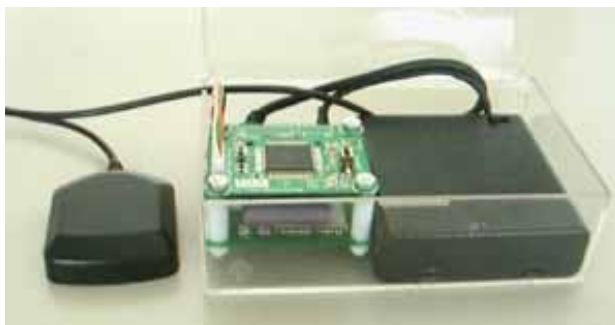


一周波 GPS 評価キット

KGPS evk-1

Kinematic GPS evaluation kit

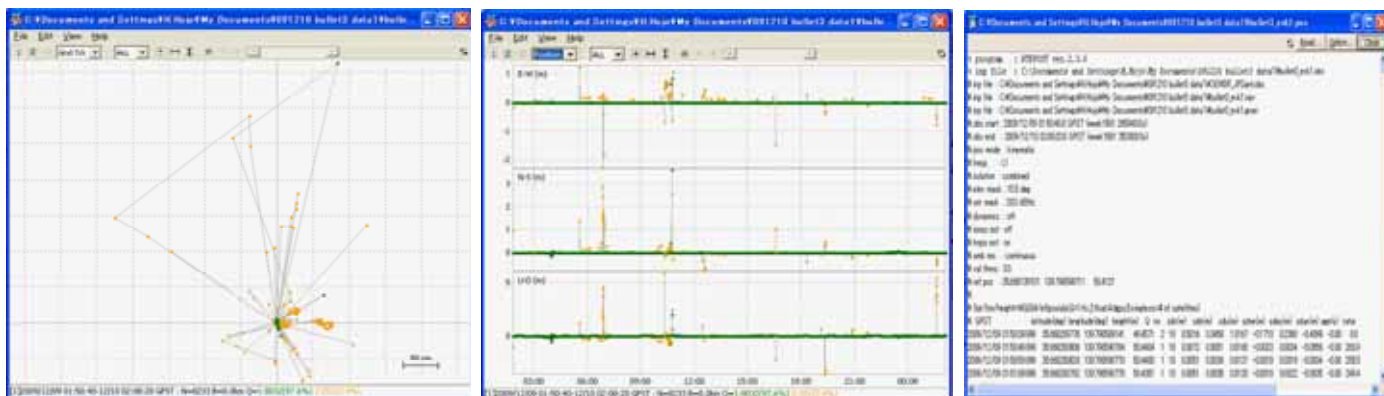


特徴

- ・本キットを同時に複数使って様々な GPS 受信評価・解析が可能
 - 受信環境アセスメント、アンテナなどの実装条件検証、キネマティック GPS 測位など
- ・記録データから単独測位・DGPS・キネマティックなど様々な測位モード解析が可能
- ・使いやすい高性能オープンソース RTK GPS ソフトウェア RTKLIB^{注1)}利用に最適
- ・RTK GPS システム、変位モニタリングシステム、センサネットワークなどへの展開が可能
- ・1 日以上連続した GPS 受信機生データの記録・解析が可能
- ・使いやすいエネルギーバッテリーを使用

注1) RTKLIB は技術コンサルタント高須知二氏(<http://gpspp.sakura.ne.jp/>)開発のオープンソース RTK GPS ソフトウェアです。

表示例



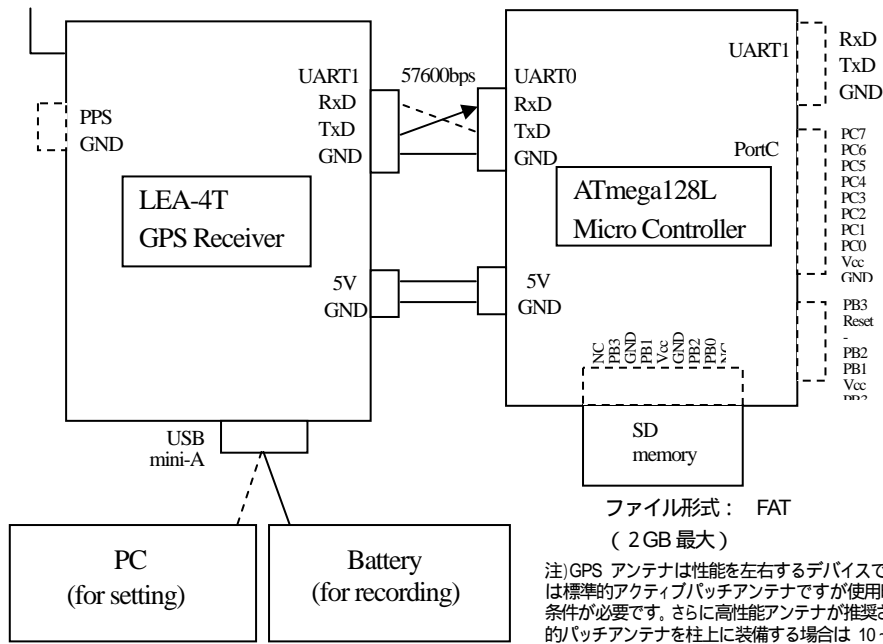
2次元表示 All Fix 率 97.6%

位置表示 (緯度/経度/高さ)

テキスト表示

固定点でのキネマティック測位例

機器構成



品名	ユニット名	構成	数量	備考
本体 (プラスチックケース) ^{注1)}	1 GPS受信・ロガー ユニット	GPS受信ボード	1	u-blox LEA -4T
		ロガーボード	1	ATMEGA128L、SDソケット付
	2 バッテリー ユニット	バッテリーケース	1	スイッチ付き
		単3バッテリー	4	エネループ
付属品	3 SDメモ리카ード		1	1 GB
	4 充電器		1	エネループ専用
	5 USBケーブル	両端USBコネクタ	1	TypeA - MiniB
	6 取扱説明書	CD	1	
	7 アンテナ		1	供給電圧 3.3V、オプション

概要仕様

Item	Specifications	Remarks
GPS周波数	L1、C/A	SBAS対応
GPS受信モジュール	u-blox LEA-4T	高感度精密時刻Rawデータ出力モデル
GPS受信機出力	生データ、航法メッセージなど	ANTARIS 4 UBX protocol specification参照 u-center evaluation software 参照
測位モード	事後解析(POST)	Single, DGPS, Kinematic, Static
	リアルタイム	Single, DGPS, RTK
測位方式 (RTKLIBによる) ^{注1)}	単独測位 (Single)	Instant Fix他のu-bloxサービスシステム利用可能
	DGPS	SBAS, RTCM
	Static	POST ^{注3)}
	Kinematic	POST ^{注3)}
RTK	無線化は無線伝送システムが別途必要	
連続記録時間	約24時間以上	付属バッテリー容量による制限
本体寸法	117×85×41 mm	本体ケース寸法
重量	約260g	本体ケース(バッテリーを含む)、
部品温度範囲 ^{注2)}	-20 - +60	バックアップ電源、ロガー用発振器
	-5 - +50	バッテリー(エネループ)放電時
	-40 - +85	その他部品

注1) 相対測位の場合は本装置2台または本装置一台と他の基準局受信機が必要

注2) さらに広温度範囲が必要な場合は対応するバッテリーをお使いください。

注3) リアルタイム対応には有線あるいは無線回線を付加願います。

2010/6 Rr03

機能・仕様は製品改良のため予告無く変更されることがあります

製造販売

株式会社センサコム <http://www.sensorcomm.co.jp>

三鷹オフィス 181-0012 東京都三鷹市上連雀 2-15-15

Tel/Fax 0422-57-7079 担当: hojo@sensorcomm.co.jp