

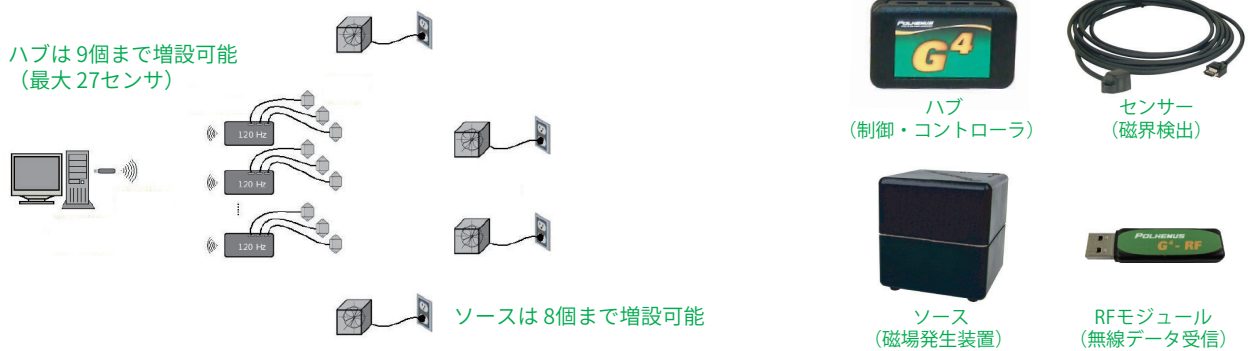


## 無線・磁気式3次元位置計測システム

▶ スポーツ科学や医療の研究分野における運動解析 ▶ モーションキャプチャ等のVR系の研究

### ソースから発生した磁場によりセンサ内コイルに発生する励磁電流を検出 センサの位置および角度をリアルタイムで計算

角速度や加速度を利用しないためドリフトが生じず、また光学式とも異なり、磁場の範囲内であれば死角に入ったセンサの位置も取得できます。ソースを8個まで組み合わせることで広範囲の計測が可能で、センサを3個接続したハブを9個使用すれば、最大で27点の同時計測ができます。ワイヤレスなのでケーブルが絡まず、回転を伴う運動などの解析に適しています。



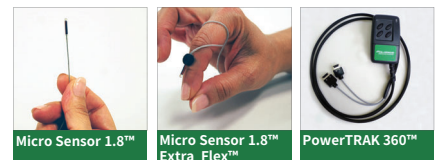
## G4 <ジーフォー>



- ・データレート 120Hz(1センサ使用時)
- ・レーテンシ 10ミリ秒以下(電波状況最適条件下)
- ・接続センサ数 1~27個
- ・インターフェース 2.4Ghz無線通信/USB(充電・設定時)
- ・バッテリー持ち時間 10時間以上
- ・測定範囲 半径1m(精度範囲内)/4m<sup>2</sup>(ソース8個増設時)

FCC Part 15, Class B  
EN61326-1:2006 Emissions  
EN61326-1:2006 Immunity  
2.4 GHz Radio Approval:  
FCC Part 15 EN 301489-1 V1.8:2008 Emissions  
IC RSS 210 EN 301489-3 V.1:2002 Immunity

### オプション



※ハブはオプションで最大9個まで増設可能  
ハブ1個につきセンサを最大3個まで増設可能  
※ソースはオプションで最大8個まで増設可能

G4 AT A GLANCE		
6 DOF POSITION & ORIENTATION	# OF SENSORS	UPDATE RATE (HZ)
EMBEDDABLE SOURCES & SENSORS	<b>3</b> PER HUB (MAX: 27)	<b>120</b> PER SENSOR
	LATENCY	WIRED   WIRELESS
NO LINE-OF-SIGHT REQUIREMENTS	LESS THAN <b>10</b> MILLISECONDS	<b>WIRELESS</b>

### 精度・測定範囲

ソース・センサ間	位置	角度
1m (3.3 ft)	2.0mm	0.50°
2m (6.5 ft)	6.4mm	0.75°
3m (9.8 ft)	12.7mm	1.00°

### 分解能

ソース・センサ間	位置	角度
30.48cm (12.0 in)	0.0762mm	0.0008°
60.96cm (24.0 in)	0.0254mm	0.0020°
91.44cm (36.0 in)	0.2032mm	0.013°
121.92cm (48.0 in)	1.5494mm	0.100°

### 基本構成

- |                    |    |                            |    |
|--------------------|----|----------------------------|----|
| ・ハブ(制御・コントローラ)     | 1個 | ・ソース                       | 1個 |
| ・RFモジュール(USBドングル)  | 1個 | ・USBケーブル(充電時・システム設定時に使用)   | 1個 |
| ・RFモジュール用USB延長ケーブル | 1個 | ・CD(ソース補正ファイル、英語マニュアル、SDK) | 1個 |
| ・センサ(4 ft)         | 1個 | ・電源コード                     | 1個 |

※計測範囲内に大きな金属類(机・キャビネット等)があると、測定に影響が出る恐れがあります。

※本カタログに記載されている内容は、改良のために予告なく変更することがあります。 ※本カタログに記載されている各種名称、企業名、商品名などは各社の登録商標または商標です。