

リアルタイムに位置・姿勢角を必要とするアプリケーションに適した、GNSS+IMU方式の高精度センサー。ADAS分野での自己位置推定や姿勢角計測において、欧州や日本における利用実績が多数あります。



特長 / 応用

■ 高精度GNSS・FOG搭載

- 光学式ジャイロ(Fiber Optical Gyro)による姿勢角の計算で、ADAS分野での姿勢角計測のレファレンスデータを提供
- GNSSとの位置計算はtightly-coupling方式を採用し、衛星数が少ない環境でも精度を維持します。

■ フレキシビリティ(柔軟性)

- CAN,イーサネット、USB、UARTなど豊富なインターフェース
- 操作しやすい専用ソフトウェアとCANdbcファイルにより、計測セットアップの時間を短縮

■ ADAS開発に適したリアルタイム性

- ADASにおける車両の制御や発展的な車両テストに耐えうる短い測定遅延時間(1.2ms(+1msのジッタ))

ベーシックモデル

iTraceRT-MVT-510

L1L2 GPS / GLONASS およびRTK対応
FOG式IMU

iTraceRT-MVT-510-DA

デュアルアンテナ型 L1L2 GPS / GLONASS およびRTK対応
FOG式IMU

System Cable set
iTraceRT-MVT-5xx series

システムケーブル

オプション

Opt-Beidou

BEIDOU信号の対応

iWP+ WayPoint
InertialExplorer

後処理解析対応

iMWS-V2

車速センサ対応(外付け)

主な仕様

- 姿勢角精度 (Roll, Pitch, Yaw)
 - $< 0.01^\circ$ RP, 0.02° Y (INS/RTK-GNSS)
 - $< 0.01^\circ$ RP, 0.02° Y (RTKGNSSの停止時間10秒)
 - $< 0.01^\circ$ RP, 0.02° Y (RTKGNSSの停止時間60秒)
 - $< 0.28^\circ$ (ジャイロコンパス時)
 - 0.05° サイドスリップ角 ($v > 10$ m/s)²
- 位置精度
 - ± 2 cm / 5 cm + 2 ppm (INS/RTK-GNSS)
 - ± 0.05 m / 0.08 m (INS, GNSS停止時間10秒)
 - ± 0.3 m / 0.3 m (INS/ODO, GNSS停止時間60秒)
- 速度精度
 - 0.01 m/s (INS/RTK-GNSS)
 - 0.01 m/s (GNSS停止時間10秒)
 - 0.02 m/s (GNSS停止時間30秒)

データ処理/データレート

- Tightly coupled INS/GNSS/カルマンフィルタに基づいたデータ統合 (INS/GNSS/ODO)
- データレート500Hz
- データ遅れ: < 1.2 ms
- ジッター: < 1 ms

対応信号

- GPS: L1, L2
 - GLONASS: G1, G2
 - SBAS
- オプション)
- BeiDou: B1, B2

インターフェース

- UART RS232C/RS422
- CAN(1Mbd)
- TCP/IP/UDP
- USBホスト
- NTRIP対応
- ODOメーター入力対応

寸法

- サイズ: 約 $187 \times 130 \times 261$ mm+コネクタ
- IP67
- 重さ: 訳5.5kg

環境仕様

- 温度範囲: 外気温 $-55^\circ\text{C} \sim +65^\circ\text{C}$ (動作時)
- 衝撃: $6\text{G}/20\text{ms}$, $6\text{grms}(10\text{-}2000\text{Hz})$

電力仕様

- 電圧 $10 \sim 30\text{V DC}$,
- 消費電力: 25W

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あ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

ENABLER

〒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

ホームページアドレス

<http://www.enabler.co.jp>