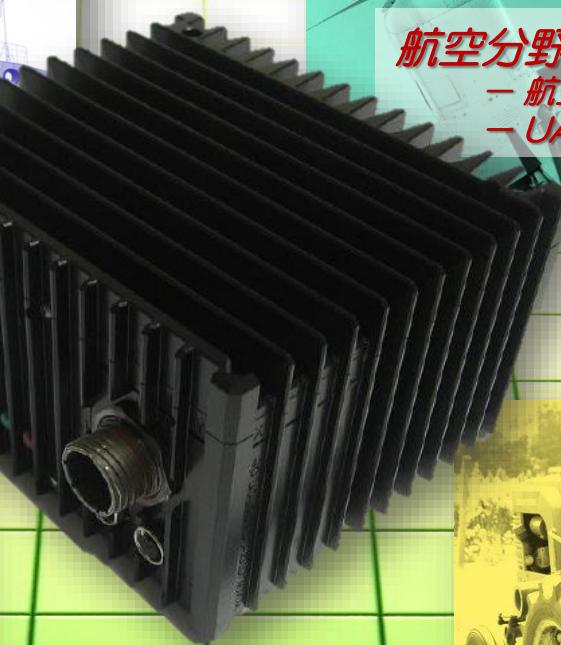


GPS/GLONASSに対応したGNSSボード搭載により、さらに衛星の再捕捉時間を短縮。GPS+GLONASSによるRTK測位を行うことで、INS測位における衛星利用面を強化。iTraceRT-F400にはなかった完全400Hz出力に対応。位置、速度、角速度、姿勢など、のリアルタイム計測結果がすべて最大400Hzで出力可能です。



移動体計測分野

— 高速移動体挙動計測、— ナビゲーション機器開発のリファレンス、
— 自動化施工・情報化施工（重機）、— 農業機器の自動化～研究開発

特徴

2周波RTK GPS+GLONASSボード搭載GNSS+IMU一体型ユニット。

厳しい環境での使用を想定してデザインされたFOG（光ファイバージャイロ）です。

- GPS+GLONASS 2周波GNSS受信ボード搭載
- INS/GNSSナビゲーション、測量用途、誘導～制御、UAVアプリケーションなどへの応用が可能
- 簡単にGUIソフトウェアをもちいて、初期設定が可能
- 400Hzまでのデータ出力更新(位置、速度、加速度、姿勢)
- 100Hz～1MBd(MEGABaud)(最大) のCAN出力に対応
- インターフェース: Ethernet / USB / RS232 / CAN
- 2アンテナ入力ポートオプションにより、GNSSによるヘディング計測をサポート(0.5° ; 1mアンテナ距離)、IMUドリフトの軽減をリアルタイムのGNSS計測による値で補正、また初期化時間の短縮などに効果

仕様

測定レンジ	
レート	±450° /s
加速度	±5g
精度 1σ	
角速度	0.75° /h (INSのみ、補正なし) 0.2° /h (RTK-GNSSを測位を5分間行い、その後INSのみで計測した条件)
加速度	2mg (INSのみ、補正なし) 0.1mg (RTK-GNSSを測位を5分間行い、その後INSのみで計測した条件)
姿勢/位置 /速度	<ol style="list-style-type: none"> 1. INS/RTK-GNSS (P、R) … 0.01°、(Y) … 0.025° 2. RTK-GNSSが外れ10秒経過後 (P、R) … 0.01°、(Y) … 0.03° 3. GNSSが外れ60秒経過後 (P、R) … 0.02°、(Y) … 0.04° 4. 速度が10m/s以上の時 サイドスリップ角 … 0.1° 5. INS/RTK-GNSS時 … (水平) ±2cm+2ppm、(高さ) ±5cm+2ppm 6. 10秒間GNSSが外れた時 … (水平) ±10cm、(高さ) ±12cm 7. 60秒間GNSSが外れた時 … (水平) ±90cm、(高さ) ±30cm 8. GNSSのみ(CEP50) … ±1.8m 9. INS/RTK-GNSS時 … 0.01m/s 9. 10秒間GNSSが外れた時 … 0.02m/s 10. 30秒間GNSSが外れた時 … 0.04m/s
システム同期	PPS信号の出力(TTL)
出力インターフェース	<ul style="list-style-type: none"> • USB ホスト • CAN • RS232 (1MBd) • Ethernet LAN (100MBd)
入力	<ul style="list-style-type: none"> • RTK-BASE補正情報(RS232) • 車速パルス(AもしくはA/B@RS422レベル(オプション))
電源	11~34 Vdc, 32W
温度および衝撃の条件	-30°C ~ +55°C(外気温)、30g / 11ms, 3g rms(20~2000Hz)
重量およびサイズ	3.58kg、186 × 160 × 110(突起物含まず)、IP68
オプション	<ul style="list-style-type: none"> - 2アンテナ入力オプション(アンテナ間距離が1mの時、0.5degの精度) - ヒーブ出力(<5%/5cm)(船舶等での利用) - GNSSが外れたときに測位位置が距離の0.1%を超えた際、車速パルスが支援として使用できるようなインターフェースを兼ね備えています。 - VRS補正情報受信ユニットを用いることでRTK-GPS測位を行いながらINS測位が可能です。

製品に関する外観、仕様は、改良のため予告なく変更する事が有りますのであらかじめご了承下さい。

上記製品に関するお問い合わせは下記まで



〒105-6029 東京都港区虎ノ門4-3-1 城山トラストタワー29F
TEL. 03-6670-5050 FAX. 03-6670-5049