAV 与 PX4 打造的新一代 Pixhawk，它基于 Pixhawk FMU v6x 标准设计，追求极致的安全与稳定，采用 H7 双精度浮点运算单元及 Cortex-M3 协处理器、独立总线与电源的三冗余 IMU、IMU 温度工厂预校准技术、双冗余气压计设计，全方位保障无人系统运行安全及丰富的扩展能力，集成百兆以太网 PHY，可以通过以太网与任务计算机（机载电脑）、光纤惯导、高端测绘相机等工业无人系统挂载设备进行高速通信，契合高端应用的需求。

主处理器	STM32H753(Arm® Cortex®-M7,480MHz, 2MB FLASH, 1MB RAM)
协处理器	STM32F103(Arm® Cortex®-M3,72MHz)
加速计 & 陀螺仪	ICM-42688-P/ICM-20649/BMI088
电子罗盘	RM3100
气压计	ICP-20100 *2
接口	
PWM 输出	16 个
Power（CAN）	2 个
Power(SMBUS)	2 个（5055680681-5055650601）
TELEM（数传）	3 个
GPS	2 个（1 个带有 I2C 和安全开关 (GPS1)、一个带有 I2C(GPS2)
CAN	2 个
PPM RC（PPM 遥控器接收机）	1 个
SBUS/DSM/RSSI（遥控器接收机）	1 个
SBUS OUT	1 个
FMU DEBUG	1 个
IO DEBUG	1 个
Ethernet(以太网)	1 个
SPI	1 个 (SPI6 接口，用于扩展外部传感器)
ADIO	1 个 (ADC3.3/ADC6.6)
UART4	1 个
USB	2 个 (一个 Type-C; 一个 JST GH1.25)
TF 卡槽	1 个
工作环境及物理参数	
PM 工作电压	4.75 ~ 5.70 V
USB 电压	4.75 ~ 5.25 V
伺服输入	0 ~ 9.9 V
工作温度	-20 ~ 85 ℃
尺寸	45.0 × 90.0 × 29.2mm
重量	机身：99g（Core：43g，载板：56g）

X7+ Pro
智能控制器

- H7 双精度浮点运算单元处理器
- 车规级高精度加速计和陀螺仪（ADIS16470）
- 工业级 RM3100 磁罗盘
- 内置减震，适应各种严峻机体环境
- 三组 IMU，支持故障智能切换
- 支持温度补偿，IMU 工作状态更佳
- 专用的 DroneCan 电源接口
- 模块化设计 , 支持定制载板

X7+ Pro 是 CUAV 针对行业和工业领域应用而开发的高端智能控制器。它搭载高性能 STM32H7 处理器，处理速度高达 480Mhz，支持双浮点运算；还配置了 ADIS16470 车规级传感器，具有卓越的陀螺仪及加速计性能，支持低误差长航时的航姿推算，搭配工业级 RM3100 磁力计，具有强大的抗磁干扰能力。优异的处理器性能及 IMU 性能，使无人系统设备在复杂环境下具有更好的稳定性和抗干扰能力。

处理器	STM32H743(Arm® Cortex®-M7,480MHz, 2MB FLASH, 1MB RAM)
传感器	
加速计	ADIS16470 / ICM-42688-P / ICM-20689
陀螺仪	ADIS16470 / ICM-42688-P / ICM-20689
电子罗盘	RM3100
气压计	MS5611 *2
接口	
UART 串口	5 个
I2C	6 个（两个单独的 i2c 接口，两个集成在 GPS/uart 4 接口）
PWM 输出	14 个（其中 12 路支持 dshot 协议）
RC 输入	1 个，支持 PPM/SBUS/DSM
RSSI 输入	PWM 或 3.3 模拟电压
CAN 标准总线	2 个
Power 输入	2 个（Power A 为普通 ADC 电源检测接口；Power C 为 CAN 电流计接口
安全开关	1 个
GPS 接口	2 个（UART4 可作为 GPS2 接口 ）
ADC	1 个
DEBUG	1 个
JATG	1 个
USB 接口	1 个
工作环境及物理参数	
PM 工作电压	4.5 ~ 5.5 V
USB 电压	4.75 ~ 5.25 V
伺服输入	0 ~ 10 V
工作温度	-20 ~ 85 ℃
工作湿度	5% ~ 95%（不凝结）
尺寸	77.0 × 45.5 × 39.0mm
重量	101g

X7+
智能控制器

- H7 双精度浮点运算单元处理器
- 内置减震，适应各种严峻机体环境
- 三组 IMU，支持故障智能切换
- 支持温度补偿，IMU 工作状态更佳
- 高性能 ICM-42688-P 传感器
- 模块化设计 , 支持定制载板
- 支持更多的 Dshot 输出
- 专用的 DroneCAN 电源接口

X7+ 是由 CUAV 设计和生产的高级智能控制器；它采用比 PX4 全新一代控制器（Pixhawk FMU v5x) 更高性能的 STM32H7 系列处理器，并集成高精度工业级传感器和超低温飘传感器，相较于上一代智能控制器性能更好、更稳定可靠；完美兼容 ArduPilot 与 PX4 固件。

处理器	STM32H743(Arm® Cortex®-M7,480MHz, 2MB FLASH, 1MB RAM)
传感器	
加速计	ICM-42688-P / ICM-20689 / ICM-20689
陀螺仪	ICM-42688-P / ICM-20689 / ICM-20689
电子罗盘	RM3100
气压计	MS5611 *2
接口	
UART 串口	5 个
I2C	6 个（两个单独的 i2c 接口，两个集成在 GPS/uart 4 接口）
PWM 输出	14 个（其中 12 路支持 dshot 协议）
RC 输入	1 个，支持 PPM/SBUS/DSM
RSSI 输入	PWM 或 3.3 模拟电压
CAN 标准总线	2 个
Power 输入	2 个（Power A 为普通 ADC 电源检测接口; Power C 为 CAN 电流计接口

安全开关	1 个
GPS 接口	2 个（UART4 可作为 GPS2 接口)
ADC	1 个
DEBUG	1 个
JATG	1 个
USB 接口	1 个
工作环境及物理参数	
PM 工作电压	4.5 ~ 5.5 V
USB 电压	4.75 ~ 5.25 V
伺服输入	0 ~ 10 V
工作温度	-20 ~ 85 ℃
工作湿度	5% ~ 95%（不凝结）
尺寸	77.0 × 45.5 × 39.0mm
重量	101g

Nora+
智能控制器

- H7 双精度浮点运算单元处理器
- 内置减震，适应各种严峻机体环境
- 三组 IMU，支持故障智能切换
- 支持温度补偿，IMU 工作状态更佳
- 经典的侧边接口设计
- 支持 CAN 电流计
- RM3100 工业级磁罗盘

Nora+ 是一款性能优异、机身小巧、体积轻便的高性价比智能控制器。内置工业级 RM3100 罗盘、CUAV 专利减震设计和温度补偿系统，拥有更好的稳定性和抗干扰性。

处理器	STM32H743/STM32H753(Arm® Cortex®-M7,480MHz, 2MB FLASH, 1MB RAM)
传感器	
加速计	ICM-42688-P / ICM-20689 / BMI088
陀螺仪	ICM-42688-P / ICM-20689 / BMI088
电子罗盘	RM3100
气压计	MS5611 *2
接口	
UART 串口	5 个
I2C	6 个（两个单独的 i2c 接口，两个集成在 GPS/uart 4 接口）
PWM 输出	14 个（其中 12 路支持 dshot 协议）
RC 输入	1 个，支持 PPM/SBUS/DSM
RSSI 输入	PWM 或 3.3 模拟电压
CAN 标准总线	2 个
Power 输入	2 个（Power A 为普通 ADC 电源检测接口; Power C 为 CAN 电流计接口

安全开关	1 个
GPS 接口	2 个（UART4 可作为 GPS2 接口）
DEBUG	1 个
JATG	1 个
USB 接口	2 个（一个是 Type-C，一个 GH1.25 连接器）
工作环境及物理参数	
PM 工作电压	4.5 ~ 5.5 V
USB 电压	4.75 ~ 5.25 V
伺服输入	0 ~ 10 V
工作温度	-20 ~ 85 ℃
尺寸	85.5 × 42.0 × 33.0mm
重量	91g

V5+
智能控制器

- FMU v5 硬件标准 , 较 FMU v3 更先进稳定
- 内置减震，适应各种严峻机体环境
- 支持 RTK 厘米级定位
- 多传感器冗余设计 , 提高安全性与稳定性
- 全机型支持
- 模块化设计 , 支持定制载板

V5+ 是由 CUAV 与 PX4 团队共同设计、由 CUAV 制造的高级智能控制器。基于 Pixhawk FMU v5 设计标准，完美兼容 PX4 与 ArduPilot 固件，分离式设计支持用户自定义底板。

主处理器	STM32F765 (32 Bit Arm® Cortex®-M7, 216MHz, 2MB FLASH, 512KB RAM)
协处理器	STM32F100 (32 Bit Arm® Cortex®-M3, 24MHz, 8KB SRAM)
传感器	
加速计	ICM-20602 / ICM-20689 / BMI055
陀螺仪	ICM-20602 / ICM-20689 / BMI055
电子罗盘	IST8310
气压计	MS5611
外部接口	
UART 串口	5 个
I2C	4 个
SPI	1 个
CAN 标准总线	2 个
ADC	2 个
PWM 输出	标准 8 PWM IO+6 个可编程 IO
DSM/SBUS/RSSI	1 个
PPM 输入	1 个
PM 电源模块输入	2 个

GPS 与安全开关	1 个
DEBUG / F7 SWD 接口	1 个
USB 接口	1 个 (Type-C)
TF 卡槽	1 个
工作环境及物理参数	
Power 工作电压	4.5 ~ 5.5 V
USB 输入电压	5 V ± 0.25 V
伺服输入电压	0 ~ 36 V
工作温度	-20 ~ 85 ℃
尺寸	
长 X 宽 X 高	85.5 × 42.0 × 33.0mm
重量	91g

V5 nano
智能控制器

- Pixhawk FMU v5 标准设计
- 兼容 PX4/ArduPilot 多机型
- 功能完善、小尺寸
- 航空铝合金外壳

V5 nano 是 CUAV 与 PX4 团队专为对空间极为敏感，但希望获得 V5 强大功能的企业或爱好者而设计的智能控制器。它基于 Pixhawk FMU v5 设计标准并且完美兼容 PX4 和 ArduPilot 固件 。

主处理器	STM32F765 (32 Bit Arm® Cortex®-M7, 216MHz, 2MB FLASH, 512KB RAM)
传感器	
加速计	ICM-20602 / ICM-20689 / BMI055
陀螺仪	ICM-20602 / ICM-20689 / BMI055
电子罗盘	IST8310
气压计	MS5611
接口	
UART 串口	5 个
I2C	4 个
PWM 输出	最多 11 路 PWM 输出 (8 路标准 PWM+3 路可选 PWM/Capture 输入)
nARMED*	1 个
遥控器信号输入协议	PPM/SBUS/DSM 等
RC 输入	1 个
PPM 输入	1 个
RSSI 输入	PWM 或 3.3 模拟电压
CAN 标准总线	2 个
电流电压输入	1 个
安全开关	1 个
GPS 接口	1 个
DEBUG	1 个
JATG	1 个
USB 接口	1 个 (Type-C)
工作环境及物理参数	
PM 工作电压	4.5 ~ 5.5 V
USB 电压	5 V ± 0.25 V
伺服输入	0 ~ 36 V
工作温度	-40 ~ 85 ℃
尺寸	
长 X 宽 X 高	60 × 40 × 14mm
重量	50g

NEO 3x
定位模块

- Ublox M9N 卫星接收器，最高精度可达 0.7m
- 内置 F4 处理器，工作频率 100MHz，支持浮点运算单元的 Cortex®-M4 内核，运行实行系统
- 支持北斗 , GALILEO, GLONASS, GPS 四卫星同时接收
- IP66 防尘防水，解锁更多应用场景

NEO 3x 是一款可以适应多重严酷环境的 GNSS 四星系统接收机，采用 IP66 标准设计，密封防尘防雨，内置 STM32F4 系列处理器、ICP2100 气压计、ublox M9N 模组及 RM3100 工业级罗盘，支持基于 DroneCAN 协议的 CAN 总线通讯，最远通讯距离可达 1.5m。

处理器	STM32F412(32 Bit Arm® Cortex®-M4, 100MHz, 512KB FLASH, 256KB RAM)
通讯协议	DroneCAN
电子罗盘	RM3100
气压计	ICP-20100
卫星接收器	Ublox M9N
工作频段	GPS：L1C/A GLONASS：L10F 北斗：B1I GALILEO：E1B/C
并收器数量	4 个
定位精度	1.5m(实测最高 0.7m)
搜星数量	32+

捕获速度	冷启动 24s 再次捕获 2s 辅助启动 2s
导航刷新率	5Hz(默认），最大 25Hz
灵敏度	追踪 & 导航 -167dBm 重新捕获 -160dBm 冷启动 -148dBm 热启动 -159dBm
防护等级	IP66
工作电压	4.7 ~ 5.2V
工作温度	-10 ~ 70℃
尺寸	67.0 × 67.0 × 21.2mm
重量	46g(不含电缆)

- 配备 Ublox M9N 卫星接收器，实测最高 0.7m 精度
- 支持北斗、GALILEO、GLONASS、GPS 四卫星系统
- 支持四卫星系统同时接收
- 三重滤波设计

NEO 3 Pro 是一款采用 DroneCAN 通信协议的 M9N 导航定位产品。集成定位系统、磁罗盘、控制器状态灯、控制器警报器、气压计于一体，工业级磁罗盘，可同时接收四大卫星导航定位信号。

主处理器	STM32F412(32 Bit Arm® Cortex®-M4, 100MHz, 512KB FLASH, 256KB RAM)
传感器	指南针：RM3100 气压计：MS5611
蜂鸣器	无源蜂鸣器
安全开关	物理按键
卫星接收器	UBLOX 第九代导航定位接收器（M9N）
并发器数量	4(同时支持北斗 +GPS+GALILEO+GLONASS)
工作频段	GPS：L1 C/A GLONASS：L10F 北斗：B1I GALILEO：E1B/C
卫星增强系统	SBAS：WAAS, EGNOS, MSAS QZSS：L1s(SAIF) 其它：RTCM3.3*
导航刷新率	25Hz(最高)
水平精度	2.0m（最高 0.7m）
速度精度	0.05m/s

最大卫星数量	32 颗 +
捕获速度	冷启动 24s 再次捕获 2s 辅助启动 2s
灵敏度	追踪 & 导航：-167dBM 冷启动 & 热启动：-148dBM 重新捕获：-160dBM
通信协议	DroneCAN
滤波	SAW+LNA+SAW
防电磁 / 射频干扰	EMI+RFI
固件升级	支持
支持控制器类型	CUAV 系列 Pixhawk 系列
接口类型	GHR-04V-S
工作电压	4.7 ~ 5.2 V
工作温度	-10 ~ 70℃
尺寸	60 × 60 × 16mm
重量	33g

NEO 3
定位模块

- 配备 Ublox M9N 卫星接收器，实测最高可达 0.7m 精度
- 支持北斗、GALILEO、GLONASS、GPS 四卫星系统
- 支持四卫星系统同时接收
- 三重滤波设计

NEO 3 是一款单点定位精度高达 0.7m 的高性价比 M9N 导航定位产品。集成定位系统、磁罗盘、控制器状态灯、控制器警报器于一体，可同时接收四大卫星导航定位信号，是替代 M8N GPS 的理想选择。

指南针	IST8310
RGB 驱动器	NCP5623
蜂鸣器	无源蜂鸣器
安全开关	物理按键
卫星接收器	UBLOX 第九代导航定位接收器（M9N）
并发器数量	4(同时支持北斗 +GPS+GALILEO+GLONASS)
工作频段	GPS：L1 C/A GLONASS：L10F 北斗：B1I GALILEO：E1B/C
卫星增强系统	SBAS：WAAS, EGNOS, MSAS QZSS：L1s(SAIF) 其它：RTCM3.3*
导航刷新率	25Hz(最高)
水平精度	2.0m
速度精度	0.05m/s
捕获速度	冷启动 24s 再次捕获 2s 辅助启动 2s
最大卫星数量	32 颗 +

灵敏度	追踪 & 导航：-167dBM 冷启动 & 热启动：-148dBM 重新捕获：-160dBM
通信协议	UART+I2C+IO
滤波	SAW+LNA+SAW
防电磁 / 射频干扰	EMI+RFI
固件升级	只支持升级 GNSS 模块固件
支持控制器类型	CUAV 系列 Pixhawk 系列
接口类型	GHR-10V-S
工作电压	4.7 ~ 5.2 V
工作温度	-10 ~ 70 ℃
尺寸	60.0 × 60.0 × 15.8mm
重量	33g

C-RTK 2HP
RTK 差分模块

- 双天线测向
- 厘米级定位
- 全星多频接收机
- RM3100 工业级罗盘

C-RTK 2HP 产品是全卫星系统多频段高精度定位定向模块。采用新一代高性能 GNSS SoC 芯片，单颗芯片完成基带和 RTK 解算功能。高性能数据共享能力，对多维 RTK 矩阵流水线计算进行充分优化，RTK 处理能力增强 80% 以上，RTK 状态下可获得 50+ 卫星的厘米定位服务及 1s 内的重捕获时间。有效应对复杂环境下定位定向输出的连续性和可靠性。集成 STM32F4 处理器，支持 DroneCAN 协议与控制器通讯，内置 RM3100 工业级电子罗盘和 IMU 传感器，开放源码可以自由开发自定义功能。

处理器	STM32F412(32 Bit Arm® Cortex®-M4, 100MHz, 512KB FLASH, 256KB RAM)
传感器	磁罗盘：RM3100
定位模块	全星多频双天线
通道	1408 通道
定位系统	北斗 /GPS/GLONASS/GALILEO/QZSS
天线 1（主）	北斗：B1I、B2I、B3I, GPS：L1C/A、L2P/L2C、L5 GLONASS：L1、L2, GALILEO：E1、E5a、E5b QZSS：L1、L2、L5
天线 2	北斗：B1I、B2I、B3I 北斗：B1I、B2I、B3I GPS：L1C/A、L2C GLONASS：L1、L2 Geo：E1、E5b QZSS：L1、L2 GPS：L1C/A、L2C GLONASS：L1、L2 GALILEO：E1、E5b QZSS：L1、L2

定位精度	GPS 定位：水平 1.5m/ 高程：2.5m DGPS(辅助定位)： 水平 0.4m+1PPM/ 高程：0.8m+1PPM RTK：水平 0.8cm+1PPM/ 高程：1.5cm+1PPM
定向精度	0.1° /1m（天线 1 与天线 2 距离）
最大搜星能力	GPS：28+ RTK：50+
定位速度	冷启动 <30s / 辅助启动 <5s
数据刷新率	5Hz（默认）； 最大 20Hz
差分数据格式	RTCM3.X
数据协议	DroneCAN/NMEA
接口	天线接口 × 2、CAN × 1、 UART1、DSU1、USB × 1
工作电压	4.7 ~ 5.2 V
工作温度	-20 ~ 85℃
尺寸	50 × 37 × 17mm
重量	40g

C-RTK 9Ps
厘米级定位模块

- 多星多频接收机
- 厘米级定位
- 双模块测向
- 双端切换

C-RTK 9Ps 是一款四星多频 RTK 定位系统，支持双模块测向功能，代替无人系统磁罗盘，使无人系统能够适应复杂的磁场环境。支持双端切换，是极具性价比的厘米级定位模块。兼容 PX4/ArduPilot 开源控制器。它是无人系统空中表演、植保应用、高精度起降、船舶起降等需要实时高精度导航应用场景的理想选择。

卫星接收器类型	184 通道 ZED-F9P(ublox)
电子罗盘	IST8310
导航卫星系统	北斗、GALILEO、GLONASS、GPS
并发数	4
卫星频段	GPS-L1C/A, GPS - L2C, GLONASS - L1OF, GLONASS- L2OF, GALILEO - E1B/C, GALILEO- E5b, 北斗 - B1I, 北斗 - B2I, QZSS - L1C/A, QZSS - L2C,
导航刷新率(MAX)	RTK 20Hz; RAW 25Hz; PVT 25Hz; （最大限制与并发器设置有关）
定位精度	RTK 定位：0.01m+1ppm CEP 单点定位：1.5m CEP SBAS 辅助定位：1.0m CEP
收敛时间	RTK<60s
捕获卫星	冷启动 <24s　热启动 <1s
灵敏度	追踪 & 导航： −167dBm 冷启动： −148dBm 热启动： −157dBm 再次捕获： −160dBm
抗干扰	主动式 CW 检测与消除
安全性	高级反欺骗算法

天线增益	移动端：2dBi　基站端：5dBi
PPK	不支持
双模块测向	支持（需两个定位模块） 航向精度：0.4edg(参考值)
RTK 基站 / 移动端切换	支持
串口	2 个 UART
USB	1 个
数据协议	NMEA、UBX binary、RTCM 3.x
工作电压	4.5 ~ 6 V
工作温度	−40 ~ 85 °C
尺寸	47.0 × 32.0 × 12.2mm
重量	30g(不含天线)

C-RTK 2
PPK 测绘模块

- 同时支持 RTK&PPK
- 支持热靴触发
- 多星多频接收机
- 25Hz 原始数据记录

C-RTK 2 是 CUAV 针对无人系统航测等专业应用领域打造的高性能 PPK/RTK 定位模块，集轻巧的外形、工业级的 IMU、多星多频的卫星接收机于一体，可同时支持 RTK 厘米级定位导航和 RAW 数据记录，用于后差分解算。支持快门触发和热靴同步，并且采用了 CAN 通信协议，兼容 PX4/ArduPilot 开源控制器。

卫星接收机	ZED-F9P
接收通道	184
处理器	STM32H743VIH6(Arm® Cortex®-M7,480MHz, 2MB FLASH, 1MB RAM)
FLASH	2M
RAM	1M
加速计	ICM-20689
陀螺仪	ICM-20689
电子罗盘	RM3100
气压计	ICP10111
TF 卡扩展	32G(最大)
PPK	支持
RTK	支持
卫星频段	GPS：L1C/A,L2C GLONASS：L1OF,L2OF GALILEO：E1B/C,E5b 北斗：B1I,B2I
增强系统	QZSS：L1C/A,L2C,L1S SBAS：L1C/A
导航并发数	4
导航刷新率	RTK：20Hz（最高） PPK：25Hz(最高) 默认：5Hz
收敛时间	小于 10s

定位精度	RTK 水平：0.01m+1ppm(RMS) RTK 垂直：0.02m+1ppm(RMS) 单点水平：1.5m(RMS)
捕获速度	冷启动：24s 再次启动：1s 辅助启动：2s
灵敏度	追踪 & 导航：-167dBm 冷启动：-148dBm 热启动：-157dBm 重新捕获：-160dBm
安全性	高级反欺骗算法
数据协议	UAVCAN/NMEA/UBX(RAW)/RTCM3.3
时间脉冲	0.25Hz~10MHz(可配置)
抗干扰	主动式 CW 检测与消除，板载滤波器
支持控制器类型	兼容运行 ArduPilot/PX4 固件的控制器（单独用作 PPK，无需连接控制器，无需考虑与控制器兼容问题）
坐标系	WGS84
接口	热靴触发 × 1; 快门输入 × 1; 快门输出 × 1 Type-C × 1; F9P USB × 1; F9P UART × 1 CAN × 1; 天线接口 × 1（mmcx）
工作电压	4.5 ~ 6 V
工作温度	-20 ~ 85℃
尺寸	56.0 × 33.0 × 16.5mm
重量	39g

P9 Module
数传模块

- 902-928MHz 通信频段
- 40km 传输距离
- 276kbps 传输速率
- 支持 3 ~ 12S 宽电压输入
- 天空端与地面端可切换，降低使用成本

P9 Module 是一款无人系统超远数传模块，902 ~ 928MHz 通信频段，具有 40km 传输距离，276kbps 传输速率，支持 3 ~ 12S 宽电压输入，支持中继通信，满足多种应用场景的通信需求。

工作频率	902 ~ 928MHz
传输方式	Frequency Hopping
传输协议	透明传输
前向纠错	汉明码、BCH、格雷码、里德 - 所罗门码
错误检测	32 位 CRC、ARQ
加密	可选 AES 加密（定制）
通信距离	参考距离： 40km（地对空，郊区无遮挡）（不同环境 / 配置下传输距离不同，以实际使用为准）
灵敏度	-110 dBm @ 115.2 kbps -108 dBm @ 172.8 kbps -107 dBm @ 230.4 kbps
输出功率	100mW - 1W (20-30dBm)（默认： 1W)
串行接口	3.3V CMOS TTL
天线增益	5dBi
波特率	最高 230.4kbps ; 57600（默认）
空口速率	115 ~ 276 kbps
工作模式	Auto Routing, Store and Forward,Self Healing, Packet Routing Modes

接口电流	休眠模式 < 1mA 空闲 < 3.5mA RX(接收)： 35mA ~ 80mA TX(发射)：800mA ~ 1200mA
接口	串口：GHR-06V-S 天线：SMA 内针 USB：Type-C Power：TX30PW-M
工作温度	-40 ~ 85° C
供电电压	12 ~ 60V
湿度	5% ~ 95% 不凝结
重量	P9 模块 55g；天线 31g（共 86g)
尺寸	65.0 × 40.0 × 16.5mm

- 40km 传输距离
- 345kbps 空中速率
- 支持一对一，中继模式
- 内置 BEC，支持 3 ~ 12S 电源输入
- 双端切换，降低使用成本

P8 Module 是一款无人系统超远数传模块，采用国家工信部规定的 840MHz 的通信频段，它拥有 40km 传输距离，345kbps 传输速率，支持中继通信等多种工作模式，双端快速切换，铝外壳材质提升抗干扰性，满足多种应用场景下的通信需求。

工作频率	840 ~ 845MHz
传输技术	跳频 / 固定频率、透明传输、GMSK、2GFSK、4GFSK、QPSK
前向纠错	汉明码、BCH、格雷码、里德 - 所罗门码、Viterbi
错误检测	32 位 CRC、ARQ
通信距离	参考距离：40km（地对空，郊区无遮挡）(不同环境 / 配置下传输距离不同，请以实际使用为准)
灵敏度	-109dBM@115.2kbps -108dBm@172.8kbps -106dBm@230.4kbps
发射功率	跳频：100mw~1000mw(20~30dBm) 固定频率高达 2W 默认：1000mw（跳频）
天线增益	3dBi
串口类型	3.3V CMOS TTL

速率	高达 345kbps
波特率	300bps 至 230kbps；57600（默认）
工作模式	点对点、中继模式
工作电压	12V ~ 60V
输入电流	>2.5A
功耗	睡眠 < 1 mA 空闲 < 20 mA RX: 45 ~ 98 mA TX(峰值)： 2 A
接口	天线：SMA 内针 串口：GHR-06V-S USB：Type-C
工作温度	-40 ~ 85℃
重量	P8 模块 55g； 天线 31g； 共 86g
尺寸	64.6mm × 39.7mm × 16.5mm

XB Radio Pro
数传模块

- 6.5km 传输距离
- 200kbps 传输速率
- 空中端和地面端可切换
- 集成 RSSI 信号强度输出，判断失联风险

XB Radio Pro 是一款简单易用的无线数据通讯模块，能为无人系统或物联网设备提供同类最佳的无线连接。采用 DigiMesh 网络协议，共享一个通用的硬件串口，可提供各种不同协议，支持用户用最少的开发时间和风险去集成到无人系统或设备上。模块支持高达 28 英里 (带高增益天线) 的 RF 视距范围，200 kbps 的数据速率，非常适合需要增加数据吞吐量的扩展范围应用。

硬件	
频率范围	902 ~ 928 MHz
处理器	ADF7023 收发器，Cortex-X3 EFM32G230@28MHz
可编程器	包括：Freescale MC9s08QE32
天线选择	wire.U.FIL 和 RPSMSA
性能	
数据速率	10kbps/200kbps (根据不同固件速率不同，默认 200kbps)
城市 / 室内距离	10kbps: 最高 2000 英尺（610 米）；200kbps：最高 1000 英尺
室外 / 郊外距离	10kbps：高达 15.5km 200kbps：高达 6.5km
最大功率	24dBM(250mw) 软件可选
接收灵敏度	-101dBM@200kbps -110dBM@10kbps
特性	
数据接口	UART(3V）SPI
GPIO	15 路数字 iO,4 路 10 位 ADC 输入，2PWM 输出

网络拓扑结构	DigiMesh, 中继，点到点，对等网络
扩频	FHSS(软件可选)
可编程性	
内存	32KB FLASH/2KB RAM
CPU 时钟	高达 50MHz
电源	
供电电压	4~7V
发射电流	229mA
接收电流	44mA
休眠电流	3uA
管理机构认证	
FCC（美国）	MCQ-XB900HP
iC（加拿大）	1846A—XB900HP
C-tick (澳大利亚）	是
Anatel（巴西）	是
IDA（新加坡）	是

CAN PDB
多功能控制器载板

- 支持 14 ~ 62V 电压输入 ,110A 持续电流。
- 0.1A，0.05V 电源检测精度（110A 内）
- 14 个 PWM 通道输出
- 5V/6A \ 12V/4A 双路 BEC 输出
- 电源指示 LED，直观展示电池电压状态
- PCB 加厚镀锡，有效减小大电流下电路内阻引起的发热

CAN PDB 是控制器 CORE 的多功能主板，为控制器提供丰富的接口，并集成电源模块与分电板的功能，支持 14~62V 电压输入，并提供高达 110A 的持续工作电流。采用自研的 ITT 算法，拥有 0.1A、0.05V 的高精度电源检测，媲美精密仪器的测量精度。拥有 10 路电源输出焊接点，并提供一个 5V/6A 和一个 12V/4A 稳压输出，为您的外接设备提供电源。支持 V5+，X7+，X7+ Pro 控制器的 CORE 模块。

处理器	STM32F412(32 Bit Arm® Cortex®-M4, 100MHz, 512KB FLASH, 256KB RAM)
输入电压	14 ~ 62V（4 ~ 15S Lipo）
测量电流范围	0 ~ 110A
最大输出功率	6000W（持续 120s）
最大稳定输出功率	5500W
Core	V5+ / X7+ / X7+ Pro CORE
支持固件	ArduPilot 4.0.0 及以上版本 PX4 原生固件 1.11.0 及以上版本
工作温度	-20 ~ 100℃
接口	
V_OUT	5V(默认) /7.4V/8.2V(最大支持 4A 负载)
Servo VCC	5V(默认) /7.4V/8.2V(最大支持 8A 负载)
12V OUT	最大 4 A
USB	1
UART1	5(GPS/UART4/TELEM1/TELEM2/ DEBUG)
CAN	2

I2C	3
SBUS/DSM IN	1
PPM IN	1
Servo（伺服）	14
ADC3.3	1
ADC6.6	1
SBUS outs	1(当使用 X7+/X7+pro core 时该接口无效)
RSSI	3.3V 模拟电压
DSU7	1
其他参数	
尺寸	12.8cm（长）×10.0cm（宽）×1.2cm(高) （安装 X7+/X7+PRO 后高度是 4.5cm 安装 V5+ 后高度是 3.9cm）
线材长度	30cm
重量	200g(含线材）

CAN PMU
电源管理模块

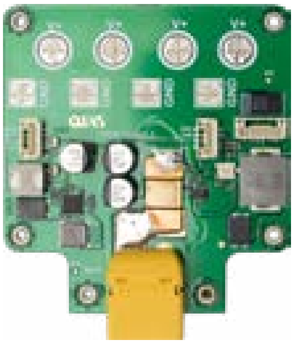
- 0.05V 0.1A 测量精度
- 5V/5A 稳压输出
- 最大支持 62V 电压输入，110A 电流检测
- 自研 ITT 算法

CAN PMU 是一款无人系统电源管理单元模块，内置 STM32F4 处理器，运行 CUAV ITT 算法，可以实时准确测量无人系统电压和电流，最大支持 6 ~ 62V 电压和 110A 电流，并且可以输出 5.4V 5A(最大瞬时 8A/120s，恒定 5A) 给控制器供电，采用 CAN 总线方式通讯，支持标准 DroneCAN 协议，每个 PMU 单元均经过工厂校准，保证良好的一致性和高准确性。

处理器	STM32F412(32 Bit Arm® Cortex®-M4, 100MHz, 512KB FLASH, 256KB RAM)
输入电压	6 ~ 62V(2 ~ 15S)
最大电流	110 A
电压准确度	±0.05 V
电流准确度	±0.1 A
分辨率	0.01 A/V
最大输出功率	6000W / 90s
稳定输出功率	5000W
稳压输出 (power 口)	5.4V / 5A
通信协议	DroneCAN
工作温度	-20 ~ 100 ℃
固件升级	支持

接口类型	IN/OUT：XT90(线材端) Amass 8.0(模块端) Power：5025850670 CAN：GHR-04V-S
校准	工厂校准
尺寸	46.5 × 38.5 × 22.5 mm
重量	76g

CPDB Pro
电源管理模块

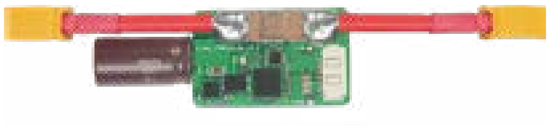


- 支持更高的输入电压 ,10V ~ 60V（3S ~ 14S 电池）
- 更精准的电流电压检测 , 电压检测精度 ±0.1V; 电流检测精度 ±0.2A
- 支持更高的 Power 口输出电流：5A
- 最大 (检测) 电流 60A, 独立的 12V4A 接口

CPDB Pro 是一款具有电压、电流检测和分电板功能的板载设备，给控制器提供电源、电压和电流信号的同时还有独立两个接口输出 5V 和 12V, 该版载设备不仅适合四旋翼也适用于六或八旋翼（同一个焊盘可以焊接两根电源线），使用在固定翼、无人车、无人船时，独立的 5V 输出还可以给舵机供电，使布线更加简洁方便。

工作电压	10 ~ 60V（3 ~ 14S Lipo）
最大电流	60A
电流误差	±0.2A
电压误差	±0.1V
接口负载	
12V out	4A
5V out	2A
FC power	5A
接口类型	
电池接口	XT60
12V out 5V out FC Power	GH1.25
重量	35g

CAN PMU Lite
电源模块



- 支持 10 ~ 60V 电压输入
- 最大通过电流：90A
- 精度电压电流，电压准确度 0.15V
- 稳压输出，可为外设提供最高 21W 5.2V/4A 电源输出
- 电源指示 LED，直观指示 Lipo 电压状态
- 升级支持耗电量统计与瞬时功耗推送等更多功能

CAN PMU Lite 是 CUAV 标准版电源管理模块，内置 STM32F412 处理器，支持 10 ~ 60V 电压输入 5.2V/4A 稳压输出。相较 HV_PM，它采用先进的 CAN 总线通信，支持标准的 UAVCAN 协议。CAN PMU Lite 内置 ITT 温度补偿算法并进行出厂校准，保证在不同温度下均能获得较精准的电压电流数据。

处理器	STM32F412(32 Bit Arm® Cortex®-M4, 100MHz, 512KB FLASH, 256KB RAM)
输入电压	10 ~ 60V
最大电流	90A
电压准确度	±0.15V
电流准确度	±0.2A
分辨率	0.01A/V
最大输出功率	4200W/90s
最大稳定输出功率	3600W
5V 稳压输出	最大 5A，稳定 4A
通信协议	UAVCAN
工作温度	-20 ~ 100℃
固件升级	支持
接口类型	IN/OUT：XT60-M/XT60-F Power/CAN：502585-0670 Other：SM06B-GHS-TB

APM 固件支持	Rover 3.5.1 及以上可用； Copter 3.7 及以上可用； Plane 3.10 及以上可用； Heli3.7 及以上可用； Copter3.6 固件用户需要先刷 3.7 版本固件开启后再刷回 3.6 版本
PX4 固件支持	PX4 Pro V1.10.1 以上
重量	15g
尺寸	140 × 25 × 13mm

SKYE 2
智能空速计

- 智能除冰排水空速计
- 高度集成皮托管、空速传感器、温湿度传感器、ARM M4 处理器、双温补系统
- 前端集成加热系统和传感器智能温控系统
- 全新自研 M4C 固件及智能加温策略，精准加热
- 线性结构设计，风阻更低，内置排水孔位，自动排水
- 全新抗振、低温漂、高精准空速传感器
- DroneCAN 协议，支持 ArduPilot、PX4 等开源平台

业内首创智能除冰排水空速计，集成 ARM M4 处理器、皮托管、空速传感器、温湿度传感器、双温补系统于一体。运行新一代 M4C 智能加热策略，根据温湿度控制加热，自动除冰及雾化雨水。另设计有排水孔，可以将多余雨水排出，避免探头结冰或雨水堵塞导致数据错误。低温漂、高抗振、高精准空速传感器，轻松应对寒冷、雾气、雨水等各种环境挑战。新一代线性结构设计，减少风阻。DroneCAN 协议，支持 ArduPilot 等开源平台，胜任各种规格载具。

SKYE 2 智能空速计	
处理器	STM32F412(32 Bit Arm® Cortex®-M4, 100MHz, 512kB FLASH, 256KB RAM)
通信协议	DroneCAN
温度补偿	电阻式
传感器	SM5391
里程	±6895Pa
空速范围	0 ~ 106 m/s
精准度	±1% FS
温度测量	-20 ~ 125℃
湿度测量	0 ~ 100%
探头加热功率	35W
兼容控制器	ArduPilot/PX4(CUAV/Pixhawk 等)
工作电压	16V
工作温度	-20 ~ 75℃
尺寸	102.0 × 28.2 × 30.5mm
重量	26.1g
防护等级	IP54（按要求安装后才能达到）

HV HUB	
工作电压	18 ~ 68 V
输出	16V / 3.5A
接口	Power × 1(5023520200/5023510200) SKYE CAN × 2(5025850470/5025780400) CAN × 1（4 Pin GH1.25）
重量	9g

SKYE 2 NANO
高精度智能空速计

- DLVR 空速传感器，提供高精度和线性
- 最高 226.8km/h 空速测量
- 自研 M4C 架构
- 坚固的航空铝合金外壳

SKYE 2 NANO 采用双晶圆技术 DLVR 空速传感器，拥有较高的精度和线性，最高可支持 226.8km/h 空速测量，满足大多数无人系统应用需求。自研 M4C 架构，支持 DroneCAN 协议，完美兼容 APM/PX4 平台，配合航空铝合金外壳，性能更加可靠。

处理器	STM32F412(32 Bit Arm® Cortex®-M4, 100MHz, 512KB FLASH, 256KB RAM)
感器	DLVR-L01D
测量范围	0 ~ 226.8km/h
精度误差	1%
通信协议	DroneCAN
兼容控制器	PX4/ArduPilot（CUAV/Pixhawk 等）
工作电压	4.75 ~ 5.3V

工作温度	-20 ~ 85℃
外壳材质	航空铝合金
尺寸	32.0 × 33.4 × 18.5mm
重量	15g

MS4525
空速计

» 无人系统在有风的条件下，稳定飞行和着陆，避免失速

MS4525 空速计是 CUAV 针对固定翼机型或垂直起降机推出的空速测量模块，测量无人系统与空气的相对速度，可以帮助无人系统在有风的条件下避免失速。是固定翼、垂直起降机型不可或缺的部件。

主要参数	
传感器	MS4525
量程	±6895Pa
精度	±0.25% SPan
支持固件	ArduPilot、PX4
接口	I2C
工作电压	4.7 ~ 5.2V
工作温度	-10 ~ 85 ℃
重量	3g （传感器） 28g（套装）

C-COMPASS
高精度指南针

- RM3100 工业级磁罗盘，低噪、抗干扰
- STM32F4 处理器，自研 M4C 软件架构
- 高速 CAN 总线通讯，DroneCAN 协议

C-COMPASS 是一款体积小巧的高精度磁力计，内置 RM3100 罗盘，拥有超低噪声及较强的抗干扰能力，让无人系统保持稳定性能，且能顺畅兼容 APM、PX4 软件平台。

处理器	STM32F412(32 Bit Arm® Cortex®-M4, 100MHz, 512KB FLASH, 256KB RAM)
传感器	RM3100
软件架构	自研 M4C
通信协议	DroneCAN/UAVCAN
通讯速率	2Mb
刷新率	80Hz
噪音	15nT
准确性	0.25°（有效值）
重复精度	0.05°
分辨率	0.01°
灵敏度	13nT
量程	-800 μT to +800 μT

控制器类型	PX4/ArduPilot(CUAV/Pixhawk 等)
接口类型	GHR-04V-S
工作电压	4.75 ~ 5.3 V
工作温度	-20 ~ 80℃
工作湿度	5% ~ 95%（不凝结）
外壳材质	铝合金
尺寸	31.5 × 31.5 × 14.0mm
重量	13g

IST8 指南针

- 超小的体积、安装方便、优秀的抗扰性能
- 内置 iSentek 旗下 3×3mm LGA 封装的地磁传感器 IST8310，其在无人系统产品中应用广泛
- 可作为智能控制器的外置罗盘使用
- 兼容 PX4 与 ArduPilot 固件

IST8 指南针模块内置 iSentek 旗下 3×3mm LGA 封装的地磁传感器 IST8310，其在无人系统产品中应用广泛。PX4 与 ArduPilot 已将其应用到了 pix 控制器中，可作为 V5 控制器的外置罗盘使用。

微信公众号　Youtube　Bilibili

广州雷迅创新科技股份有限公司
CUAV Tech Inc., Ltd.
www.cuav.net

版本号：25.2.0