

## Vision RTK2 Vision RTK2 Plus

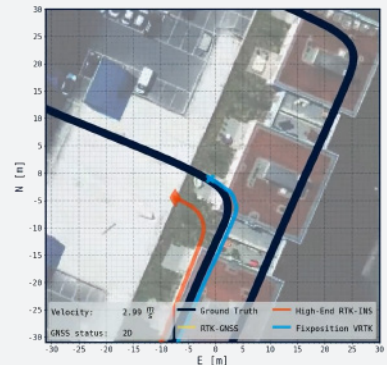
## リアルタイム 高精度測位センサ

### ディープセンサフュージョンシステム

- ✕ 独自のセンサフュージョンで  
高精度なリアルタイム姿勢・位置推定
- ✕ オンボードセンサ群  
(Dual-RTK-GNSS, camera, IMU)
- ✕ Webインターフェースで簡単設定・モニタリング

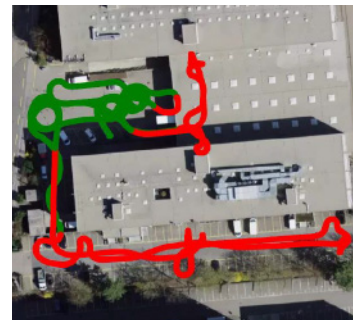
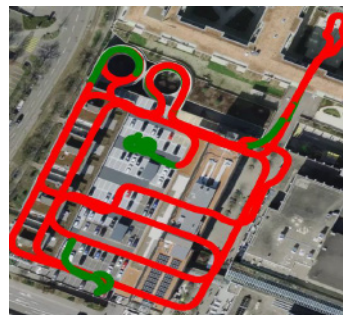
Fixposition 社の Vision RTK2/Vision RTK2 Plus は、GNSS の受信環境が悪い高架下や高い建物の影などあらゆるシナリオで、高精度に位置・姿勢情報をリアルタイムに提供するハイエンドのセンサフュージョンソリューションです。

このシステムには、方位を計算できる2つの多周波数のリアルタイム・キネマティクス (RTK) GNSS 受信機、組み込みカメラ (Visual-Odometry)、IMU が含まれており、長期間の GNSS 停止環境でも高精度な測位を継続的に提供します。また、必要に応じて補助センサを追加し、性能を向上させることも可能です。

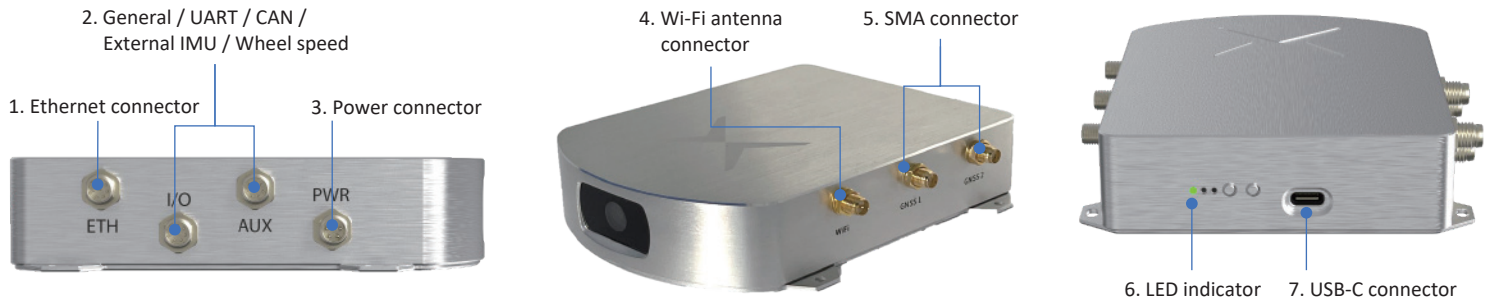


## GNSS 非対応環境および劣化環境での 3000km 走行試験結果

屋内 屋外

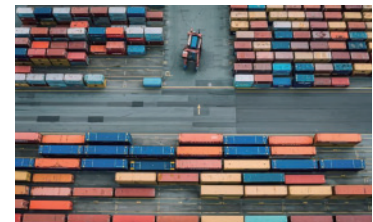


## 寸法図



## 仕様

製品名	Vision RTK2	Vision RTK2 Plus		
出力レート	200Hz			
水平・垂直精度 (RTK 受信時)	1.0cm + 1ppm			
ヨー角度精度	0.4°			
速度精度	0.05m/s			
最大速度	22m/s (GNSS のみの場合 500m/s)			
移動距離のエラーパーセンテージ	0.75% ※wheel odometry 入力時			
Acquisition 時間	25s (Cold スタート時)			
データフォーマット	NMEA、ROS			
RTK 入力データ形式	RTCM3.3 over UART or NTRIP			
Wheel Odometry 入力データ形式	CAN、UART			
デュアル RTK レシーバー	GPS/QZSS (L1C/A, L2C)、Galileo (E1B/C, E5b)、Beidou (B1I, B2I)、GLONASS (L1OF, L2OF)			
カメラ	CMOS (グローバルシャッター)、120°DFOV			
IMU	Gyro Range	±2000 °/s	±300 °/s	
	Gyro Bias Instability	5 °/h	0.5 °/h	
	Gyro Angle Random Walk (ARW)	0.168 °/√h	0.015 °/√h	
	AccelerometerRange	main	±16g	±8g
		high-dynamic	N/A	±26 g
	Accelerometer Bias Instability	0.05mg	0.15mg	
Accelerometer Velocity Random Walk (VRW)	0.0382m/s/√h	0.03m/s/√h		
内部ストレージ容量	16GB フラッシュメモリー			
有線コネクタ	UART×2、CAN、イーサネット、USB-C			
ワイヤレス通信	Wi-Fi 802.11 ac/a/b/g/n			
GNSS アンテナコネクタ	SMA×2			
カメラ入力	MIPI CSI-2×2			
動作電源	DC 5 ~ 36V			
消費電力 (Typical)	7.5W			
寸法/重量	113×130×30mm / 420g			
動作・保管温度	-40 ~ 85°C			



## 価格

商品コード (型番)	構成 / 内容	価格
Vision RTK2	リアルタイム高精度測位センサ	お問い合わせ
Vision RTK2 Plus	リアルタイム高精度測位センサ (IMU 性能向上モデル)	お問い合わせ