

(연구장비)규격서

품 명	영 문	IMU Sensor	수 량	1	구분	국내물품()
	국 문	IMU 센서				국외물품(o)
모델명	Spatial					
원산지	호주					
제조 회사	Advanced Navigation					
주요구성 부분 및 SPECIFICATION						
1. 용도						
- IMU 센서는 센서가 3차원 공간에서 어떤 방향으로 이동하고 기울어졌는지를 측정하는 도구						
- 3차원 공간에서 앞뒤, 상하, 좌우 3축으로의 이동을 감지하는 가속도 센서, 회전각(Pitch, Roll, Yaw)의 3축 회전을 검출하는 자이로스코프 센서로 이루어짐						
- 센서의 3차원 Pose를 제공하는 제품으로써 3차원 로봇의 상태를 예측하는 위치인식 뿐만 아니라 3차원 환경 지도 작성등의 과제를 수행하는데에 있어서 필수적인 장비						
2. 세부규격(성능 및 사양)						
- Horizontal Position Accuracy 2.0 m						
- Vertical Position Accuracy 3.0 m						
- Velocity Accuracy 0.05 m/s						
- Roll & Pitch Accuracy 0.1 °						
- Heading Accuracy(Magnetic Only) 0.8 °						
- Heave Accuracy 5 % or 0.05 m (whichever is greater)						
- Orientation Range Unlimited						
- Hot Start Time 500 ms						
- Internal Filter Rate 1000 Hz						
- Output Data Rate Up to 1000 Hz						
- Latency 0.4 ms						
3. 표준 및 부속품						
- Spatial unit						
- Evaluation Kit						
4. 선택부속 또는 추천부속품						
5. 용도 설명 및 A/S기간 등						
*요구스펙 : 연구책임자가 당초 구입하기로 의도했던 특정 회사의 모델						