



MULTI SENSOR[®]

マルチセンサ



自動運転に必要とされる精度の実現

MULTI SENSORは3軸のジャイロ(Z軸にi-FOG、XとY軸にMEMSジャイロ)と加速度計で構成され、角速度、加速度を検出し、さらに姿勢角(ロール角、ピッチ角)と方位角を算出します。

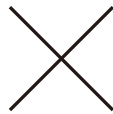
また、外部GNSS受信機から入力される位置、速度等の情報と、外部から入力される速度データを用いた複合航法装置としても使用することができ、自動運転に必要とされる精度を実現した慣性計測装置です。

IP65防水タイプが新たにラインナップに加わりました。



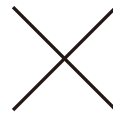
光ファイバジャイロ i-FOG

方位角精度 **0.1°/h**



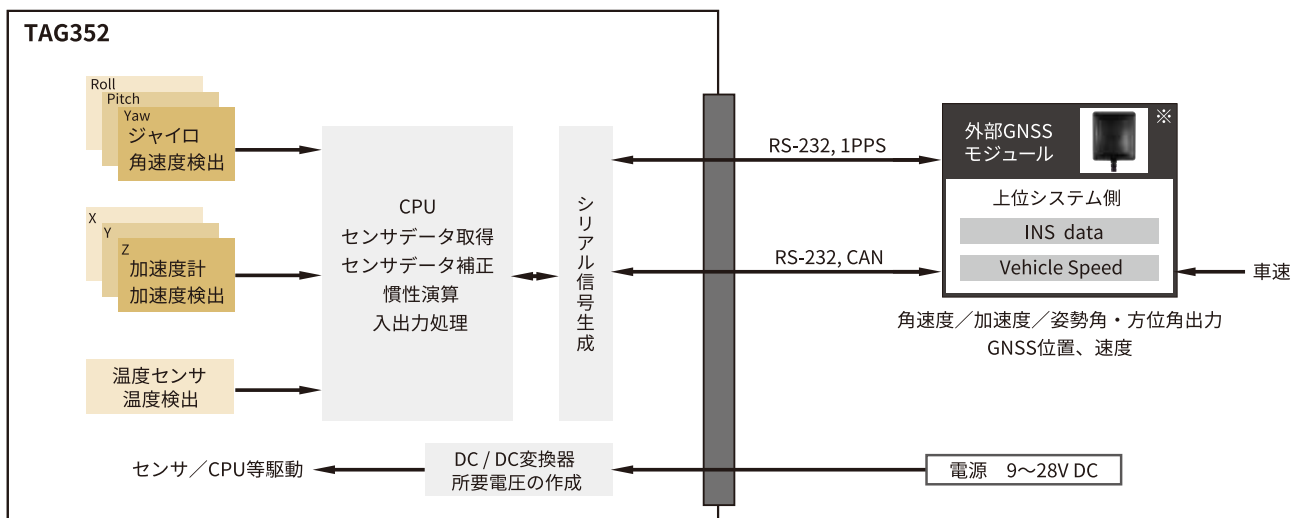
MEMS IMU

姿勢角精度 **0.1°**



WATER PROOF

機能ブロック図

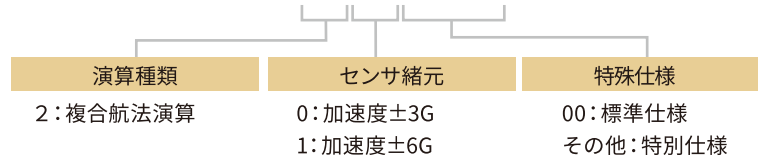


※ 外部GNSSモジュール(IMU本体接続ケーブルとアンテナを含む)は付属しておりません。恐れ入りますが、下記推奨GNSSモジュールにつきましては、お客様ご自身でご用意いただきますようお願いいたします。

■ 推奨GNSSモジュール: ポジジョン社製KGM-810GRB1_PS_917

推奨GNSSモジュールのお求め先、また推奨品以外のGNSSと組み合わせてご使用される場合は、別途弊社営業までご相談ください。

TAG352N 2□□□



性能

項目	仕様	備考
外形	160×100×85 mm	防水ケース(IP65)
質量	1500g以下	
電源電圧	9~28V DC	
出力信号	RS232C: 115.2 kbps (固定) CAN: 500kbps (初期設定)	
データ出力周期	RS232C: 50Hz CAN: 50Hz	
角速度検出範囲	± 200deg/sec	
角速度バイアス	Z軸: 0.1 deg/h rms XY軸: 0.2 deg/s rms	
角速度 SF 誤差	Z軸: 50ppm FS rms XY軸: 0.2% FS rms	SF: スケールファクタ FS: フルスケール

項目	仕様	備考
加速度検出範囲	± 3G / ± 6G	
加速度バイアス	5mG rms	
加速度 SF 誤差	0.2%FS rms	
静的姿勢角精度	0.1deg rms 0.2deg rms	室温、ウォームアップ後 室温基準の温度変動幅
方位角ドリフト	0.0001deg/s rms	
使用温度範囲	-20~+60°C	
耐振動	29.4m/sec ² rms (5Hz ~ 2kHz) (3G rms)	ランダム振動
耐衝撃	20G 10ms	

機能

項目	対応	備考
車速入力	RS232 / CAN	
電源保護回路	○	
外部 GNSS I/F	○	
CAN 終端抵抗	無し	

ユーザー設定コマンド (例)

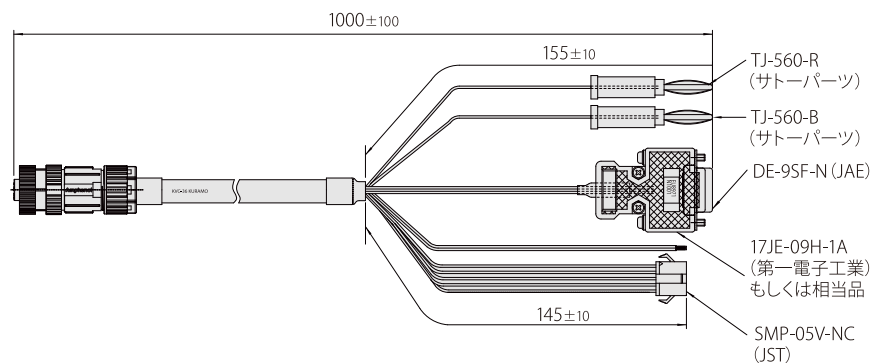
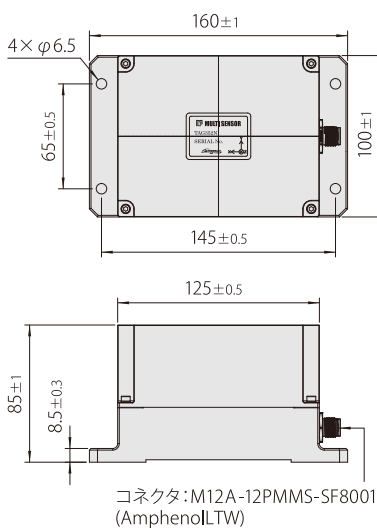
機能	説明
アライメント補正機能	設置面の傾きがあった場合、その時の姿勢角をゼロ(水平)として出力できます。
CAN フォーマット、CANIDの変更機能	CAN フォーマットを標準/拡張の切替、およびCANIDを変更することができます。

上記以外にも多くのコマンドを実装しておりお客様ご自身での設定カスタマイズが可能です。コマンド詳細は本製品の機器仕様書をご確認ください。

外形図 寸法: mm

TAG352

評価用ケーブルEU8971N1001 (別売)



問い合わせ先

多摩川精機販売株式会社 (八戸第二工場内)
〒039-2245 青森県八戸市北インター工業団地1-147
TEL:0178-38-5581 (ジャイロ営業部)

MEMS IMU専用ホームページ:
<https://mems.tamagawa-seiki.com/>



お問い合わせフォーム:
<https://mems.tamagawa-seiki.com/contact/form/>

