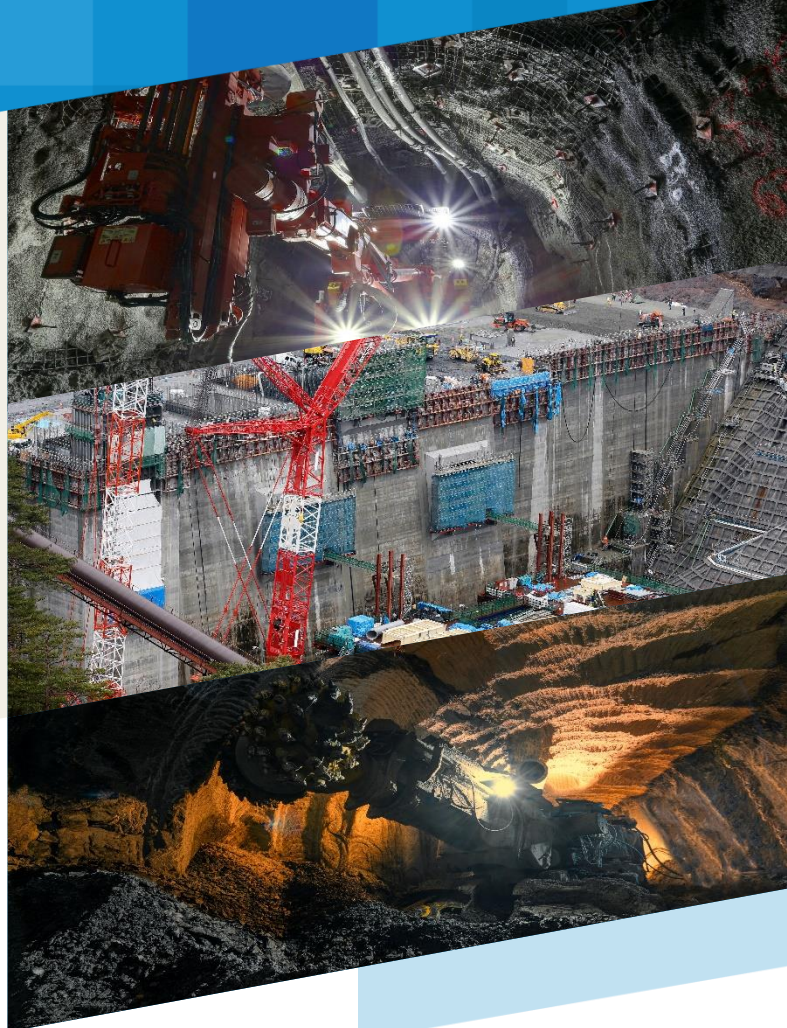


ノースファインダー™
姿勢方位基準装置(AHRS)

GCAH-12C-03 (スペシャルモデル品)



概要

- GPSなしでリアルタイム姿勢方位を出力します
- 初期静定は簡単、コマンドひとつだけ
- 慣性センサ出力をもとに自動演算します
- MEMS技術により、GCAH-12C-03はRLGやFOGを用いた従来AHRSに比べ小型・高耐久・低価格を実現しています

用途

航空宇宙や海洋移動体向け慣性航法システム

鉄道や自動車、産業機器向け自動制御

掘削調査やマッピングなど

など

○ 技術データ

項目	値	
静的角度方位角	範囲	<±180°
	精度	$\pm 1.5^\circ \text{ rms} \times (\cos \lambda \cdot \cos \theta)^{-1} (1\sigma)$ (λ : 緯度) * ¹
姿勢角	範囲	ピッチ(θ): ±90°, ロール(ϕ): ±180°
	オフセット誤差	ピッチ: < ±0.1°rms, ロール: < ±0.1°rms × (cos θ) ⁻¹
	繰り返し性	ピッチ: < 0.02°(1 σ), ロール: < 0.02° × (cos θ) ⁻¹ (1 σ)
動的角度 方位角 姿勢角	誤差	< 0.5°最大. (アングルドリフト除く)
	分解能	< 0.05°
	アングルドリフト	< 3°/h 最大.
静定時間	1.5 分 (静的条件)	
電気インターフェース	D-sub 15	
通信プロトコル	RS-422 (ボーレート: 230.6 kbps)	
サイズ・重量	36 x 43 x 266 mm, (Φ 30 x 257mm), 0.7 kg	
電源電圧	6.5 to 24 VDC (代表 12 VDC)	
消費電力	< 1.5 W	
温度範囲	-20 to 65 °C (使用 & 保管)	

* 1 目標rms値

