

製品紹介

2 小型・姿勢センサ「JIMS-55S」

Attitude Sensor 「JIMS-55S」



1 まえがき

センサ信号として小型ジャイロ、加速度計（各3軸）に、外部から船首方位角及び速度を取り込むことにより、船舶の運動計測を実現した小型軽量でしかも低価格な新製品 小型姿勢センサ JIMS-55S を紹介致します。

本装置は主に船舶搭載用として船舶の姿勢角、3軸の角速度／加速度の計測用としてお使い頂けます。また、これ以外のご用途にお使いの際は当社販売窓口までご相談ください。

- 特長**
- 外部からの船首方位角／速度信号を使った姿勢誤差補正による高精度化
 - 小型軽量
 - デジタル出力（RS-232C/19.2kbps）
 - 姿勢角（ロール角／ピッチ角）
 - 3軸の角速度／加速度

2 製品仕様

(1) デジタル出力信号特性（RS-232C）

項目	測定範囲	分解能	精度	備考
ロール角	± 45°	± 0.1° 以下	1.0° (rms)	(注 1)
ピッチ角	± 45°	± 0.1° 以下	1.0° (rms)	(注 1)
X 加速度	± 19.6 m / s ² 【2G】	0.1 m / s ² 以下	1.0 m / s ² (rms)	
Y 加速度	± 19.6 m / s ² 【2G】	0.1 m / s ² 以下	1.0 m / s ² (rms)	
Z 加速度	± 19.6 m / s ² 【2G】	0.1 m / s ² 以下	1.0 m / s ² (rms)	
X 角速度	± 60° / s	0.5° / s 以下	5° / s(rms)	
Y 角速度	± 60° / s	0.5° / s 以下	5° / s(rms)	
Z 角速度	± 60° / s	0.5° / s 以下	5° / s(rms)	

(注 1) 測定は全姿勢で測定可能ですが、精度は保証外です。

精度は外部から方位角及び対地速度が入力されている状態での値です。これらの外部入力がない場合又は外部データの遅延時間が大きい場合は仕様を満足できなくなる場合があります。
rms=root mean square, 【 】 は旧単位

(2) 入力電源

- ・ 入力電源 + 20 ～ + 30 VDC（標準 + 24V(DC)）
- ・ 消費電流 1A 以下（電源 ON 時の突入電流は含みません。）

