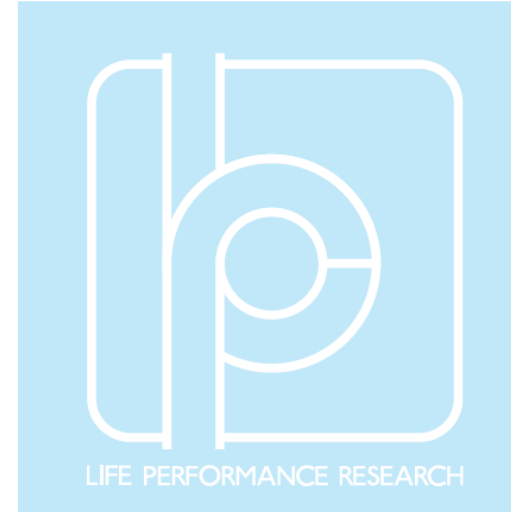


LPMS-NAV3



6軸ナビゲーション用モーション・センサ/ IMU (慣性計測)/ 防水ケース素材

LPMS-NAV3は、RS232/ TTL/ RS422/ RS485 通信インターフェースを備えた6軸高性能慣性計測装置 (IMU) です。

このセンサは、3軸加速度計/ジャイロスコープと高精度単軸ジャイロスコープを組み合わせ、正確な方位情報を算出することができます。

LPMS-NAV3センサは特に自動車、モバイルロボット、自動誘導車両 (AGV) での使用を想定して開発され、様々な産業用アプリケーションに対応します。

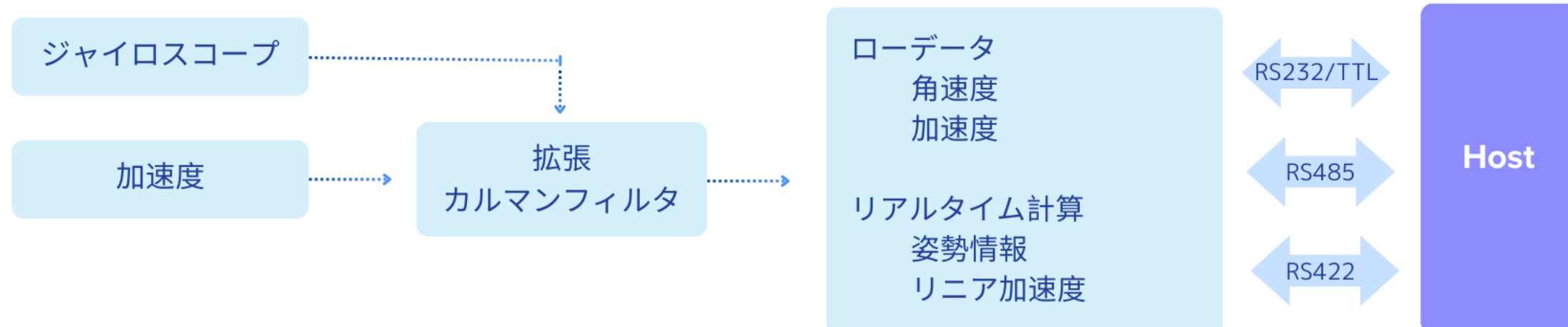


特徴

- センサーフュージョン機能を搭載したMEMS 小型IMU
- 3軸ジャイロスコープ、加速度計及び方位角計算用の単軸超低ノイズジャイロスコープの統合
- 正確な方位データ出力
- 最大500Hzのデータ出力レート
- IP67準拠の防水ケース素材
- 複数のインターフェイス利用可能：TTL、RS232、RS422、RS485 (自律型ナビゲーション用途に最適)

主な用途

- AGV等におけるの走行ナビゲーション
- SLAMアプリケーション
- 自動推測航法



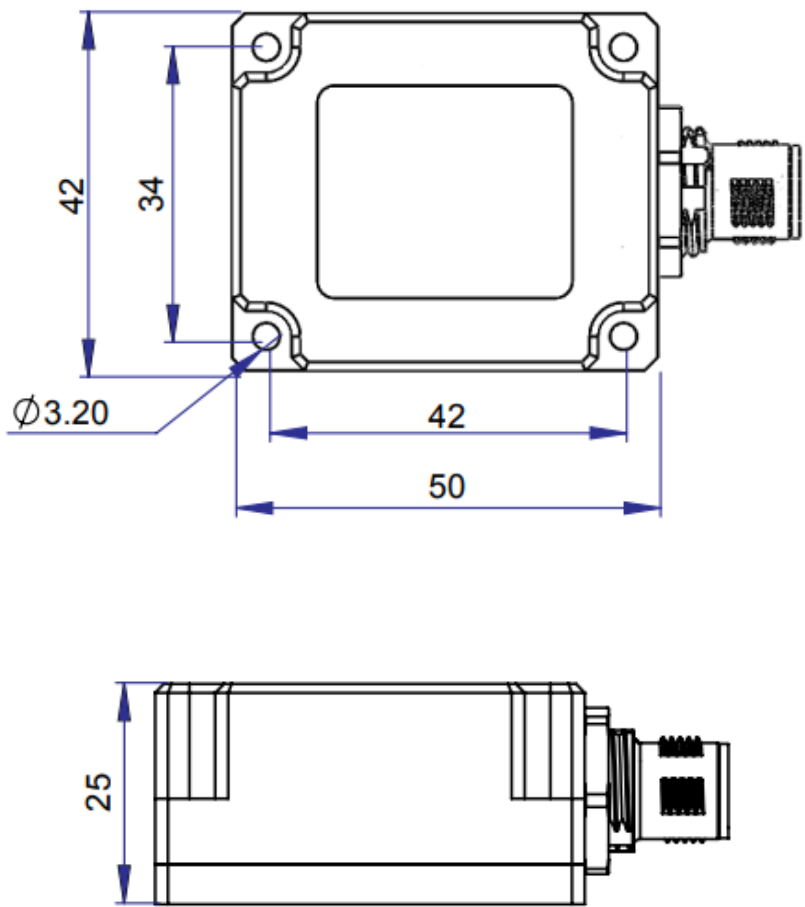
仕様

型番	LPMS-NAV3-TTL	LPMS-NAV3-RS232	LPMS-NAV3-RS422	LPMS-NAV3-RS485
サイズ	50 × 42 × 25 mm			
重量	106.8 (±4) g			
通信プロトコル	LP-BUS			
通信インターフェイス	TTL	RS232	RS485	RS485
最大通信速度	921.6 Kbps	921.6 Kbps	921.6 Kbps	256 Kbps
姿勢検出範囲	Roll: ±180°; Pitch: ±90°; Yaw: ±180°			
分解能	0.01°			
精度	< 0. 5° (static), < 2° RMS (Dynamic)			
ジャイロ스코プ	XY-axis, ± 125 / ± 250 / ± 500 / ± 1000 / ± 2000 dps / ± 4000 dps, 16 bits Z-axis, ±400 dps, 24 bits			
加速度計	3-axis, ±2 / ±4 / ±8 / ±16 g, 16 bits			
データ出力方式	Raw & Calibrated data, Euler Angle, Quaternion, Linear Acceleration			
データ出力周波数	500 Hz			
消費電流	0.072 (0.006A@12V)	0.084 (0.007A@12V)	0.072 (0.006A@12V)	0.072 (0.006A@12V)
電源	5V ~ 36V DC			
コネクタ	SACC-DSI-MS-5CON-PG 9/0, 5 SCO, M12			
ケース素材	アルミニウム金属, 防水 (IP67)			
動作温度	-20 to +80 °C (リクエストにより -40 to +80 °C)			
ソフトウェア、ドライバ	LpmsControl2 interface software (Windows), Open source sensor driver for Windows and Linux (OpenZen, supports C, C++, Python, C#, Unity, ROS)			

*測定環境は常温25℃です。それ以外の温度では参考値が変わります。
※より詳細な仕様については、製品マニュアルをご参照ください。



外形図



内容

- LPMS-NAV3センサ× 1
- ケーブル× 1
- 梱包箱 × 1
- ユーザーガイド× 1
- 1年保証



LpmsControl(付属ソフトウェア)

