

OEM Características	TRH-G2	TRH-G2P	TR-G2	TR-G2T	TR-G3	TR-G3T	TRE-3N	TRE-G2T	TRE-3	TRE-3N	TRE-DUO	TRE-QUATTR O
Canales totales	216	216	216	216	216	216	864	216	864	864	864	864
GPS C/A, L1C (P+D)							si					
GPS L2C (L+M), P1, P2	-	-	-	si	-	si	si	si	si	si	si	si
GPS L5(I+Q)	-	-	-	si	-	si	si	si	si	si	si	-
GLONASS C/A	-	-	-	-	si	si	si	-	si	si	si	si
GLONASS L2C, P1, P2	-	-	-	-	-	si	si	-	si	si	si	si
GLONASS L3 (I+Q)	-	-	-	-	-	-	si	-	si	si	si	-
Galileo E1 (B+C)							si					
Galileo E5A (I+Q)	-	-	-	si	-	si	si	si	si	si	si	-
Galileo E5B (I+Q)	-	-	-	-	-	-	si	-	si	si	si	-
Galileo AltBoc	-	-	-	-	-	-	si	-	si	si	si	-
Galileo E6(B+C)	-	-	-	-	-	-	si	-	si	si	-	-
BeiDou B1							si					
BeiDou B1-2, B1C(P+D)	-	-	-	-	-	-	si	-	si	si	si	si
BeiDou B5A (I+Q)	-	-	-	-	-	-	Si	-	Si	Si	Si	-
BeiDou B2	-	-	-	-	-	-	si	-	si	si	si	-
BeiDou B5B (I+Q)	-	-	-	-	-	-	si	-	si	si	si	-
BeiDou B3	-	-	-	-	-	-	si	-	si	-	-	-
QZSS C/A, L1C (P+D)							si					
QZSS L2C (L+M)	-	-	-	si	-	si	si	si	si	si	si	-
QZSS L5 (I+Q)	-	-	-	si	-	si	si	si	si	si	si	-
QZSS SAIF	si	si	si	si	si	si	si	si	si	si	si	si
QZSS LEX	-	-	-	-	-	-	si	-	si	-	-	-
SBAS L1							si					
SBAS L5	-	-	-	si	-	-	si	si	si	si	si	-
IRNSS L5	-	-	-	si	-	-	si	si	si	si	si	-
Seguimiento de señal independiente	-	-	-	-	-	-	si	-	si	si	si	si
Separación de piloto / datos	-	-	-	-	-	-	si	-	si	si	si	si

Rechazo de interferencia In-Band	-	-	-	-	-	-	-	si	si	-	-
Reducción Avanzado de Multipath							si				
Canales de adquisición rápidos							si				
Medición de velocidad de alta precisión							si				
Altitud y velocidad casi ilimitadas							si				
Frecuencia de actualización de hasta 100 Hz para posición en tiempo real y datos brutos (código y operador)							si				
Compatibilidad con el protocolo IEEE 1588	-	-	-	-	-	-	-	si	si	-	-
Decodificador de hardware Viterbi							si				
RTCM SC104 ver. 2.x y 3.x entrada / salida							si				
Entrada / salida CMR / CMR +							si				
NMEA 0183 ver. 2.x y 3.0 de salida							si				
Modo diferencial de código de área amplia SBAS / QZSS SAIF / BeiDou / IRNSS (disponible para los sistemas correspondientes)							si				
Código Diferencial Base							si				
Código Diferencial Rover							si				
Rover diferencial de fase (RTK)							si				
Base diferencial de fase (RTK)							si				

Puerto CAN	-	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2
Salida de código de tiempo IRIG	-	-	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2
1 salida PPS sincronizada a GPS, GLONASS o UTC	-	-	-	-	-	-	-	si	si	si		
Entrada de Marcador de eventos		-			-		2 LED drive externo					4 controladores de LED externos, control de ENCENDIDO / APAGADO y entradas de comando externo
Frecuencia de referencia externa	-	-	2	2	2	2	2	4	4	4	4	4
Entrada / Salida												
Interfaz MinPad					+4.5 hasta +40 Voltios							+6.0 hasta +40 Voltios
Puertos GPIO de nivel lógico configurables							+4.5 hasta +40 Voltios					
Voltaje de entrada de la fuente de alimentación a bordo												MMCX Jack, montaje de borde. Amphenol p/n 908-22100
Voltaje de entrada de Keep-Alive							+5 VDC					
			Hasta rev.6.1	Hasta rev.6.2	Hasta rev.6.3	Hasta rev.5.2		Hasta rev.7.1				
	0.12A	0.12A	0.1A desde rev.6.2	0.1A desde rev.6.3	0.1A desde rev.6.4	0.1A desde rev.5.3	0.12 A max	0.1A desde rev.7.2	0.12A	0.12A	0.12A	0.12A
Conector de RF	1 Watt 101.6 x 25.4 mm	1 Watt .4 mm	1.2 Watt 55x40 mm	1.6 Watt 57x66 mm	1.5 Watt 57 x 66 mm	2.5 Watt 57x88 mm	3.5 Watt 57x88 mm	2.7 Watt 100x80 mm	8 Watt 100x80 mm	4.5 Watt 100x80 mm	4.3 Watt 100 x 120 mm	7.2 Watt 100x120 mm
El pin central de las salidas del conector de antena para alimentar a LNA	14 g	14 g	21 g	34 g	34 g	47 g	54 g	70 g	87 g	87 g	120 g	130 g
La corriente de origen, nominal	Header, 2x6 pins, 0.100" pitch, 0.025" SQ post, Samtec p/n TSW-106-07-G-D			Header, 2x7 pins, 2.00 mm pitch, 0.50 mm SQ post, Samtec p/n TMM10703SD			Micro encabezado 2x20 pos, 0.050"pitch. Samtec p/n FTSH-120-01-L-DV-K-A			64-pin DIN41612 tipo B Right Angle, AMP p/n 536052-5		