

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GNSSセンサー。測量やADAS分野での計測・自己位置推定や姿勢角計測において、活躍できるエントリーモデルです。



特長 / 応用

■ **高精度GNSS・MEMS-IMU搭載**

- MEMS-IMUによる姿勢角の計算で、ADAS分野での姿勢角計測データを提供
- GNSSコンパスにも対応しているため、安定的にヘディングデータを提供

■ **フレキシビリティ(柔軟性)**

- イーサネット、USB、RS232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WEBブラウザによるセットアップ

■ **様々な環境を想定したアルゴリズム**

- 突発的な振動においても衛星のトラッキングを維持できるアルゴリズム (Lock+)を搭載
- 電波状況をモニタできるスペクトル可視化機能と、電波干渉軽減アルゴリズム (AIM+)を搭載

| ベーシックモデル | 内容・ |
|----------------|---|
| AsteRx SBi DAC | GNSSコンパス型 L1L2 GPS / GLONASS および RTK対応 MEMS式IMU |
| AsteRx SBi SAC | シングルアンテナ型 L1L2 GPS / GLONASS およびRTK対応 MEMS式IMU |
| AsteRx SBi SAM | シングルアンテナ型 L1L2 GPS / GLONASS MEMS式IMU |

主な仕様

- | | | |
|--------------------------|--------------|----------|
| ➤ 姿勢角精度 | Non RTK mode | RTK mode |
| • Heading, GNSSコンパス※1 | 0.3° | 0.15° |
| • Heading, シングルアンテナ | 0.3° | 0.2° |
| • Pitch/roll, GNSSコンパス※1 | 0.04° | 0.02 |

- 位置精度(RTK時) ※2-3-4
 - 水平精度: 0.6 cm + 0.5 ppm
 - 鉛直精度: 1 cm + 1 ppm
 - 初期化時間: 7 s

- | | | |
|--------|--------------|----------|
| ➤ 速度精度 | Non RTK mode | RTK mode |
| | 0.05 m/s | 0.02 m/s |

- データ更新
 - データレート: 100Hz
 - データ遅れ: < 20ms

対応信号

- GPS: L1, L2
- GLONASS: G1, G2
- SBAS
オプション)
- BeiDou: B1, B2
- Galileo1: E1, E5b

インターフェース

- RS232C/RS422
- TCP/IP/UDP
- USB
- NTRIP対応

対応データフォーマット

- NMEA(出力のみ)
- セプテントリオバイナリ(SBF)
- RTCM(入力のみ)
- CMR(入力のみ)

独自のGNSS技術

- AIM+: 電波干渉軽減アルゴリズム
- APME: マルチパス軽減アルゴリズム
- LOCK+:
トラッキングロスト軽減アルゴリズム
- IONO+:
シンチレーション軽減アルゴリズム

寸法

- サイズ: 約102 × 36 × 118mm
- IP68
- 重さ: 497g

環境仕様

- 温度範囲: 外気温 -30C ~ +65C(動作時)
- 衝撃: MIL-STD-810G, Method 516.6, Procedure I/II

電力仕様

- 電圧: 4.5~36V DC,
- 消費電力: 1.5W(シングルアンテナ時)
1.8W(GNSSコンパス時)

- ※1: アンテナ間距離 1 m時。2m時: < 0.1°
- ※2: 基線長距離: 40km以下
- ※3: オープンスカイ時
- ※4: RMS値

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>