

# ジャイロ・センサー関連

高性能電子ジャイロ(角速度)センサー

司21

仕様 車載機器用高耐久高信頼性

型番:HS-EG3 TSUKASA 21

主な用途:各種自律走行ロボット  
カーナビ、各種角速度検出器

検出角速度:±90度/秒

出力感度:25mV/度/秒

温度影響:動作温度範囲内±5%

外寸重量:13×11×19mm 5g

動作温度:-40~80 宇宙空間も可

取付姿勢:水平±5°以内

駆動電圧:DC3~6V 5V±5%標準

出力リップル:DC10mV<sub>p-p</sub>以下

出力電圧:DC0.3~4.7V±5%

0点電圧:DC2.5V±5%

出力電流:1mA(消費電流7mA)以下

取説書等:下記参照、ダウンロードの事。

↑大学大学院航空宇宙工学科納入済み



高性能電子ジャイロ(角速度)センサー

司21配線付

仕様 車載機器用高耐久高信頼性

型番:HS-EG3-PL

主な用途:各種自律走行ロボット  
カーナビ、各種角速度検出器

検出角速度:±90度/秒

出力感度:25mV/度/秒

温度影響:動作温度範囲内±5%

外寸重量:本体13×11×19mm 5g

基板形状:21×23×24mmリード線150mm

取付穴寸法:15.2×17.8, 2.2mm4箇所

動作温度:-40~80 宇宙空間も可

駆動電圧:DC3~6V 5V±5%標準

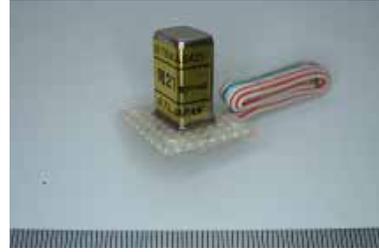
出力リップル:DC10mV<sub>p-p</sub>以下

出力電圧:DC0.3~4.7V±5%

0点電圧:DC2.5V±5%

出力電流:1mA(消費電流7mA)以下

取説書等:下記参照、ダウンロードの事。



Piezoelectric Vibratory Gyro Sensor

司41

仕様 車載機器向け高耐久高信頼性

型番:HS-EG4 TSUKASA 41

主な用途:各種自律走行ロボット、飛行機器  
カーナビ、姿勢制御、角速度検出器

検出角速度:±80度/秒

出力感度:25mV/度/秒 CW回転時:+

温度影響:動作温度範囲内±5%

外寸重量:8.5×12.6×12.4mm 2g

動作温度:-40~85 (宇宙空間も可)

取付姿勢:水平±5°以内

駆動電圧:DC3~6V 5V±5%標準

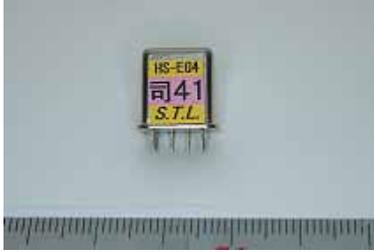
出力リップル:DC10mV<sub>p-p</sub>以下

出力電圧:DC0.3~4.7V±5%

0点電圧:DC2.5V±5%

出力電流:1mA(消費電流6mA)以下

取説書等:下記参照、ダウンロードの事。



Piezoelectric Vibratory G Sensor

加速度セグ零21

仕様 車載機器向け高耐久高信頼性

型番:HS-GC3-H-1P REI21H

主な用途:自律走行ロボット 飛行機器  
カーナビ、姿勢制御、加速度検出器

検出角速度:±2.0G

出力感度:0.6V/G ±4%

0G電圧:2.0V±0.1V

温度影響:動作温度範囲内±5%

外寸重量:10×17×17.6mm 7g

動作温度:-40~80 (宇宙空間も可)

取付姿勢:水平±5°以内

駆動電圧:DC3~6V 5V±5%標準

出力リップル:DC20mV<sub>p-p</sub>以下

出力電圧:DC0.8~3.2V±5%

出力電流:最大1mA 消費電流:10mA以下

取説書等:下記参照、ダウンロードの事。

↑大学大学院航空宇宙工学科納入済み



Piezoelectric Vibratory G Sensor

加速度セグ零41

仕様 車載機器用高耐久高信頼性

型番:HS-GC4-1P

主な用途:自律走行ロボット 飛行機器  
カーナビ、姿勢制御、加速度検出器

検出角速度:±1.5G

出力感度:1.0V/G ±4%

0G電圧:1.8V±0.1V

温度影響:動作温度範囲内±5%

外寸重量:9.5×11.5×17.4mm 7g

動作温度:-40~80 (宇宙空間も可)

取付姿勢:水平±5°以内

駆動電圧:DC3~6V 5V±5%標準

出力リップル:DC20mV<sub>p-p</sub>以下

出力電圧:DC0.3~3.3V±5%

出力電流:最大1mA 消費電流:10mA以下

取説書等:下記参照、ダウンロードの事。

↑大学大学院航空宇宙工学科納入済み

