

準天頂衛星システム CLAS対応
高精度測位端末AQLOC-Light



移動体向けソリューションは、新たな次元へ。

AQLOC

準天頂衛星システム CLAS対応 高精度測位端末AQLOC-Light



主な仕様

項目	内容
型名	AQLOC-Light
対応衛星信号	QZSS*1 (L1C/A、L2C、L6)、GPS (L1C/A、L2C)、Galileo (E1、E5b)
対応測位補強サービス	・衛星配信: CLAS ・地上配信: ネットワーク型RTK(RTCM 3.2)*2
測位方式*3	・PPP-RTKもしくはPPP-RTK-INS複合*4(CLAS使用時) ・RTKもしくはRTK-INS複合*4(ネットワーク型RTK使用時)
測位精度*5	・CLAS使用時(移動体モード) 水平位置精度: 12cm(typ.) (95%) 垂直位置精度: 24cm(typ.) (95%) ・ネットワーク型RTK使用時 水平位置精度: 3cm(typ.) (95%) 垂直位置精度: 6cm(typ.) (95%)
出力データ	GGA、RMC、GSV、GSA (NMEA 0183 準拠)
出力信号	PPSパルス*6
入出力インターフェース	・RS-232C×2 ・Ethernet×1
内蔵センサ	IMU*7
対応外部信号*8	車速パルス信号、バック信号
外観寸法	・受信機: 90(W) × 90(D) × 30(H)mm ・アンテナ: 59(W) × 59(D) × 33(H) mm、ケーブル長: 3m
重量	・受信機: 280g ・アンテナ: 150g(ケーブル含む)
消費電力	8W
電源	DC12V

※1 QZSS: Quasi-Zenith Satellite System 準天頂衛星システム

※2 ネットワーク型RTKを利用する場合は、地上ネットワークとI/F機器(携帯端末)とその情報をAQLOCに送る機器(PC等)が必要になります。

※3 使用状況にあわせて、測位ソフトウェアによる設定にて切替えが可能。

※4 INS複合: Inertial Navigation System複合

準天頂衛星等からの測位信号とIMU*7などの慣性センサのデータを複合し、位置・姿勢推定を行う方式。

※5 オープンスカイ環境(当社評価フィールド)下での計測結果に基づく値(FIX時)。電離層・対流圏の変化、測位衛星配置、マルチパス、電波干渉等の環境条件や外的要因により、記載の精度に達しない場合があります。

※6 衛星の可視条件が良好な場合での出力を前提とします。

※7 IMU: Inertial Measurement Unit 慣性計測装置

※8 INS対応インターフェースです。

下記ホームページよりその他の情報も発信しております。

www.MitsubishiElectric.co.jp/aqloc/



三菱電機株式会社

〒100-8310 東京都千代田区丸の内2-7-3(東京ビル)

お問い合わせ先

電子システム事業本部

統合センサシステム事業部 統合センサシステム営業第三部

TEL.(03)3218-9646

2021年5月作成