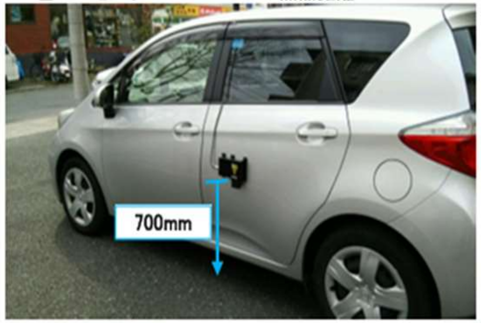
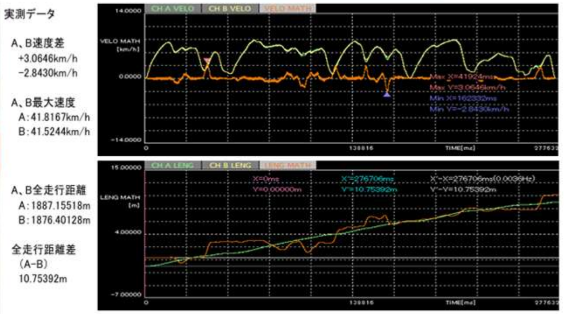
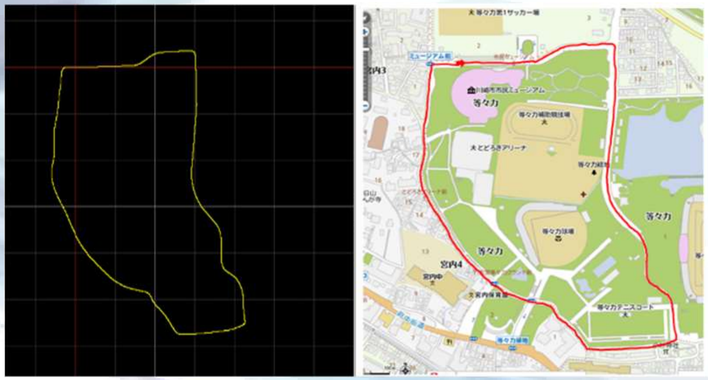
車の自動運転・走行軌跡

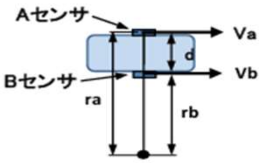
特許取得済：第6346870号





ソフトで見た実際に走行した軌跡





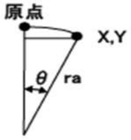
◎走行角速度：ω　センサ間長さ：d

Va＝ra・ω　Vb＝rb・ω

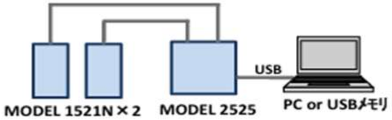
Va/Vb＝ra/(ra−d)

ra＝Va・d/(Va−Vb)

スタート点を原点とし、半径raでサンプルレート2msに移動した円弧を描き、この座標(X,Y)を次のスタート点にして描き続ける



◎システム構成



特 長

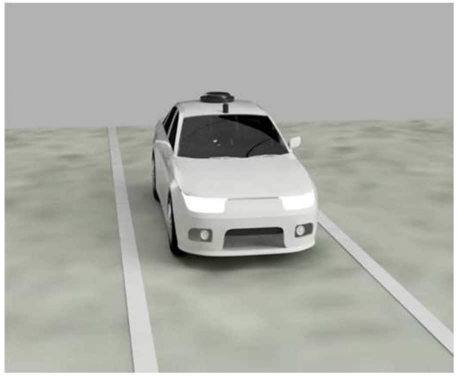
①屋内での計測ができます。

②高精度（サンプリングレート最高500Hz）

③雨での測定可能。※ドシャ降りはNG

使用事例

乗用車自動運転

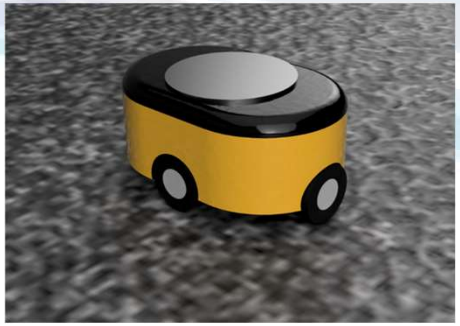


軌陸車

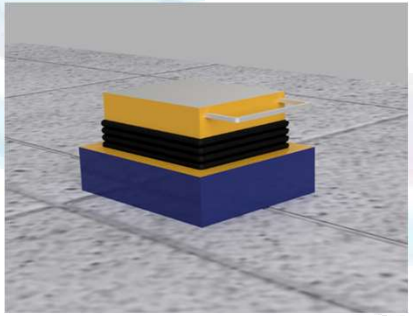
ゴルフカート

テストコース

AGV（無人搬送車）



RGV（有軌道無人搬送台車）



アクト電子株式会社
ACT ELECTRONICS CORP.
【本社】〒211-0051 神奈川県川崎市中原区宮内4-7-16
4-7-6,Miyauchi,Nakahara-ku,Kawasaki,Japan
【電 話】044-589-8180(代) 【FAX】044-589-8181
【H P】https://www.actele.co.jp