

# マルチセンサ走行試験結果

2020年7月3日

多摩川精機株式会社

モータロニクス研究所

## 1. 計測条件

i-FOGを内蔵したマルチセンサを使用した走行試験を実施。

工場周りを周回し走行前後での方位角の差分を計測。

### ①評価サンプル

マルチセンサTAG350N1 (i-FOG内蔵センサ)



車体取り付け状態

## ② 走行シナリオ

工場周辺を周回

周回回数: 12周

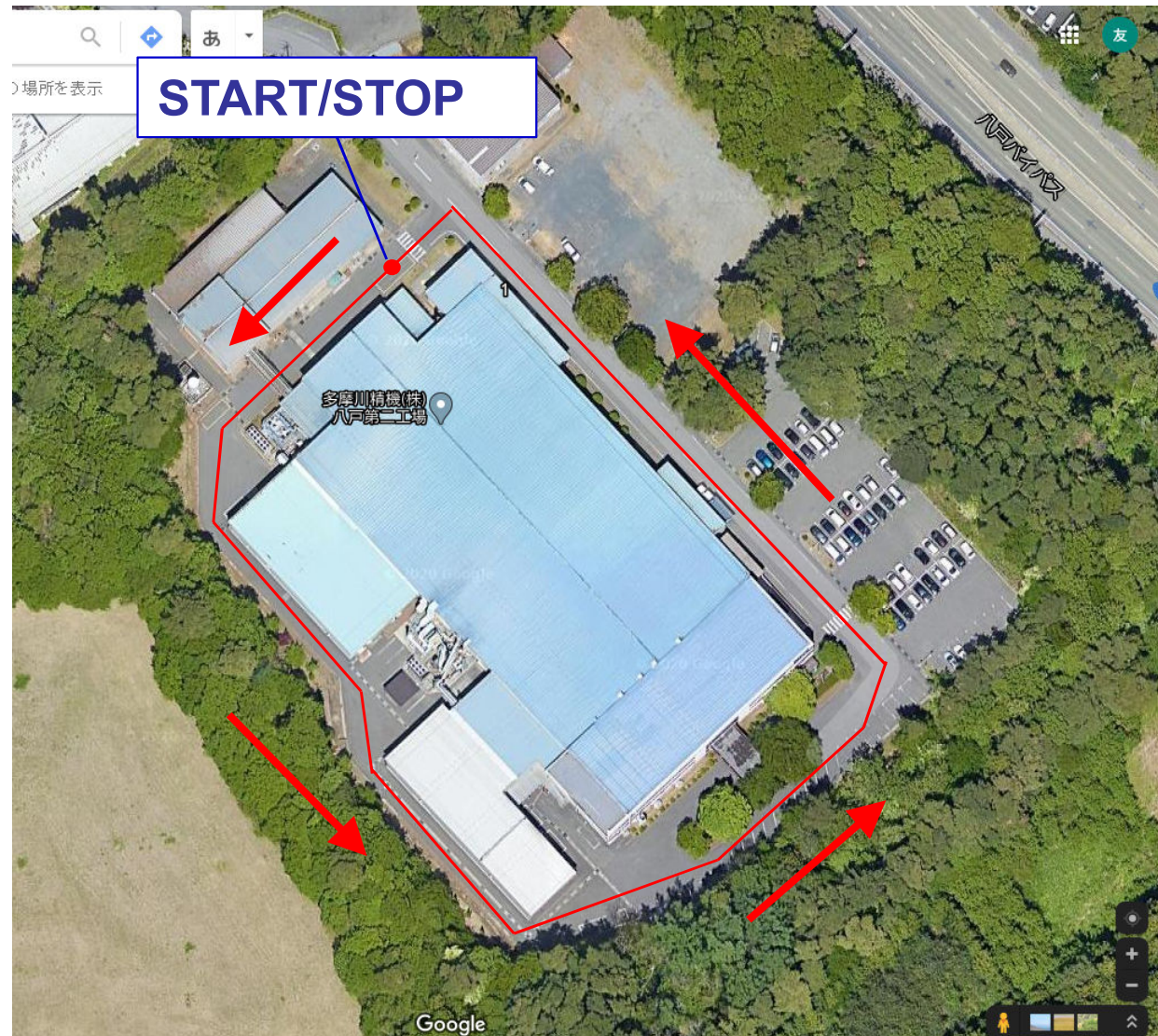
走行距離: 4.7km

(1周約390m)

走行時間: 28.5分

平均速度: 10km/h

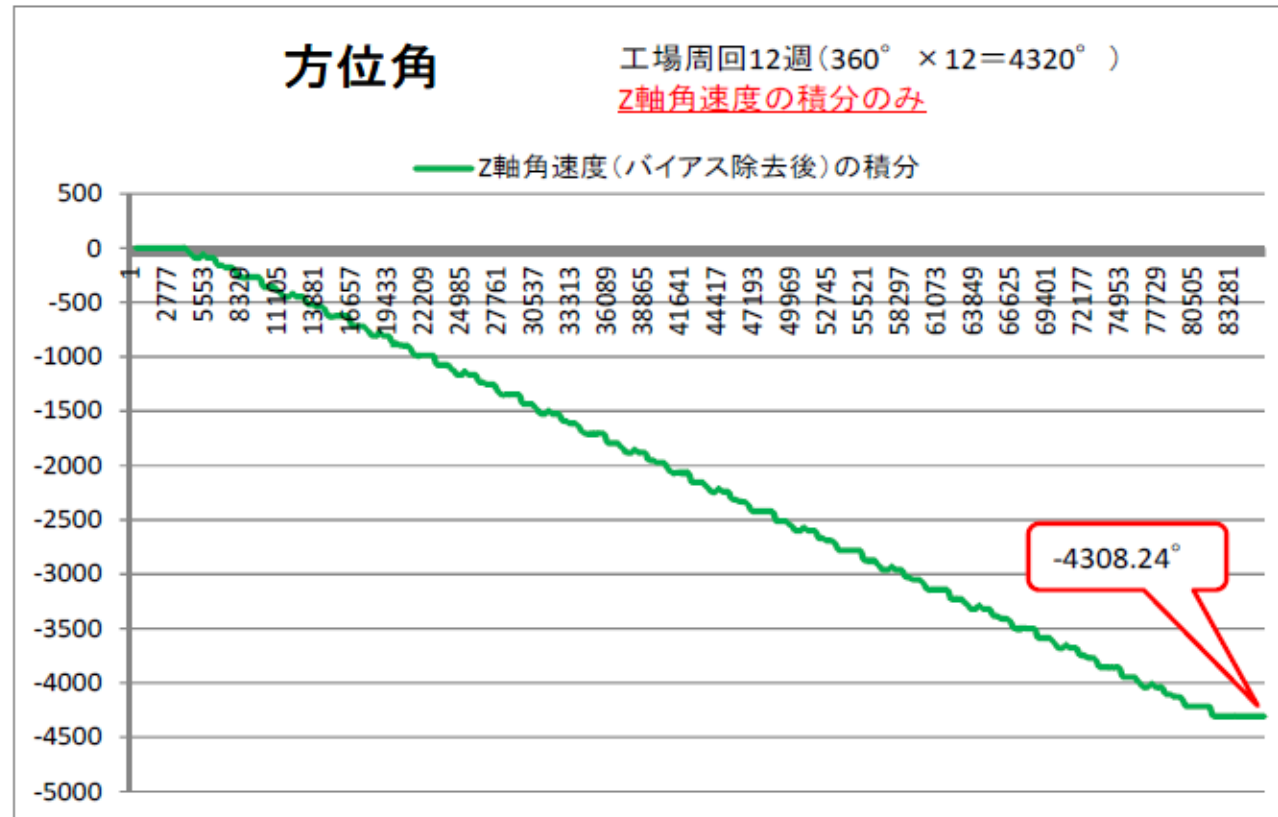
※START/STOP時の車両向きが同じになるように運転した。



## 2. 計測結果

### ① i-FOG角速度の積分のみで方位角を算出

※姿勢角(ロール角、ピッチ角)は演算に含まない

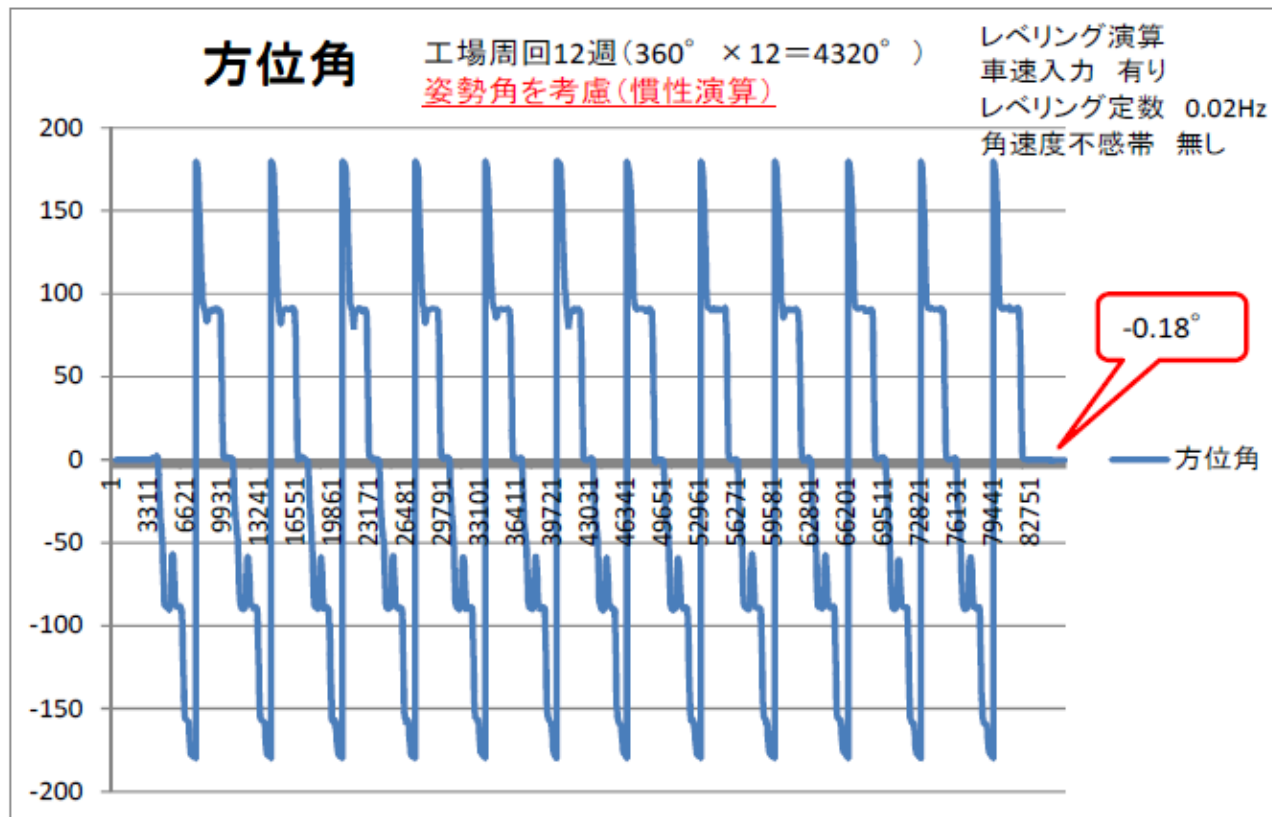


方位角の理論値 $4320^{\circ}$  に対し $4308.24^{\circ}$  であり差分は $11.76^{\circ}$

## 2. 計測結果

### ②慣性演算による方位角計算

※姿勢角(ロール角、ピッチ角)を演算に反映



走行後の方位角は0.18°