

# AT128

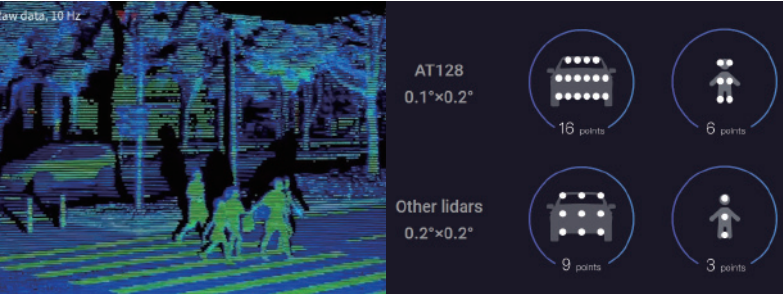
## 前方センシング用 3D-LiDAR センサ



- 次世代の前方センシング用・高解像 3DLiDAR センサ
- 水平 120°と垂直 25.4°の視野で 200m までの距離レンジ
- チャンネル数 128 ラインで 0.2/0.1°の分解能
- 測定スピードは 10 or 20Hz、マルチエコー対応
- PTP 対応、コンパクト設計、高い環境性能

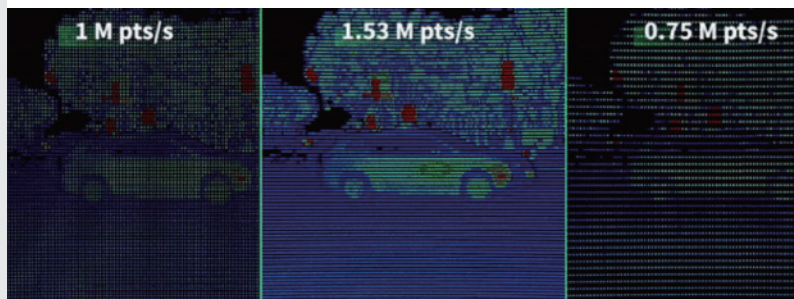
### 高解像度

128 チャンネルのレーザーを均等に配置しており、200m 先までの車や歩行者を検出することができます。



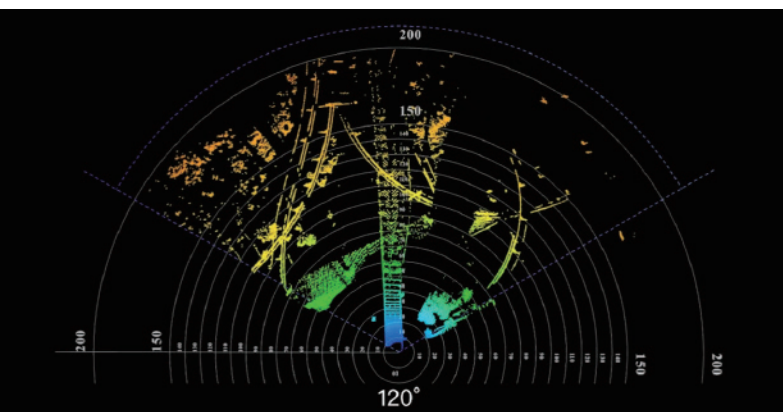
### 高密度の点群データ

秒間 153 万点以上のポイントを測定します。



### 広視野、長距離レンジ

200m の測定距離と水平 120°の広い FOV を実現しています。



### ADAS・オートモーティブグレード の設計

すべての主要部品に自動車用グレードの部品（AEC-Q とその関連規格）を使用しています。国際的規格に従って、電氣的、機械的、気候的、密封性、材料、EMC 試験など 50 以上の設計検証試験（DVT）を実施しています。



## ビューワーソフトウェア

PandarView 2

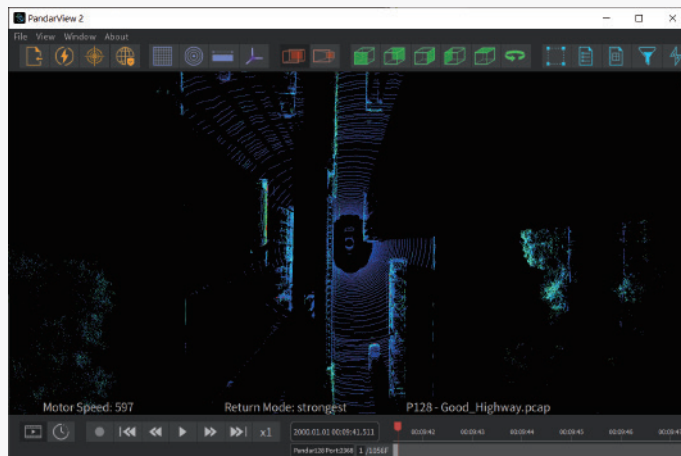
Hesai Technology 社の LiDAR センサからのポイントクラウドデータを表示・録画するためのソフトウェアです。

## 機能

- ・ライブ表示
- ・ライブデータの録画 (.pcap ファイル)
- ・録画データの再生
- ・エクスポート・インポート (補正ファイル、設定ファイル)
- ・点群トラック：タイムスタンプでの切り取り、フレームでの切り取り、詳細出力 (指定エリア・フレームの CSV 出力)

## ツール

- ・座標・距離計測：30mグリッド、10m等距離円、定規、直行座標
- ・投影モード：正射投影、透視投影
- ・視点・回転：正面、背面、右面、左面、上面、回転
- ・チャンネル選択：チャンネル表示・非表示、チャンネルグループ作成
- ・ポイント選択・データテーブル表示：チャンネル番号、回転角度、距離、反射率、垂直角度、タイムスタンプ、座標 XYZ、CSV 出力
- ・その他表示制御：フィルタ (表示範囲設定)、レーザートレース (レーザービーム表示)、ステータス情報 (回転速度、リターンモード、.PCAP ファイル名の表示)、カラーマップ、ポイントサイズ、リターンモード



## 仕様

Specification

商品コード (型番)	AR-AT-128	干渉ノイズ除去機能	あり
チャンネル数	128	耐環境性能	IP6K7 & IP6K9K
FOV 水平	120°	サイズ・重量	137 × 112 × 47mm 0.95kg
FOV 垂直	25.4°	消費電力	18W
測定距離	200m@10%	動作温度	-40°C ~ 85°C
マルチエコー	Single (Last or Strongest) , Dual	インタフェース	1000BASE-T1、UDP
測定ポイント数	Single : 1,536,000 点 / 秒 Dual : 3,072,000 点 / 秒	時刻同期	PTP
分解能 水平	0.1°	センサ設定	TCP API
分解能 垂直	0.2°	ソフトウェア	SDK、ROS ドライバ (ROS1 ROS2) ビューワーソフトウェア付属 (Windows 10 64bit , Ubuntu 16.04/18.04/20.04)
精度	± 5 cm		

## 価格

Price

商品コード (型番)	構成内容	価格
AR-AT-128	前方センシング用 3D-LiDAR センサ AT128	お問い合わせ