

モバイル機器内蔵の磁気センサ性能評価に最適 地磁気キャンセラー/シミュレータ

— PalmGauss S（パームガウスS） —

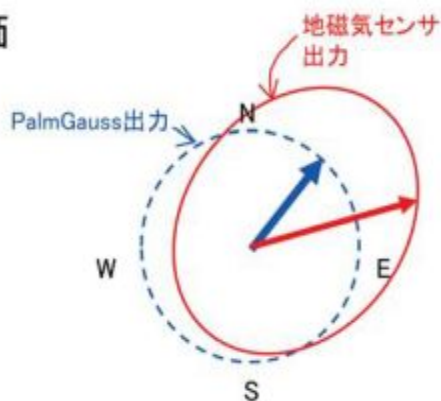
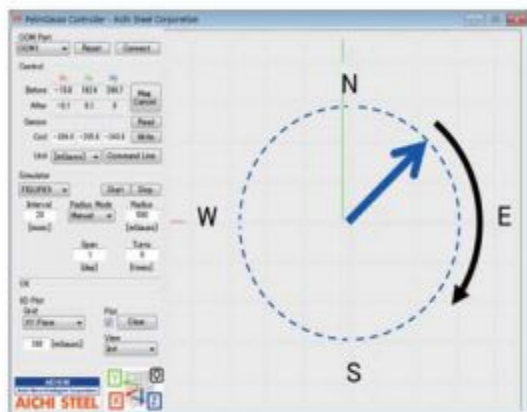
ヘルムホルツコイルを3軸組み合わせることにより、中心部に任意の磁場を発生させます。
地磁気センサの校正・評価に最適です。



地磁気センサ内蔵デバイス



用途1: 地磁気センサ及び電子コンパスの校正・評価



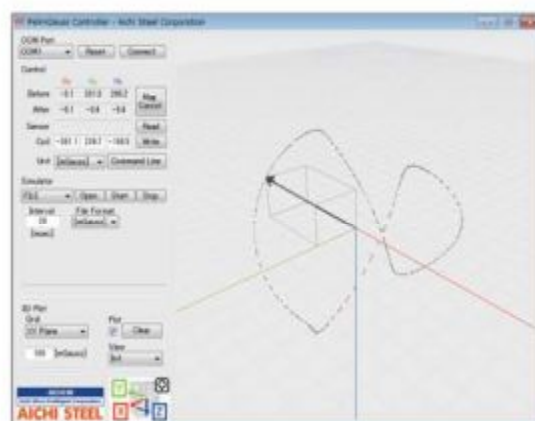
使用例) 方位精度評価
円周磁場を発生させ、地磁気センサ
の値から方位の正確さを評価

用途2: 磁場環境の再現

地磁気データ(Sample)

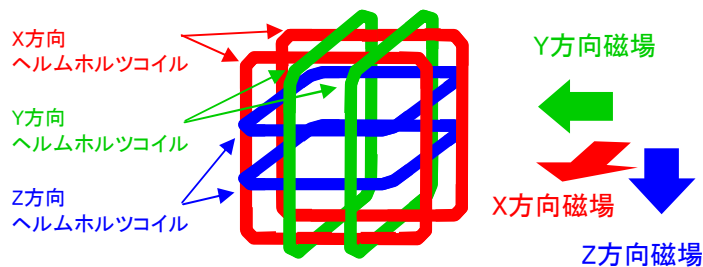
Xaxis	Yaxis	Zaxis
0mG	0mG	0mG
300mG	0mG	0mG
285mG	0mG	95mG
150mG	70mG	250mG
100mG	250mG	-133mG

使用例) ・校正モーションの磁場の再現
・効率的に複数条件の比較/評価が可能

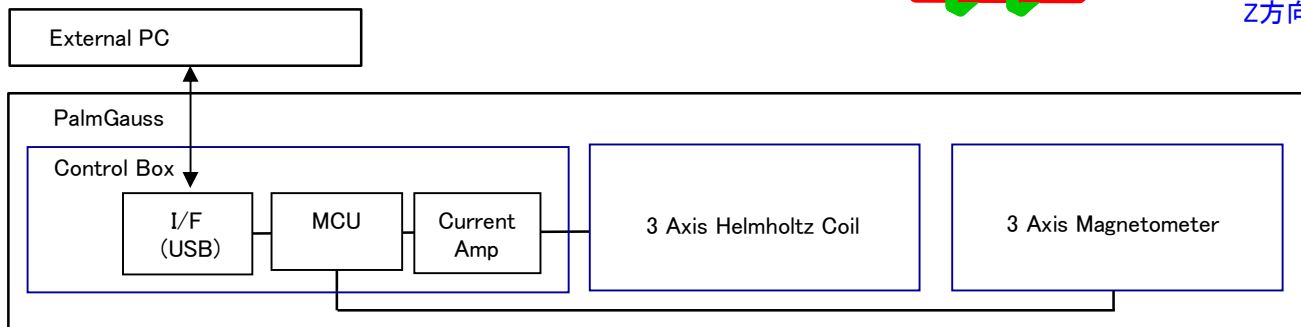


■ 磁場発生原理

3組のヘルムホルツコイルを互いに直交するように配置し、中心部に任意の方向・強度の磁場を作り出します。



■ ブロック図

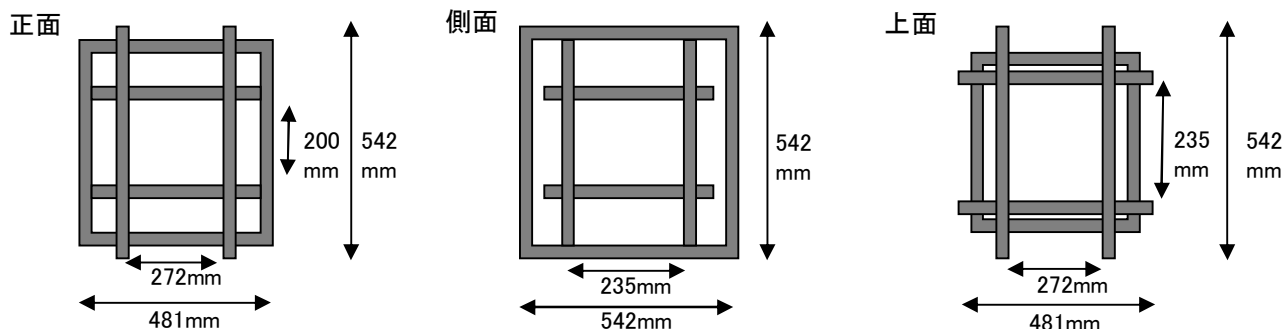


■ 基本仕様

項目		Model : PGS-5G
電源電圧		AC90 to 240V (50 / 60 Hz)
消費電力		400(V・A)以下
磁界制御方向		3 Axes (X,Y,Z)
有効制御空間		± 70 × ± 70 × ± 70 mm
最大磁場出力		5.0 Gauss
磁気センサ		アモルファス MI / 測定レンジ : ±3Gauss※ / 測定周波数 : DC
キャンセル領域内磁場		10mGauss 以下 (typical)
ヘルムホルツコイル	X-axis	481 × 481 × 265 mm
	Y-axis	542 × 542 × 299 mm
	Z-axis	420 × 420 × 230 mm
重量	コイル	21.5 kg
	コントロールボックス	6.0 kg

※取り付けのセンサは、±3Gaussまでの測定レンジとなります。
±3Gauss以上の磁場をかけた場合、センサの読み値は保証されません。

■ 開口部寸法 (支柱は図示されません)



■ S/W仕様

通信仕様

1	Baud Rate	38400
2	Data Bit	8
3	Parity	None
4	Stop bit	1
5	Flow	None
6	Receive	LF
7	Transmit	CR+LF

コマンド仕様(抜粋)

Parameter1	Parameter2	Comment
HELP		
HELP	MAG	
INFO		
V		
INIT	9600 or 38400	BR: Default 38400
MAG	CANCEL	