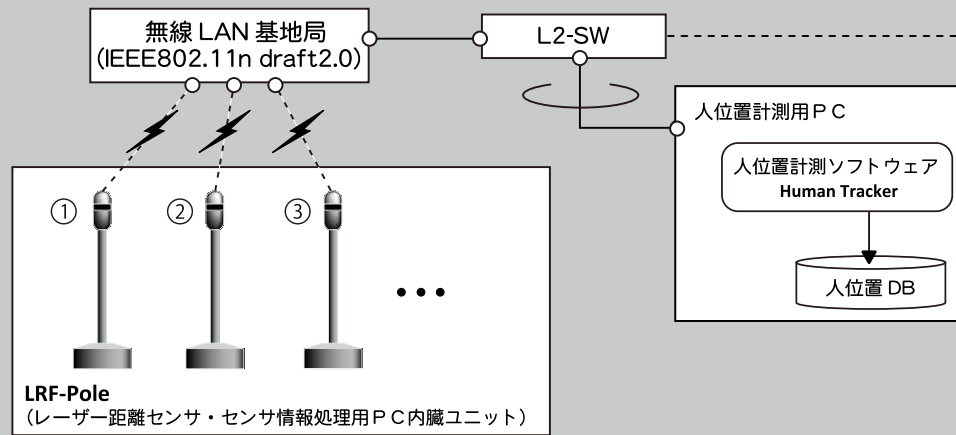
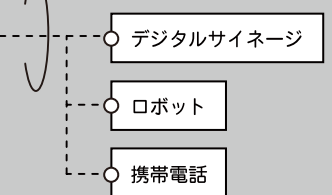


システム構成

人位置計測システム



システム利用例



主な仕様

基本セットに含まれるハードウェアおよびソフトウェアの仕様

| | |
|---|--|
| LRF-Pole (レーザー距離センサ・センサ情報処理用 PC 内臓ユニット) | |
| 外形サイズ | 右図参照 |
| センサ | 北陽電機 UTM-30LX (レーザー距離センサ) (以下、UTM-30LX の仕様準拠) |
| 測距範囲 | 0.1 ~ 30m (500mm ² 以上、白色紙) Max 60m、270° |
| 測距精度 | 0.1 ~ 10m : ±30mm、10 ~ 30m : ±50mm |
| 角度分解能 | ステップ角: 0.25° (360° / 1,440 分割) |
| 消費電力 | DC12V ± 10% (消費電流: 700mA 以下 但し起動時は約 1 A) |
| センサ用電源 | 12V7.2Ah シール型ニッケル亜鉛充電電池 |
| バッテリー駆動時間 | 8時間程度 |
| 内臓 PC | UMPC ^{※1} |
| OS | Windows XP |
| CPU | インテル Atom プロセッサ N270 相当 |
| メモリ | 1 GByte |
| 無線 LAN | IEEE802.11n (draft 2.0) |
| 電源 | バッテリーもしくは 100 ~ 240V AC |

| | |
|--------------------|-------------------------|
| 人位置計測処理用 PC | |
| PC | デスクトップ PC ^{※1} |
| OS | Windows XP |
| CPU | Core 2 Quad Q8200 相当 |
| メモリ | 2 GByte |
| ディスプレイ | TFT 液晶モニタ (20 インチ以上) |
| HDD | 500GByte |
| 電源電圧 | 100 ~ 240V AC |

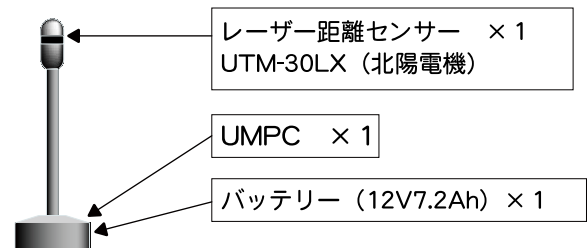
| | |
|---|--------------------|
| ネットワークシステム (無線 LAN 基地局)^{※1} | |
| ワイヤレスプロトコル | IEEE 802.11a/b/g/n |
| 周波数帯域 | 2.4 GHz および 5 GHz |
| 電源電圧 | 100 ~ 240V AC |

| | |
|-----------------------------------|--|
| 人位置計測ソフトウェア「Human Tracker」 | |
| 入出力データ | 入力: センサユニット PC から送信される計測データ 出力: 人々の位置 (処理結果) をテキストファイルに出力 |
| 利用プロトコル | TCP、UDP (Socket) |
| 内部利用データ | 各種設定ファイル (マニュアルに記載) |
| 利用形態 | 実行ファイル (バイナリ提供) |
| 稼働環境 | Windows XP |

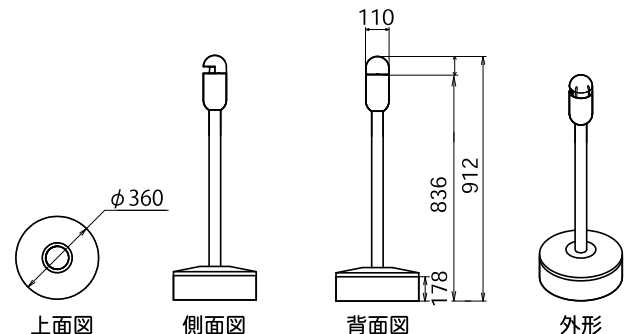
| | |
|----------------------------|---|
| センサユニット用データ送信ソフトウェア | |
| 入出力データ | 入力: センサから送信されるデータ 出力: 計測データを Human Tracker 用にデータを変換し、Human Tracker とテキストファイルに同時に出力 |
| 利用プロトコル | UDP (Socket) |
| 利用形態 | 実行ファイル (バイナリ提供) |
| 稼働環境 | Windows XP |

※1 機種の詳細は、下記連絡先までお問い合わせください

LRF-Pole 構成機器



LRF-Pole 外寸



販売案内

- A. 小規模システムセット (LRF-Pole 3本 + Human Tracker (小規模))
- B. 中規模システムセット (LRF-Pole 6本 + Human Tracker (中規模))
- C. 大規模システムセット (LRF-Pole 6本以上)

詳しい内容や価格についてはお問い合わせ下さい。

問い合わせ先

株式会社 ATR-Robotics

〒619-0288

京都府相楽郡精華町光台2-2-2

TEL.0774-95-2470 (代) FAX.0774-95-1191

E-Mail: information@atr-robo.com