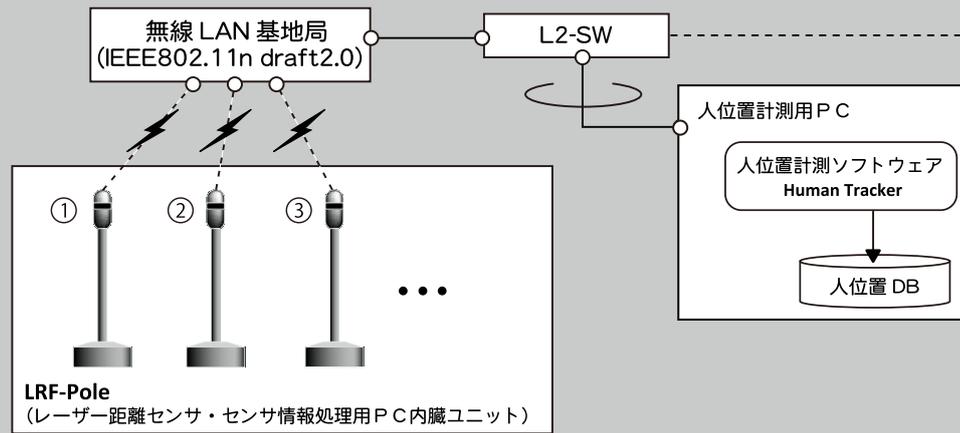
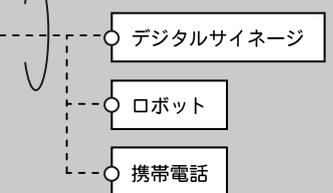


## システム構成

### 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

<b>LRF-Pole</b> (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 <sup>2</sup> 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 <sup>※1</sup>
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

<b>人位置計測処理用 PC</b>	
PC	デスクトップ PC <sup>※1</sup>
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

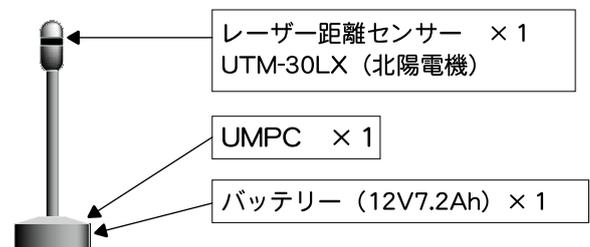
<b>ネットワークシステム (無線 LAN 基地局)<sup>※1</sup></b>	
ワイヤレスプロトコル	IEEE 802.11a/b/g/n
周波数帯域	2.4 GHz および 5 GHz
電源電圧	100 ~ 240V AC

<b>人位置計測ソフトウェア「Human Tracker」</b>	
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

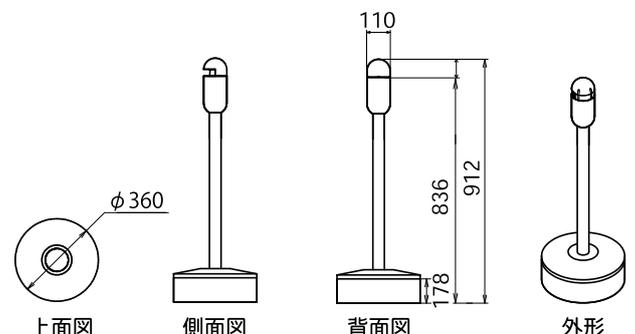
<b>センサユニット用データ送信ソフトウェア</b>	
入出力データ	入力: センサから送信されるデータ 出力: 計測データを Human Tracker 用にデータを変換し、Human Tracker とテキストファイルに同時に出力
利用プロトコル	UDP (Socket)
利用形態	実行ファイル (バイナリ提供)
稼働環境	Windows XP

※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