

## UNAV Product Matrix 2010

<b>Feature</b>	<b>PP-N</b>	<b>PP-NA</b>	<b>PP-NAT</b>	<b>3550</b>	<b>3500FW</b>	<b>3500HL</b>
<b>Dimensions</b>	2.0"L 1.0"W 0.35"H	2.0"L 1.0"W 0.7"H	2.0"L 1.0"W 1.0"H	2.0"L 1.0"W 0.5"H	4.0"L 2.0"W 0.8"H	4.0"L 2.0"W 0.8"H
<b>Weight</b>	0.75oz	1.1 oz	1.8 oz	18g	1.2 oz	6.0 oz
<b>Power</b>	5.0-7.0v 25ma	5.0-7.0v 50ma	5.0-7.0v 50ma	5.0-7.0v 250ma	5.0-7.0v 100ma	5.0-7.0v 100ma
<b>CPU</b>	8bit 2 MIPS	(2) 8bit 2 MIPS	(2) 8bit 2 MIPS	16bit 40 MIPS	16bit 40 MIPS	16bit 40 MIPS
<b>RC in</b>	2	3	4	3	7	7
<b>RC out</b>	1	2	3	3	7	7
<b>Aileron Servo</b>	B	B	B	Y	Y	Y
<b>Elevator Servo</b>	N	Y	Y	Y	Y	Y
<b>Throttle Servo</b>	N	N	Y	N	Y	Y
<b>Rudder Servo</b>	Y	Y	Y	N	Y	Y
<b>Cam Tilt Servo</b>	N	N	N	N	Y	Y
<b>Cam Pan Servo</b>	N	N	N	N	Y	Y
<b>Cam Roll Servo</b>	N	N	N	N	Y	Y
<b>Payload Servo</b>	N	N	N	Y	Y	Y
<b>Servo Frame rate</b>	50Hz	50Hz	50Hz	50Hz	50Hz	50Hz
<b>Attitude Control</b>	3Hz	3Hz	3Hz	50Hz	50Hz	50Hz
<b>Serial ports</b>	1	1	1	2	2	2
<b>Discrete Input</b>	0	0	0	0	5	5
<b>DiscreteOutput</b>	2	2	2	0	5	5
<b>Sensor A/D Chan</b>	1	2	2	4	5	5
<b>User A/D chan</b>	0	0	0	0	5	5
<b>AP adjustments</b>	1	2	2	6	21	21
<b>Waypoints</b>	32	32	32	32	64	64
<b>V-tail mode</b>	N	N	N	Y	Y	Y
<b>GPS</b>	20ch	20ch	20ch	32ch@5Hz	20ch@5Hz	20ch@5Hz
<b>WP Navigation</b>	P	P	P	P	P	P
<b>Altitude Hold</b>	N	S	S	S	P	P
<b>Airspeed Hold</b>	N	N	N	N	P	P
<b>Manual control</b>	Y	Y	Y	Y	Y	Y
<b>Semi-autonomous</b>	N	N	N	N	Y	Y
<b>Auto take-off</b>	N	N	N	N	N	N
<b>Auto landing</b>	N	N	N	N	N	N
<b>CameraStabilization</b>	N	N	N	N	Y	Y
<b>GS downlink</b>	N	N	N	Y	Y	Y
<b>GS uplink</b>	N	N	N	Y	Y	Y
<b>Data Logging</b>	N	N	N	Y	Y	Y
<b>GPS Simulator</b>	N	N	N	Y	Y	Y
<b>Payload Trigger</b>	N	N	N	N	Y	Y
<b>Circle command</b>	Y	Y	N	Y	Y	Y
<b>In-flight program</b>	N	N	N	Y	Y	Y
<b>Price</b>	\$450	\$600	\$750	\$2000	\$3000	\$5000

Y=yes   N=no   B-Ail+Rud   S-sample & hold   P-programmable