

高性能・高耐久グレード

高性能・タクティカルグレード

# 3DM-GV7 & 3DM-GQ7

SWaP-C仕様に対して最適設計された慣性センサ!

## 3DM-GV7 —



サイズと重量を最適化した小型高耐久性アルミニウムIP68筐体を持っており、オフハイウェイ、無人地上車両/移動ロボット、無人航空機システムなどの厳しい環境に最適の高機能慣性センサです。MicroStrainの堅牢な温度校正プロセスは特に厳しい環境での使用に信頼があり、幅広い温度範囲で最適な性能を発揮するように校正されている為、気温が変動しても寒さ暑さに取り残されずに正確な計測が可能です。

姿勢センサ(VRU)、姿勢・方位基準システム(AHRS)、あらゆる環境耐える慣性航法システム(INS)がラインナップがございます。

\*SWaP-Cは、航空宇宙や防衛産業などでよく使われる略語で「Size(サイズ)、Weight(重量)、Power(電力)、Cost(費用)」を指し、製品やシステムの設計においてこれらの要素を最適化することを目指すものです。

## 高性能かつ78gの軽量設計! 3DM-GQ7

センチメートルレベルの位置精度を備えたオールインワンのナビゲーションソリューションです。ハードな環境や状況下でも各種補正センサを搭載、また長年の経験に基づいた独自のアルゴリズムで安定した優れた性能を発揮する新開発されたデュアルアンテナ、RTK対応の最新のINSです。デュアルマルチバンドGNSS受信機、低ノイズ・低ドリフトのMEMS慣性センサー、堅牢な適応型カルマンフィルターを搭載しており同クラスにおいて他とは一線を画するパフォーマンスです。



### ロボット・オペレーティングシステム(ROS)

ロボット開発者のためのオープンソースの1つで、メタ・オペレーティングシステムです。ROSは、ハードウェア抽象化、低レベルなデバイス制御、一般的に使用される機能の実装、プロセス間通信、パッケージ管理など、一般的なペーティングシステムに期待されるサービスを提供します。ROSは、ロボットアプリケーションの構築やシミュレーションのほか、無人の地上車両やSLAM (Simultaneous Localization and Mapping) にも利用できます。マイクロストレイン社は、ROSのエコシステムへの統合を促進するために、オープンソースでライセンスフリー(MITライセンス)のROS専用ドライバーを開発しました。

# 3DM serise

Hottinger Brüel & Kjaer社の3DMシリーズは、超軽量、超小型のIMU(慣性計測装置)です。MEMSセンサを用いた高性能ジャイロ方位角センサで、主要な加速度計(3軸)、角速度計(3軸)、磁力計(3軸)、温度センサ、プロセッサー等が内蔵されています。

独自のアルゴリズムで長時間計測での安定性と再現性に大変優れ、GPSを融合したモデルやOEM用など強力なラインナップを揃えております。

技術仕様	3DM-GX5 AR (GX5-15)	3DM-GX5 AHRS (GX5-25)	3DM-GX5 GNSS/AHRS(GX5-35)	3DM-GX5 GNSS/INS (GX5-45)	3DM-GV7-INS	3DM-GV7-AHRS	3DM-GV7-AR
外観							
特徴	3軸加速度センサ、3軸ジャイロ、温度センサを備えたこのデバイスは内蔵デュアルCPU。最新のカルマンフィルタリングにより最も安定した静的・動的計測データを算出。	MEMS技術と内蔵デュアルCPU、及びカルマンフィルタリングにより最も安定した静的・動的データを出力。	高性能マルチコンステレーショングNSSレシーバーと先進のMEMSセンサを統合し、慣性計測データと姿勢予測値を算出する拡張型カルマンフィルターを実行するデュアルアルゴリズムが内蔵。	最も動作特性に優れた姿勢計測(AHRS)慣性デバイス、高精度な位置、速度、姿勢予測値を算出する拡張型カルマンフィルターを実行するデュアルアルゴリズムが内蔵。	高性能・高耐久グレードの堅牢なINSで、外部GNSS入力を備えたIP68の堅牢なINS。拡張カルマンフィルター、オリエンテーションアルゴリズム、イベントトリガーシステムを搭載。	高性能・高耐久グレードの堅牢なIMU/AHRSで個別に校正。拡張カルマンフィルター、オリエンテーションアルゴリズム、イベントトリガーシステムを搭載。	高性能・高耐久グレードの堅牢なIMU/VRU(姿勢センサ)で個別に校正。拡張カルマンフィルター、オリエンテーションアルゴリズム、イベントトリガーシステムを搭載。
ジャイロスコープレンジ	±75, 150, 300(標準), 900°/sec						
振動整流エラー	0.001°/s/g2 rms						
加速度ノイズ密度	25 μg/√Hz						
加速度計レンジ	±2, 4, 8(標準), 20, 40 g						
インターフェース	USB, RS232						
重量	16.5 グラム		20グラム		17.7グラム		
サイズ	36.0x36.6x11mm	36.0x36.6x11mm	44.2x36.6x11mm	44.2x36.6x11mm	36.2mm x 36.6mm x 10.2mm		
動作温度	-40 °C to +85 °C						
GNSSデータ	×	●	●	●	●	×	×
磁気補正センサ	×	●	●	●	●	●	×

技術仕様	3DM-GQ7-GNSS/INS	3DM-RQ1-45	3DM-MV5	3DMCV5-AR (CV5-15)	3DMCV5-AHRS (CV5-25)	3DM-CX5 GNSS/INS(CX5-45)	3DM-CV7
外観							
特徴	デュアルアンテナ、RTK対応のINS。デュアルマルチバンドGNSS受信機、低ノイズ・低ドリフトのMEMS慣性センサー、堅牢な適応型カルマンフィルターを搭載。	最も堅固に設計されたGPS/INS付3軸角速度センサは拡張カルマンフィルタリングにより、安定した位置・速度・姿勢データを出力。	IP/68,69K対応とCAN通信モデルのIMU。防水・防塵対応でワイヤード使用にも対応。量産向けカスタム対応モデル。	3DM-GX5 ARのOEM仕様デバイス。リボンケーブルで直接PCB基板や筐体へマウントが可能。垂直リファレンスユニット。	3DM-GX5 AHRSのOEM仕様デバイス。リボンケーブルで直接PCB基板や筐体へマウントが可能。小型でノイズ耐性の高い、優れた性能を誇るベッティング・リファレンス・システム。	高性能GNSSナビゲーションセンサのOEMパッケージ。高性能なGPSで、GLONASSや北斗などを利用したマルチコンステレーショングNSS受信機を一体化。	IMU、AHRSを併せ持つタクティカル・グレードかつ最小・最軽量のOSM用センサパッケージ。最先端の方針アルゴリズム、高度な内部時間管理など、他の追随を許さないセンサ。
ジャイロスコープレンジ	±75, 150, 300(標準), 900°/sec						
振動整流エラー	—						
加速度ノイズ密度	0.005°/s/g2 rms						
加速度計レンジ	0.005°/s/g2 rms						
インターフェース	—						
重量	75グラム	205 g	110.5 g	12 グラム	13 グラム	12グラム	8.3グラム
サイズ	76x68.6x13.3mm	88.3x76.2x22.2mm	80.0x55.0x24.0mm	36.0x36.6x11.0mm	44.2x36.6x11.0mm	38x24x8.1mm	—
動作温度	-40 °C to +85 °C						
GNSSデータ	●	●	●	×	●	●	●
磁気補正センサ	●	●	●	×	●	●	●