

无线局域网 (Wi-Fi)	睿因 wifi6 路由器： 无线频段：2.4GHz&5GHz 无线速率：1800Mbps, 3000Mbps (2024) 覆盖范围：1 公里 (评论几百米), 1-1.5 公里 (2024) 图像：1800*10^6 / 640*480*8 ≈ 700 点云 (16 线激光雷达)：1800*10^6 / 1248*8 ≈ 180,288 重构时间：卖家不了解，问评论还没回复，产品可以试用	淘宝： https://m.tb.cn/h.5yvjj5gGOGlwvfkR?tk=emyqWpprGiw
蜂窝网络 (4G/5G)	没有查询到无人车使用 SIM 卡的相关文章,但是我咨询了一下新能源汽车一般使用的就是 SIM 卡。大疆的无人机也有几款支持安装 4G 模块,但是没有具体参数。这个应该在无人车出厂时候就安装好 SIM 相应的卡槽。使用者直接插入 SIM 卡就可以使用。	

无人车	相机 (向上相机和前向鱼眼相机)	前向: Aptina MT9V034 (GVINS)	分辨率 752*480 水平视场角 98 垂直视场角 73 频率 20HZ
		FL2-14S3M-C (灰色) (KITTI)	分辨率 1392*512 帧率 10 fps
		FL2-14S3C-C (彩色) (KITTI)	分辨率 1392*512 帧率 10 fps
		IDS uEye UI-3241LE-M-GL (Tum)	分辨率 1024*1024 帧率 20 fps
		Realsense D455 (Kimera-Multi)	分辨率 1280*720 帧率 90FPS 深度视场 86*57
		Realsense d435i (Ground-Chanllenge)	分辨率 1280*720 帧率 90FPS 深度视场 86*57
	IMU	ADIS16448 (GVINS)	频率 200Hz 陀螺仪噪声密度 7e-3 加速度计噪声密度 6.6e-4
		OXTS RT 3003 (KITTI)	频率 100 Hz
		Bosch BMI160 (Tum)	频率 200 Hz
		Xsens Mti-300(Ground-Chanllenge)	频率 400Hz
	轮式里程计	AgileX (Ground-Chanllenge)	频率 25Hz

	激光雷达(16 线)	Velodyne (Kimera-Multi)	
		Velodyne VLP-16 (Ground-Challenge)	范围 100 米 垂直视角场 30° 视角场 (方位角) 360° 旋转速率 5 – 20Hz
无人机 (IMU+GNSS+相机)	GNSS	ZED-F9Pbase 和 F9H(飞机上, moving-base, base 和 rover 安装距离大于 30cm, RTK 提供航向和位置) ZED-F9P (无人车, 单 RTK 系统) (GVINS)	https://zhuanlan.zhihu.com/p/677942330 tps://zhuanlan.zhihu.com/p/677942330 量测频率 10HZ RTK 解算频率 10Hz
	相机	Matrice 100 (ZENMUSE X3)	分辨率 3840×2160 帧率 25Hz 最大俯仰角度 35° 飞行载重 3500g 无负载: 19 min
		MT9V034 (EuRoc)(双目 VIO 相机模组)	帧率 20Hz
	IMU	ADIS16448 (EuRoc) (双目 VIO 相机模组)	频率 200 Hz