



Boreas-OEM

本公司自主研发的 水下光纤姿态航向参考系统 OEM 模块，是一款专为 AUV、ROV、深海观测设备及各类水下平台设计的嵌入式姿态与航向测量核心模块。系统采用高稳定性光纤陀螺与工业级加速度计组合，模块化设计使其能够直接嵌入第三方系统，为设备制造商和系统集成商提供 轻量化、高精度、可定制 的姿态解算核心

产品特性

磁独立航向解算：采用纯惯性解算，无需磁力计，在高磁或无磁环境下保持稳定航向输出

光纤陀螺核心：全固态 FOG 设计，寿命长、漂移低

嵌入式 OEM 架构：开放式接口与小型化尺寸设计，适合嵌入各类水下仪器与控制模块

高可靠性与防护：抗震、抗盐雾、抗冲击

低功耗运行：支持DC 9-36 V宽电压输入

应用领域

ROV / AUV 姿态与航向控制模块

水下测量与海洋工程装备集成

海底观测节点 / 浮标姿态测量

USBL / DVL / LBL 系统姿态参考

水下稳定平台与摄像系统补偿



领深（上海）海洋科技有限公司

CITADEL SUBSEA(SHANGHAI) TECHNOLOGIES COMPANY LIMITED

Boreas-OEM

深澜系列

航向(°)	0.5 RMS	—	0.3 RMS	—	0.1 RMS
	低	—	中	—	高
产品名称	Boreas50-OEM	—	Boreas30-OEM	—	Boreas10-OEM
性能					
航向精度 (seclat)	0.5° RMS	—	0.3° RMS	—	0.1 °RMS
滚转/俯仰精度 (1σ)	0.01°RMS				
环境参数					
工作/存储温度	-40°~ 60°/-45°~ 70°				
振动	2g sine (5 ~ 100Hz)				
角度动态测量范围	300 deg/s				
加速度动态测量范围	± 10g				
MTBF	系统稳定运行 50000 小时				
航向/横滚/俯仰	0~+360 / ± 180 / ± 90°				
物理性能					
尺寸	Φ=190mm, DVLΦ=230mm				
材质	钛合金				
重量	空气≤32kg, 水中≤ 19.7kg				
工作深度	1000/6000m				
接口					
串口端口	RS422 或 RS232 (输入输出端口数量可配置)				
网络端口	100/1000Mbit/s				
PPS脉冲	PPS 输入 < 100μs				
I/O 格式 (可配置)	兼容工业标准的 NMEA0183、ASCII、BINARY				
数据更新频率	1 ~ 100Hz				
波特率(可配置)	9.6K ~ 230.4KHz				
供电/消耗功率	DC18V~36V/20W				