



NEO 3PRO는 CUAV에서 생산한 DroneCan GPS 수신기입니다.

UBLOX M9N, STM32F4 MCU, RM3100 나침반,
3색 LED 조명, 안전 스위치가 통합되어 있습니다.

특징

1. 프로세서

- a. STM32F412

2. 센서

- a. 나침반:RM3100
- b. 기압계:MS5611

3. RTK 수신기

- a. 유블록스 M9N

4. GNSS 대역

- a. Beidou, Galileo, GLONASS, GPS

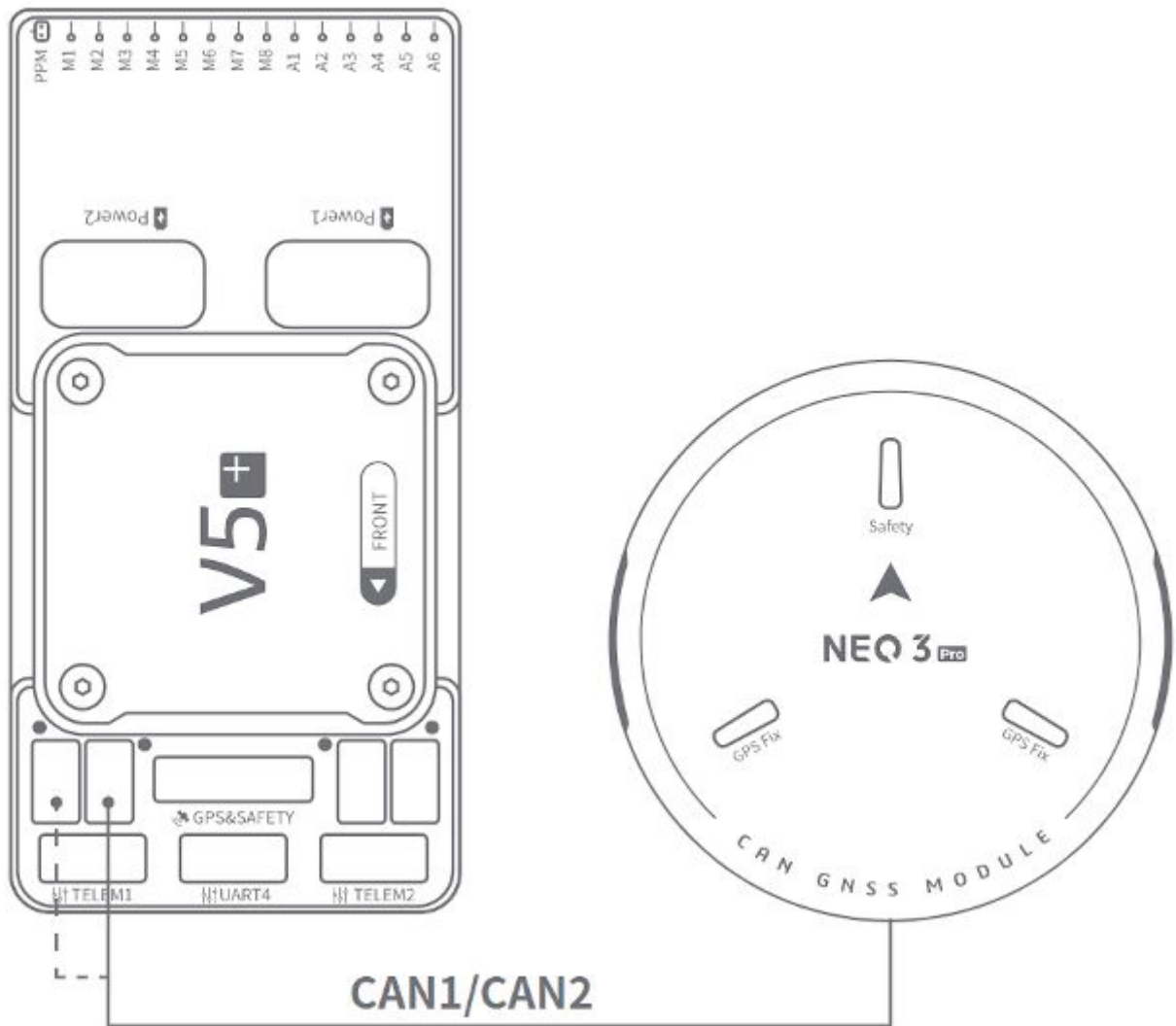
데이터 시트

항목	내용
프로세서	STM32F412
나침반	RM3100
기압계	MS5611
GNSS 수신기	u-blox NEO M9N
RGB 드라이버	NCP5623C
부저	패시브 부저
안전 스위치	물리적 버튼
지원 GNSS	베이더우(BeiDou), 갈릴레오(Galileo), 글로나스(GLONASS), GPS
GNSS 보정 시스템	SBAS: WAAS, EGNOS, MSAS / QZSS: L1S(SAIF) / 기타: RTCM3.3
동시 GNSS 수신 수	4
주파수 대역	GPS: L1C/A / GLONASS: L10F / BeiDou: B1I / Galileo: E1B/C
수평 정확도	2.0 m
속도 정확도	0.05 m/s
내비게이션 갱신 속도	최대 25 Hz
초기 수신 시간 (TTFF)	콜드 스타트: 24 초 / 핫 스타트: 2 초 / 보조 스타트: 2 초
위성 수 (최대)	32개 이상

데이터 시트

수신 감도	추적 및 내비게이션: -167 dBm 콜드·핫 스타트: -148 dBm 재획득: -160 dBm
통신 프로토콜	UAVCAN
포트 유형	GHR-04V-S
지원 비행 컨트롤러	CUAV 시리즈, Pixhawk 시리즈
필터링	SAW + LNA + SAW (3단 필터 구조)
전자파·무선 간섭 방지	EMI + RFI 차폐 설계
펌웨어 업그레이드	지원
입력 전압	5 V
동작 온도	-10 ~ 70 °C
크기	60 × 60 × 16 mm
무게	33 g

Pixhawk V5+ 연결



오토파일럿 매개변수 설정

사용하기 전에 NEO 3X를 활성화하려면 오토파일럿 매개변수를 설정해야 합니다. 오토파일럿 펌웨어에 따라 설정 방법이 다릅니다.

ArduPilot 펌웨어

미션 플래너의 모든 매개변수 테이블에서 다음 매개변수를 설정하고 작성 후 재시작합니다:

- `CAN_P1_DRIVER` set to 1.
- `CAN_P2_DRIVER` set to 1.
- `NTF_LED_TYPES` set to 231.
- `GPS_TYPE` set to 9(As GPS1).

CAN_P1_DRIVER	1	
CAN_P2_DRIVER	1	
NTF_LED_TYPES	231	
GPS_TYPE	9	
GPS_TYPE2	0	

PX4 펌웨어

QGroundControl>파라미터를 열고 다음파라미터를 수정합니다.

- UAVCAN_ENABLE Set to Sensors Automatic config .
- UAVCAN_SUB_GPS Set to Enable.


Back <

Vehicle Setup

 Summary
  Firmware
  Airframe
  Sensors
  Radio
  Flight Modes
  Power
  Motors
  Safety
  PID Tuning
  Flight Behavior

Search: ☐ Show modified only

UAVCAN_BITRATE	1000000 bit/s	UAVCAN CAN bus bitrate
UAVCAN_ENABLE	Sensors Automatic Config	UAVCAN mode
UAVCAN_ESC_IDLT	Enabled	UAVCAN ESC will spin at idle throttle when armed, even if the mixer outputs zero setpoints
UAVCAN_LGT_ANTCL	When autopilot is prearmed	UAVCAN ANTI_COLLISION light operating mode
UAVCAN_LGT_LAND	Always off	UAVCAN LIGHT_ID_LANDING light operating mode
UAVCAN_LGT_NAV	Always on	UAVCAN RIGHT_OF_WAY light operating mode
UAVCAN_LGT_STROB	When autopilot is armed	UAVCAN STROBE light operating mode
UAVCAN_NODE_ID	1	UAVCAN Node ID
UAVCAN_SUB_ASPD	Disabled	subscription airspeed
UAVCAN_SUB_BARO	Disabled	subscription barometer
UAVCAN_SUB_BAT	Disabled	subscription battery
UAVCAN_SUB_BTN	Disabled	subscription button
UAVCAN_SUB_DPRES	Disabled	subscription differential pressure
UAVCAN_SUB_FLOW	Disabled	subscription flow
UAVCAN_SUB_GPS	Enabled	subscription GPS
UAVCAN_SUB_HYGRO	Disabled	subscription hygrometer