

## Information Request Form for iMAR Inertial Measurement Systems for

- Navigation, Guidance and Control
- Stabilisation of Antennas and Cameras
- INS/GPS Surveying
- Dead Reckoning Navigation
- Customer Specific Applications

**Important Notice:** This form will help you to reflect details about your requirements for an inertial measurement system (IMS) to solve your application. This form cannot cover all questions to specify an IMS completely! After submitting this form usually a detailed discussion with one of iMAR's application engineers will follow.

**Please send your request back by fax or email to:**

iMAR GmbH  
Im Reihersbruch 3  
D-66386 St. Ingbert / Germany  
Phone : +49-6894-9657-0  
Fax : +49-6894-9657-22  
Email : [sales@imar-navigation.de](mailto:sales@imar-navigation.de)  
Internet : <http://www.imar-navigation.de>

PLEASE FILL IN YOUR REMARKS IN ENGLISH OR GERMAN LANGUAGE !

BITTE DIESEN FRAGEBOGEN IN DEUTSCH ODER ENGLISCH AUSFÜLLEN !

Date :  
Contact person (name) :  
Department :  
Company :  
Number of employees :  
Address (Street, City) :  
Country :  
Communication via email :  
Communication via tel. :  
Communication via fax :  
Your company's web site :

1. **Detailed application description:** (navigation & guidance, surveying, motion dynamics analysis...)

**Detallierte Beschreibung der Anwendung:** (Navigation & Führung, Vermessung, Fahrdynamik...)

2. **Only for camera and antenna stabilisation applications (iICSC & iIACS families):**  
**Nur für Kamera-und Antennen Stabilisierungsanwendungen (Baureihe iICSC & iIACS):**

==> see the Appendix of this sheet (separate detailed paragraph on the last page  
 ==> siehe detaillierte Informationen zu diesem Thema im Anhang auf der letzten Seite

2. **What is the application environment?**  
**Anwendungsbereich und Einsatzumgebung?**

(e.g. air, land, water, sub-sea, drilling, space, military/civil...):

3. **Vehicle dynamics?**  
**Dynamik der Bewegung des Trägers?**

(train, aircraft, car, lorry, ship, submarine, AUV, AGV, slow, fast, ...)

4. **Some information about the duration of mission?**

(e.g. short time measurement during crash testing or long time pipeline surveying)

**Informationen über die Meßdauer?**

(z.B. Kurzzeitmessung bei Crash-Untersuchungen oder Langzeitmessung bei Pipelinevermessung)

5. **Needed sensing accuracy?**  
**Erforderliche Genauigkeit?**

Characteristics	Range Meßbereich	Accuracy Genauigkeit	Resolution Auflösung
a) Attitude, i.e. roll, pitch Lage, d.h. Nick- und Wankwinkel	deg	deg	deg arcsec µrad
b) Heading or yaw Heading oder Kurswinkel	deg deg sec Lat	deg	deg
c) Angular rate Drehraten	deg/s	deg/s	deg/s

d) Acceleration Beschleunigungen	g	g	µg
e) Velocity Geschwindigkeit	m/s knts	m/s knts	m/s knts
f) Acceptable position error Zulässiger Positionsfehler	---	m nm/h	m nm
g) Mission period Missionsdauer	sec hrs days	---	---
h) Size of target (vehicle) Maße des Trägerfahrzeugs	m	---	---
i) Mass of Platform Masse des Trägerfahrzeugs	kg to	---	---

**Comments / kommentare:**

**6. Is additional aiding/augmentation information available? Accuracy?**

***Ist Zusätzliche Stützinformationen verfügbar? Genauigkeit?***

(Civil/Military GPS, DGPS, odometer, Doppler log, acoustic positioning system, radar, transponder, laser ranger, USBL, ...)

**7. Desired temperature range?**

***Gewünschter Temperaturbereich?***

Operating temp. Betriebstemp.	Storage temp. Lagertemp.	Comments Anmerkungen
°C	°C	
°F	°F	

**8. Shock resistance, vibration, other environmental influences?**

(water, dust, radiation, pressure, salty fog...)

***Schockfestigkeit, Vibration, andere Umgebungseinflüsse?***

(Wasser, Staub, Strahlung, Druck, Salznebel...)

**9. Desired size and weight of the system (if critical)?**

***Applikationsspezifische Grenzen für Größe und Gewicht (falls kritisch)?***

Size and Weight:	Height / Höhe	Length / Länge	Width / Breite	Weight / Gewicht (max)
<input type="checkbox"/> desired	mm	mm	mm	kg
<input type="checkbox"/> mandatory				

**10. Interface requirements?**

***Schnittstellen?***

(RS232/RS422, analogue, Ethernet / IPX / TCP/IP, HDLC, CAN, IEEE488, MIL-STD1553B, ARINC429, HardDisk / FlashDisk etc.):

**11. Your primary voltage and power available?**

**Spannungsversorgung / Leistung?**

(10-18 V, 18-34 V, 10-34 V, 235 V AC, 115 V AC...):

	V
	W

**12. Customer's project schedule?**

Estimated project start date, desired delivery date

**Zeitplan?**

*Geschätzter Zeitpunkt der Auftragsvergabe, gewünschter Liefertermin*

--

**13. Additional comments to the application and attachments (drawings etc.):**

**Ergänzende Anmerkungen und Anlagen (z.B. Zeichnungen):**

**14. During the project definition stages and any bid negotiation stages, prior to a commercial contract being signed, do you wish us to enter into a **separate NDA (non-disclosure agreement)**? All information is held securely and is "commercial in confidence" in all respects regardless of additional NDAs.**

*Alle Angaben werden firmenvertraulich behandelt. Wünschen Sie bereits während der Projekt-Definitionsphase die **Unterzeichnung einer Vertraulichkeitserklärung (NDA)**?*

---

Thank you for answering the above questions. Your answers will be used to prepare a detailed information package for you.

*Vielen Dank für die Beantwortung dieser Fragen. Wir werden Ihre Antworten auswerten und Ihnen ein auf Ihre Anforderungen abgestimmtes Informationspaket zusammenstellen.*

Yours sincerely  
Mit freundlichen Grüßen

*iMAR GmbH  
St. Ingbert / Germany*

## Appendix: Camera and Antenna Stabilisation Systems

### 1. For camera and antenna stabilisation applications only (iICSC & iACS families): *Nur für Kamera-und Antennen Stabilisierungsanwendungen (Baureihe iICSC & iACS):*

- 1.1. Carrier vehicle (car, van, helicopter, ship...):  
*Träger (KfZ, Kleintransporter, Hubschrauber, Schiff...):*
- 1.2. Number of axis to be stabilised (up to 4):  
*Anzahl der zu stabilisierenden Achsen (bis auf 4):*
- 1.3. Operating range:  
*Arbeitsbereich:*
  - 1.3.1. Azimuth (deg):
  - 1.3.2. Elevation (deg):
  - 1.3.3. Roll (deg):
- 1.4. Components required: (tick as required):  
*Benötigte Komponenten: (ankreuzen wie jeweils anwendbar):*
  - 1.4.1. Inertial Measuring Unit (IMU)   
*Inertiales Messgerät (IMU)*
  - 1.4.2. Mechanical platform/ gimball mount:   
*Mechanische Plattform / kardanische Aufhängung:*
  - 1.4.3. Servomotors:   
*Servomotoren:*
  - 1.4.4. Stabilisation Control Unit (SCU):   
*Regeleinheit (SCU):*
  - 1.4.5. GPS (receiver and antenna):   
*GPS (Empfänger und Antenne)*
- 1.5. Make and type of camera and optics or Antenna:  
*Marke und Typ der zu stabilisierenden Kamera und Optik oder Antenne:*
- 1.6. Weight of camera + optics + cables or antenna (kg):  
*Gewicht der Kamera + Optik+Kabel oder Antenne (kg):*
- 1.7. For camera stabilisation only:  
*Nur für Kamera Stabilisierung:*

1.7.1. Dimensions of camera, including optics (mm):  
*Abmaße der Kamera, inkl. Optik (mm):*

1.7.2. Focus of optics / Zoom mm):  
*Fokus der Optik / Zoom (mm):*