



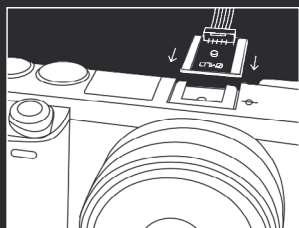
# REACH M2 | M+

Módulos RTK GNSS para navegación  
precisa y mapeo de UAV

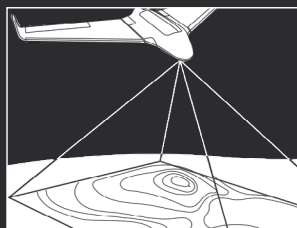
# Sistema PPK para mapeo de UAV con precisión centimétrica

Reach registra pistas precisas y el momento exacto en que se toma cada foto. Esto permite cortar varios puntos de control y crear modelos 3D precisos.

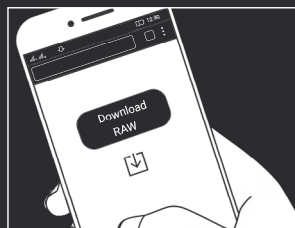
## Como funciona?



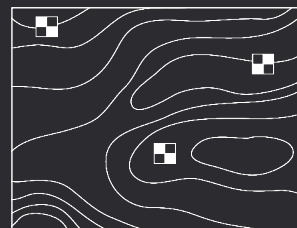
1. Reach se conecta al puerto de zapata de la cámara que está sincronizado con el obturador.



2. Las marcas de tiempo de fotos precisas por debajo de los microsegundos se almacenan en un registro RINEX de datos sin procesar durante el vuelo.



3. Descargue los registros de RINEX desde su módulo Reach y una estación base después del vuelo.



4. Utilice el software gratuito RTKLIB para procesar archivos RINEX y obtener una lista de coordenadas de fotos precisas.

Reach es usado en drones de:

**EVENT 38**  
UNMANNED SYSTEMS

**TUFFWING**



## Elegir entre Reach M+ y Reach M2

Reach M2 proporciona un rendimiento más robusto y una inicialización más rápida en comparación con Reach M+. Ambos receptores proporcionan precisión centimétrica en modos RTK y PPK.

	M+	M2
RTK	Hasta 10 km	Hasta 60 km
PPK	Hasta 20 km	Hasta 100 km
Tiempo para el primer fix	1-2 minutos	~5 segundos
Bandas de frecuencia	L1	L1/L2/L5
Tasa de actualización de registro RINEX	Hasta 14 Hz	Hasta 20 Hz

# Reach M+

# Reach M2

## Tabla de especificaciones



Mecánica	M+	M2
<b>Tamaño</b>	56.4 x 45.3 x 14.6 mm	56.4 x 45.3 x 14.6 mm
<b>Peso</b>	20g	20g
<b>Temperatura de operación</b>	-20...+65°C	-20...+65°C
<b>Eléctrica</b>		
<b>Voltaje de entrada en conectores USB y JST-GH</b>	4.75–5.5 V	4.75–5.5 V
<b>Polarización de CC de la antena</b>	3.3 V	3.3 V
<b>Consumo de corriente medio a 5 V</b>	200 mA	200 mA
<b>GNSS</b>		
<b>Señales</b>	GPS/QZSS L1C/A, GLONASS L1OF, BeiDou B1I, Galileo E1-B/C, SBAS	GPS/QZSS L1C/A, L2C, GLONASS L1OF, L2OF, BeiDou B1I, B2I, Galileo E1-B/C, E5b
<b>Frecuencia de actualización</b>	14 Hz GPS / 5 Hz GNSS	20 Hz GPS / 5 Hz GNSS
<b>Canales de seguimiento</b>	72	184
<b>IMU</b>	9DOF	9DOF
<b>Conectividad</b>		
<b>Interfaces</b>	USB, UART, Event	USB, UART, Event
<b>Wi-Fi</b>	802.11 b/g/n	802.11 b/g/n
<b>Bluetooth</b>	4.0/2.1 EDR	4.0/2.1 EDR
<b>Data</b>		
<b>Salida de posición</b>	NMEA, LLH/XYZ (RMC, GGA, GSA, GSV)	NMEA, LLH/XYZ (RMC, GGA, GSA, GSV)
<b>Entrada de corrección</b>	RTCM2, RTCM3	RTCM2, RTCM3
<b>Almacenamiento interno</b>	8 GB	16 GB
<b>Logs</b>	RINEX2.X, RINEX3.X	RINEX2.X, RINEX3.X
<b>Posicionamiento</b>		
<b>Static</b>	H: 5 mm + 1 ppm, V: 10 mm + 2 ppm	H: 4 mm + 0.5 ppm, V: 8 mm + 1 ppm
<b>Kinematic</b>	H: 7 mm + 1 ppm, V: 14 mm + 2 ppm	H: 7 mm + 1 ppm, V: 14 mm + 1 ppm

More information at [emlid.com](http://emlid.com)