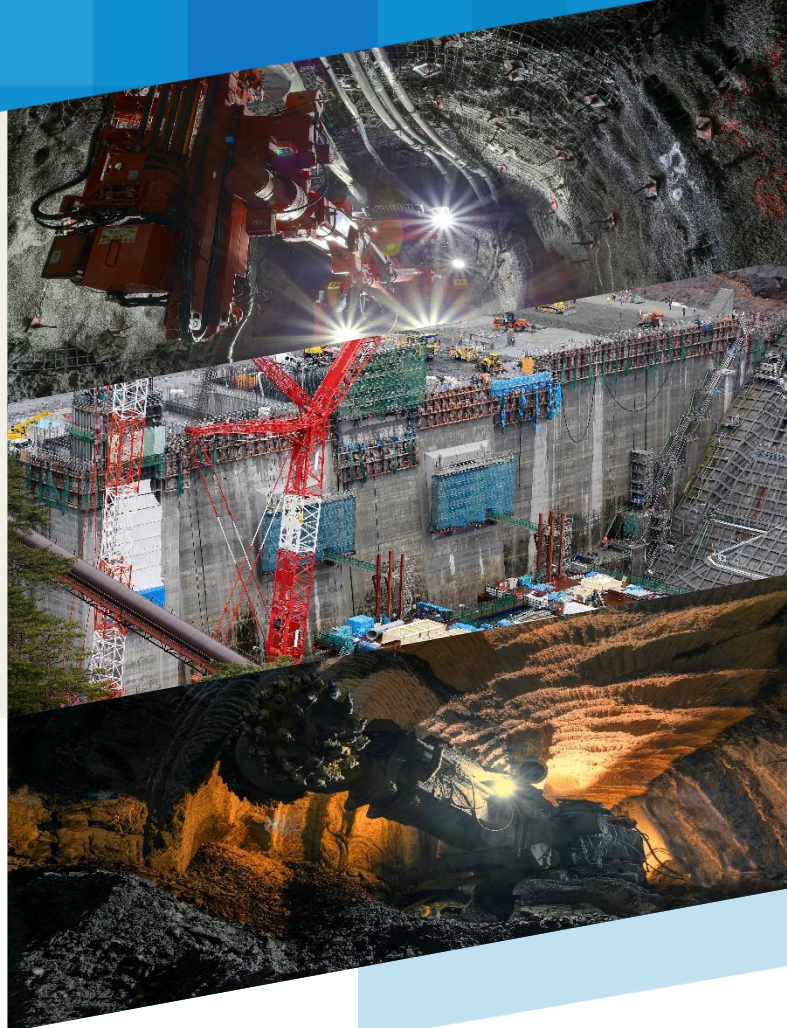


ノースファインダー™  
姿勢方位基準装置(AHRS)

# GCAH-12C-04 (レギュラーモデル品)



## 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-04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	$\pm 2.5^\circ \text{ rms} \times (\cos \lambda \cdot \cos \theta)^{-1} (1\sigma)$ ( $\lambda$ : 緯度) * <sup>1</sup>
姿勢角	範囲	ピッチ( $\theta$ ): ±90°, ロール( $\phi$ ): ±180°
	オフセット誤差	ピッチ: < ±0.1°rms, ロール: < ±0.1°rms × (cos $\theta$ ) <sup>-1</sup>
	繰り返し性	ピッチ: < 0.02°(1 $\sigma$ ), ロール: < 0.02° × (cos $\theta$ ) <sup>-1</sup> (1 $\sigma$ )
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	< 5°/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 × 43 × 266 mm, ( $\Phi$ 30 × 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

