

姿勢角検出ジャイロ装置

AAU-11



概要

- 姿勢角を出力する姿勢角演算装置
- 高精度にロール/ピッチ角を演算
- 速度入力することで更に性能が向上
- MEMS技術により、AAU-11はRLGやFOGを用いた角度演算装置に比べ小型・高耐久・低価格を実現

用途

- 鉄道、自動車、機械の姿勢モニタリング
- 海洋での誘導やモニタリング
- UAV
- スマート農業

 **住友精密工業株式会社**

詳細はこちら www.spp.co.jp/mems



技術データ

	項目	値
機械的特性	フットプリント[mm]	88×80
	重量[gram]	700以下(TBD)
	コネクタ	D-Sub15ピン
電気的特性	使用電圧[V]	7.5~30(Typ.12)
	消費電力[W]	<1.5
使用条件	温度環境(動作・保存)[°C]	-25~85
	温度環境(性能)[°C]	-10~70
	湿度環境[%RH](結露なし)	<85
	振動・衝撃	IEC 61373 (JIS E4031区分2)
通信仕様	通信方式	CAN/RS422(切り替え可能)
	データ出力周期[Hz]	200/100※(切り替え可能)
	CANボーレート[bbs]	Typ.1,000,000
	RS422ボーレート[bps]	Typ.460,800
	速度パルカス入力仕様	RS422準拠

※100Hz出力とする場合、ジャイロ出力のノイズ性能が悪化します。
(角度出力精度に影響はありません。)



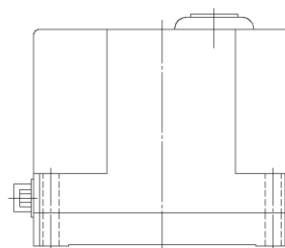
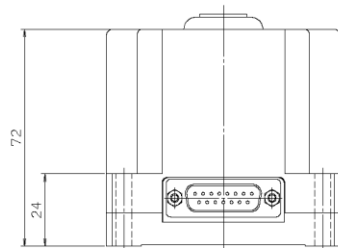
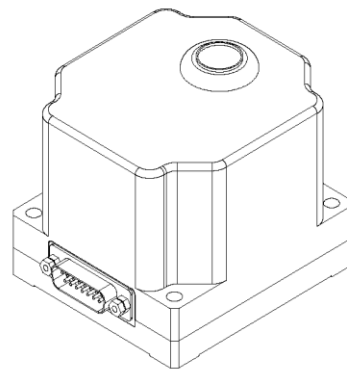
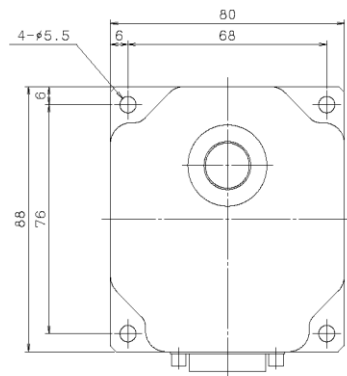
 **住友精密工業株式会社**

詳細はこちら www.spp.co.jp/mems

住友精密工業株式会社
〒6600891 兵庫県尼崎市扶桑町1-10

T (06) 6489 5917 F (06) 6489 5910
E mems-sales@spp.co.jp

	項目	値
測定範囲	ロール角[°]	<±180
	ピッチ角[°]	<±90
	ヨー角[°]	<±180
静的角度精度	ロール角[° rms]	<±0.1
	ピッチ角[° rms]	<±0.1
	ヨー角[° rms]	参考出力
動的角度精度	ロール角[°]	<0.5
	ピッチ角[°]	<0.5
	ヨー角[° rms]	参考出力
角速度	測定範囲[° /S] (ロール角/ピッチ角/ヨー角)	±200
	Scale Factor Error[ppm] (ロール角/ピッチ角/ヨー角)	<±500
	Bias[° /h rms] (X/Y/Z)	<±20
加速度	測定範囲[g] (X/Y/Z)	±10
	Scale Factor Error[ppm] (X/Y/Z)	<±500
	Bias[mg] (X/Y/Z)	±1.5



単位: mm

 **住友精密工業株式会社**

詳細はこちら www.spp.co.jp/mems

住友精密工業株式会社
〒6600891 兵庫県尼崎市扶桑町1-10

T (06) 6489 5917 F (06) 6489 5910
E mems-sales@spp.co.jp