

主 页 产品介绍 汽车工业用测试仪器 LC-8120/LC-8220

英文 日文

GPS速度仪 **LC-8120** GPS矢量速度仪 **LC-8220**

资料下载(PDF)

外观图(英文-PDF) 产品样本(英文-PDF)

特长 硬件 软件 选配功能 规格





LC-8000系列是利用GPS原理的速度计测系统,能高精度测量车辆等的行驶速度和行驶距离。

原LC-8100A/8200A不能对应的GLONASS卫星信号也能使用对应,测量的安定性得以进一步提升。

同时LC-8220也采用了新型天线(LC-0721),比较LC-8200A的天线(LC-0086)体积小,重量轻,使用更加方便。

并且新型天线(LC-0721)也可配套LC-8200A使用。

本体配套的IMU(惯性测量单元)可使用选配的高精度IMU,由此加速度以及角速度的直线性精度得以提升。

如使用选配功能IMU模拟信号输出功能,IMU测量数据的输出频率可由100 Hz提高到500 Hz。

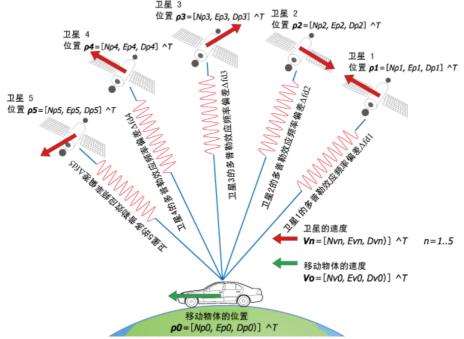
在其他方面在原有功能的基础上新增了,白线检测功能(LC-0856),加加速度测量功能(LC-0871),平均减速测量功能(LC-0831内) 等选配功能,可以对应更多的车辆性能试验的测量评价需求。

特长

- GPS卫星以外GLONASS卫星信号也能使用对应
- 新型天线(LC-0721)体积小而薄,并重量轻,设置在车顶时,产生的空气阻力以及对车辆行驶状态的影响都非常小
- IMU(惯性测量单元)的角速度的直线性可由±0.1 %/F.S.提升为±0.03 %/F.S.(选配功能)
- 高速响应IMU模拟信号输出功能可由100 Hz提升为500 Hz(选配功能)
- 新增加了白线检测功能,加加速度测量功能,平均减速测量功能等选配功能
- 1台可完成直进速度,横向速度,侧滑角,坡度等包括选配功能的30项目以上的测量分析(LC-8120包含部分选配功能)
- 模拟信号输入8通道,脉冲信号输入5通道(LC-8220为标配,LC-8120为选配)
- 在各种测量数据中可选择,3轴加速度,倾斜角等16个数据的模拟信号输出(LC-8220)
- 可读取CAN的数据(选配功能)
- 卫星信号不足时可通过LED与提示声进行状态提示
- 具有可追踪校准体系(具备可追踪校准体系图,试验成绩书,校准证明书)
- 加减速试验等各种车辆试验提供多种测试应用选配
- LC-8120通过增加选配功能可升级到LC-8220

高精度数据测

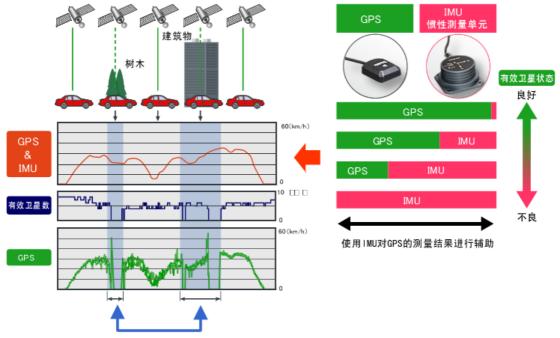
通常,GPS系统可测量经度及纬度数据,LC-8000系列不仅测量经度及纬度数据,并且通过由卫星传来的信号波与移动物体间产生的多普勒效应,即可实现高精度测量移动物体的移动速度。



通过卫星信号波与移动物体间产生的多普勒效应,实现高精度测量速度与距离。

稳定测量

通常,使用GPS信号测量速度时,接受的卫星信号数影响其测量效果,LC-8000系列使用IMU惯性测量单元,可以消除卫星信号不足的影响进行稳定的测量。



仅仅使用GPS测量时,由于树荫,过街桥及建筑物遮拦的影响不能得到数据

LC-8120

LC-8120 CPS速度仪 标准配置品



选配功能与测量项目:



















选配软件 (另购)

LC-0831 : 加减速试验软件 LC-0832 : 燃料消费试验软件 LC-0833 : 行驶轨迹表示软件

LC-0080 显示器 (选配)



速度,距离,卫星数的表示。 试验时的操作表示。 不能与LC-0084大型显示器 同时使用。

LC-0084 大型显示器 (选配)



LED型便于卫星数的表示确认。 与LC-0080显示器功能相同。 不能与LC-0080显示器同时使用。

LC-0850A信号输入输出单元(选配件)



可在本机上部设置1单元 可对应8通道模拟信号输入·5通道脉冲输入·16 通道的信号输出。

电脑 由客户准备



各种参数及测量条件的设定,测试 结果数据表示并保存。

DPU-414 打印机(选配件)



连接本机直接打印测量结果



<LC-8120 + LC-0850A 通用信号输入输出单元的配套组合>



LC-8220 CPS矢量速度仪 标准配置品



选配功能与测量项目:

选配软件(另购)

LC-0831 : 加减速试验软件 LC-0832 : 燃料消费试验软件 LC-0833 : 行驶轨迹表示软件

LC-0815 INPUT CONNECTOR BOX (选配件)



LC-0850A或LC-8220后部电缆由 D-sub转换为BNC的接口转换单元

LC-0819 OUTPUT CONNECTOR BOX (选配件)

■IMU



LC-0850A或LC-8220后部电缆由 D-sub转换为BNC的接口转换单元

CAN

- 发动机转速,扭矩,空气压力等数据通信
- 对应CANdb

电脑 由客户准备



各种参数及测量条件的设定。 测试结果数据表示并保存。

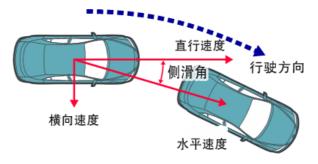
DPU-414 打印机 (选配件)



连接本机直接打印测量结果



利用2个天线可测出矢量速度值



DC IN

模拟信号输入功能

需要 LC-0850A 信号输入输出单元



模拟信号输入8通道,脉冲信号输入2通道以上。使用电脑可进行数据采集记录。电压量程0 \sim \pm 10 V, 0 \sim \pm 20 V。在LC-8120系统中可配套选配件LC-0850A(信号输入输出单元)使用。

LC-8220配

LC-8120/8220选配



模拟信号输出功能

需要 LC-0850A 信号输入输出单元



本机测量的数据进行模拟电压输出的功能。输出电压最大10 V。可从多数测量数据中选择16数据进行16通道输出。另外速度信号配有专用模拟信号输出接口。LC-8120需要配选配LC-0850A(信号输入输出单元)使用。

※ ※ 图片为LC-8220 上部模拟信号输出可任意设定 下部模拟信号输出为速度数据信号 (配)

CAN信号输入功能



需要LC-0851 CAN信号输入



LC-0851可以采集读取CAN的通信数据。支持CAN Ver. 2.0B。最大32通道。为LC-8120, LC-8220的选配功能。

CAN

AN CAN信号输出功能

要 LC-0811A CAN信号输出





CAN信号数据记录

LC-0811A可将本机的测量数据通过CAN通信功能进行输出。输出周期最大10 ms。支持CAN Ver. 2.0B。设定的ID识别码也可输出至CANdb文件中。为LC-8120, LC-8220的选配功能。

3轴加速度,3轴角速度测量功能



需要LC-0821 IMU惯性测量输出



LC-0821(IMU惯性测量输出功能)可以将IMU(惯性测量单元)的X,Y,Z轴方向加速度,角速度,角度信息等进行测量并输出。LC-8120为选配功能。

倾斜角测量



需要LC-0822 垂直方向测量

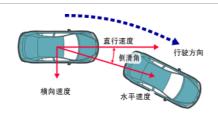


LC-0822(垂直方向测量)可以进行高度数据与IMU的Z轴方向数据测量,由此可以得出倾斜角数据。LC-8120为选配功

矢量速度测量功能



需要LC-0823 矢量速度测量功能



LC-0823 速度矢量测量功能,通过使用2个不同位置设置的天线,按行驶移动方向测量测量出直行,横向速度。LC-8120为选配功能。





可实现角速度的直线性为±0.03 %/F.S.以内的高精度测量。(标配的IMU的直线性精度为±0.1 %/F.S.以内) LC-8120与LC-8220均为选配功能。

单位切换



需要LC-0820单位切换功能



分析软件内可选择设定单位制式。

LC-0820测量数据单位制式选择功能,测量数据的单位可选择测定为km或mile制式。LC-8120与LC-8220均为选配功能。



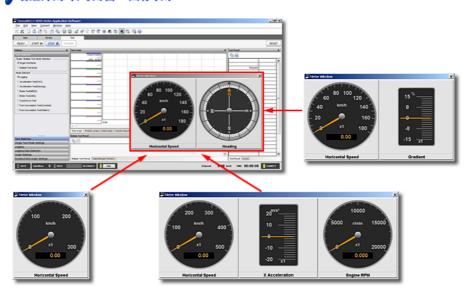
可实现500 kHz的高速响应测量。(标配的IMU的输出频率为100 Hz) LC-8120, LC-8220的标配IMU(EC-0087)与选配高精度 IMU(LC-0855)都可配套使用(选配功能)。

配软件(版本3)特长

₫ 速度测量软件升级

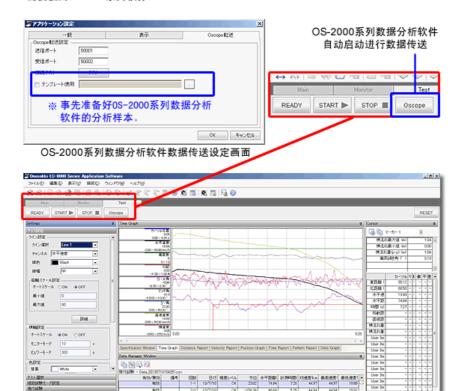


₫ 数据表示表可用窗口图标表示



劃数据可简单地传送到0S-2000系列时间序列数据分析软件。

需要使用0S-2000系列软件。



🌒 英语或日语的选择切换(标配功能)

O DOPS || | ACCURACY | CA





H.Speeck 0.00 km/h YMM: 00:00:00

数据记录功能

LC-0831 LC-0832 加减速试验 燃料消耗试验

- 记录数据项目中,部分数据取决于使用的选配软件功能。(详细内容请参阅规格表)

重复性试验功能

LC-0831 LC-0832 加减速试验 燃料消耗试验

LC-0833

行驶轨迹表示

● 测试的过程通常由Ready 准

● 记录数据的采样频率为100 Hz。

ightarrow Start开始 ightarrow Stop停止等步骤完成1组数据的测量。对于重复性试验,其数据的有效管理至关重要。重复试验对应功能,通过数据管理功能管理多次 试验的数据,便于数据的比较确认差异。



CAN规格数据输入功能

LC-0851 CAN规格数据输入

CAN规格数据输出功能

LC-0811A CAN规格数据输出

- 可读取CAN规格的数据
- 采样频率最高100 Hz
- 可读取CANdb数据文件,测量记录的通道登录简单
- 可输出CAN规格的数据
- 输出频率最高100 Hz
- 可生成CANdb数据文件,与CAN记录设备连接简单方便

方位認識功能

LC-0831 加减速试验 LC-0832 燃料消耗试验

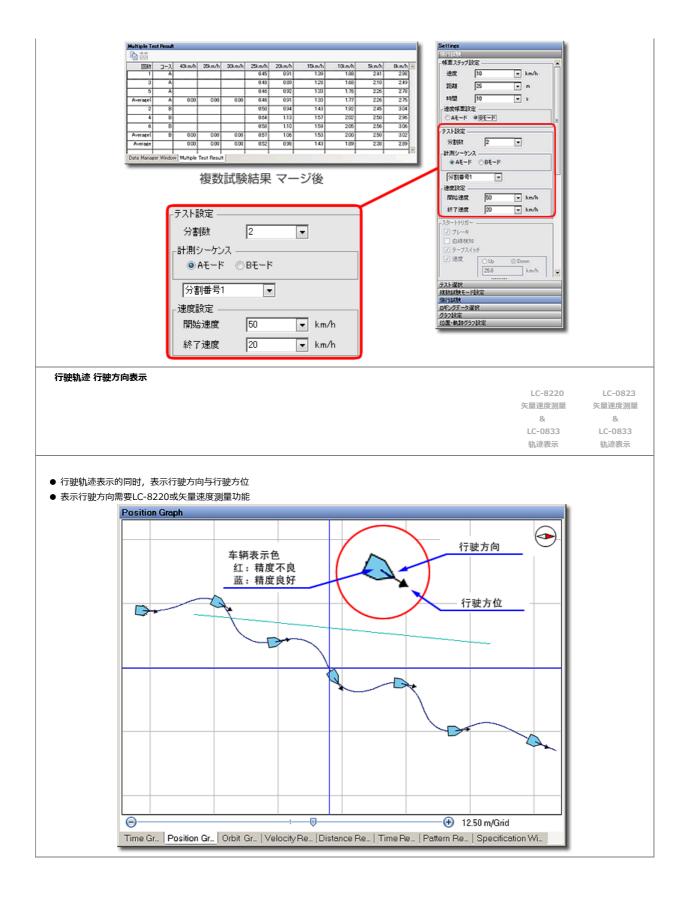
- 可用于重复性试验
- 用于行驶试验需要往返行驶时
- 事先设定行驶方向后,试验数据按A组与B组自动划分整理
- 各组的测量数据可分别表示出平均值



分段滑行试验功能

LC-0831 加减速试验

- ●可与滑行试验功能,重复试验功能,方位识别功能配合使用
- 预先设定分段数,开始速度等,试验可自动开始并结束
- 试验数据集中表示



LC-8120/LC-8220功能比较表

○: 准 △: 选配 X: 不可

项目	测量 数据采集记录	
	LC-8120	LC-8220
水平速度 距离	0	0
直进速度 距离	∆*1	○ ※ 5
横向速度 距离	∆*1	O**5

	1	I
垂直速度 距离	∆*2	0
坡度	∆*2	0
卫星数	0	0
行进方位	0	0
纬度 经度 高度	0	0
侧滑角	∆*1	O ^{**5}
偏航角,螺旋角,横摇角	○*3	0
XYZ加速度 角速度 (IMU坐标轴)	○*3	0
XYZ加速度 角速度(车辆坐标轴)	○*4	0
车辆姿态角	∆*1	O *5
XYZ加加速度	∆*6	∆*6

^{※1} LC-0823 矢量速度测量功能追加测量可能。

规格

		LC-8120 GPS速度仪	LC-8220 GPS矢量速度仪
更新频率		100 Hz	
	測定範囲	0.1	~ 500.0 km/h
水平速度	精度	±(0.1 km/h* ¹
水平距离	参考精度	±	£0.05 %* ²
	測定範囲		-500.0 ∼ 500.0 km/h
直进速度	参考精度		±0.2 km/h * ³
直进距离	参考精度		±0.1 % *4
1++- -	測定範囲		-20.0 ∼ 20.0 m/s
横向速度	参考精度		±0.08 m/s * ⁵
横向距离	参考精度	- (需要使用LC-0823)	±0.15 % *6
	測定範囲		-25.0 ~ 25.0°
侧滑角	参考精度		0.15° RMS * ⁷
	測定範囲		-180.0 ~ 180.0°
姿态角	参考精度		0.1° RMS *8
	測定範囲	- (需要使用LC-0821)	-180.0 ∼ 180.0°
偏航角	参考精度		0.1° RMS *8
V V 7	測定範囲		$-98.0 \sim 98.0 \text{ m/s}^2$ [-49.0 \sim 49.0 m/s ² * ⁹]
X,Y,Z D速度	直线性		±0.2 % / FS 【±0.1%/F.S.* ⁹ 】 (参考精度)
	測定範囲		-150.0 ~ 150.0°/s
X,Y,Z i速度	参考精度		±0.1 % / FS 【±0.03%/F.S.* ⁹ 】 (参考精度)
出力	电压范围	-	$0\sim 10$ V/ $0\sim 500$ km/h(可通过配套软件进行变

^{※2} LC-0822 垂直方向测量功能追加测量可能。

^{※3} LC-0821 IMU数据输出功能追加测量可能。

^{※4} LC-0821 IMU数据输出功能与LC-0823 矢量速度测量功能追加测量可能。

^{※5} 使用1个天线不能测量。

^{※6} LC-0871加加速度测量功能追加测量可能。

出力機関 100 k2以上 100 k2以内 10 k2以上 100 k2以上 1	
全球機関	
### 対象性	
### 1、5、10 mm/P 可切換	
#出版記 5 ms以内	
DUTY	
DUTY 50 % ±10 % 10 kQ以上	
信号形式 TTL	
大平速度、直进速度、横向速度、重直速度、下流方向速度、原育度、	
出力	
### (共和)	IMU坐标 YZ加速
出力精度	١
世力 (需要使用LC-0850 A)	
更新频率 100 Hz / 500 Hz *10 负载阻抗 100 kΩ以上 输出延迟 5 ms 以内 切能 同步脉中 / 时钟信号输出 输出电平 足0 0.5 V 以下 矩形波, 脉中: Hi 5±0.5 V, Lo 0.5 VI 同步脉中: Hi 约1 μs 附伸信号: 50±10 % 財钟信号: 50±10 % 输出频率 100 Hz 负载阻抗 8 ch 电压 ±10 V / 20 V 標準原本 100 Hz 編置电压 ±20 mV以内	
負載阻抗	
輸出延迟 5 ms 以内 同步脉冲 / 时钟信号輸出 Lo 0.5 V 以下 矩形波, 脉冲: Hi 5±0.5 V, Lo 0.5 V 以下 矩形波, 脉冲: Hi 5±0.5 V, Lo 0.5 V 以下 矩形波, 脉冲: Hi 5±0.5 V, Lo 0.5 V 以下 矩形波, 脉冲: Hi 5±0.5 V, Lo 0.5 V 以下 矩形波, 脉冲: Hi 5±0.5 V, Lo 0.5 V 以下 矩形波, 脉冲: Hi 5±0.5 V, Lo 0.5 V 以下 矩形波, 脉冲: Hi 5±0.5 V, Lo 0.5 V 以下 矩形波, 脉冲: Hi 5±0.5 V, Lo 0.5 V 以下 矩形波, 脉冲: Hi 5±0.5 V, Lo 0.5 V 以下 矩形波, 脉冲: Hi 5±0.5 V, Lo 0.5 V 以下 矩形波, 脉冲: Hi 5±0.5 V, Lo 0.5 V 以下 矩形波, 脉冲: Hi 5±0.5 V, Lo 0.5 V 以下 矩形波, 脉冲: Hi 5±0.5 V, Lo 0.5 V 以下 矩形波, 脉冲: Hi 5±0.5 V, Lo 0.5 V 以下 矩形波, 脉冲: Hi 5±0.5 V, Lo 0.5 V 以下 矩形波, 脉冲: Hi 5±0.5 V, Lo 0.5 V 以下 矩形波, 脉冲: Hi 5±0.5 V, Lo 0.5 V 以	
現力 切能 同步脉中 / 时钟信号輸出 出力 同步脉中 : Hi 约1 µs 同步脉中 : Hi 约1 µs 时钟信号 : 50±10 % 輸出頻率 负载阻抗 100 Hz 適道数 电压 ±10 V / 20 V 模拟信号输入 模拟信号输入 標準 工作频率 100 Hz 標置电压 ±20 mV以内	
#出力	
出力 同步储号输出 矩形波, 脉冲: Hi 5±0.5 V, Lo 0.5 VI 同步储号输出 同步脉冲: Hi 约1 μs 时钟信号: 50±10 % 輸出頻率 100 Hz 负载阻抗 8 ch 电压 ±10 V / 20 V 標準率 100 Hz 偏置电压 ±20 mV以内	
DUTY	以下
模拟信号输入 - (需要使用LC-0850 A) 10 kΩ以上 適道数 8 ch 电压 ±10 V / 20 V 深样频率 100 Hz 偏置电压 ±20 mV以内	
模拟信号输入 10 kΩ以上 複拟信号输入 8 ch 堆压 ±10 V / 20 V 采样频率 100 Hz 偏置电压 ±20 mV以内	
模拟信号输入 电压 ±10 V / 20 V 采样频率 100 Hz 偏置电压 ±20 mV以内	
模拟信号输入 采样频率 100 Hz 偏置电压 ±20 mV以内	
偏置电压 ±20 mV以内	
测量精度 ±0.5 % / FS	
通道数 4 通道: TTL脉冲 1通道: SIN信号	
转换 4通道TTL:脉冲计数/频率2者中选择 1 通道SIN信号:频率	
周波数範囲	
脉冲输	
参考精度 (4ch TTL) 脉冲计数:±1 以内 頻率:輸入頻率× 0.02 %±1 Hz 以内 转换:1 kHz以下,±2 % 以内]
参考精度 (1ch SIN) 输入频率× 0.02 %± 1 Hz 以内	
电源输 DC12 ± 2 V(约4 VA 以内),1通道	
外部触发 无电压接点:1通道 输入 电压范围:5~24 V 白线检测传感器输入	in i

	輸出	阈门信号:1通道,阈门ON/OFF,	矩形波输出,负载阻抗39 kΩ以上
电脑通信接口 USB 2.0		B 2.0	
	使用电	DC 9 \sim 32 V/AC 100 \sim 240	V(使用AC电源适配器时:选配件)
	消耗功率	最大	30 VA
一般规	使用温度范围	0 ∼ 50 ℃	
	保存温度范围	-10 ^	~ 60 ℃
附属品		天线(LC-0721),遥控器(LC-0083),PHOENIX制接 线头(4P与2P各1个), IMU(LC-0087),以及配套电缆,DC电源电缆,USB电 缆,标准配置软件,使用说明书。	高精度天线(LC-0721)2个,大型表示器(LC-0084),遥控器(LC-0083),PHOENIX制接线头(4P与2P各1个),IMU(LC-0087),以及配套电缆,DC电源电缆,USB电缆,标准配置软件,天线与IMU固定用具,使用说明书。
外观尺寸(重量	:)	271(W)×217(D)×48(H) mm(约 1.4 kg) 271(W)×217(D)×76(H) mm (约 2.2 kg)	
选配件		点烟器用电源电缆(LC-0730A), 数字式打印机(DP	前部挡风玻璃安装附件(LC-0740) PU-414),带式开关
其他		OS:Windows® 10 / 7[32/64 bit]、内存: 512 MB以上、 HDD: 80 GB以上	
	動作推奨環境 配套电脑	CPU:Intel Core 2 Duo / 2 GHz 以上、 USB:USB2.0(High Speed) 2插口以上	
		显示器画像素:XGA(1024 ×768)以上	

- *1:水平速度 30 km/h以上,有效接收卫星数7个以上时的精度。水平速度 30 km/h以下,有效接收卫星数7个以上时的精度为± 0.3 km/h。 有效接收卫星数7个以下并且不存在信号多径现象时的精度为± 0.6 km/h。
- *2:水平距离300 m,水平方向的行驶速度30 km/h以上,有效接收卫星数7个以上时的测量精度。水平距离300 m,水平方向的行驶速度30 km/h以下,有效接收卫星数7个以上时的测量精度为±0.3 %。有效接收卫星数7个以下并且不存在信号多径现象时的精度为±0.5 %。
- *3:天线间距离为2 m,水平方向的行驶速度100 km/h,有效接收卫星数7个以上时的测量精度。 天线间距离为2 m,水平方向的行驶速度100 km/h,有效接收卫星数4个以上时的测量精度为±0.8 km/h。
- *4:天线间距离为2 m,水平方向的行驶速度100 km/h,有效接收卫星数7个以上时的测量精度。 天线间距离为2 m,水平方向的行驶速度100 km/h,有效接收卫星数4个以上时的测量精度为±0.70 %。
- *5:天线间距离为2 m,水平方向的行驶速度100 km/h,有效接收卫星数7个以上时的测量精度。 天线间距离为2 m,水平方向的行驶速度100 km/h,有效接收卫星数4个以上时的测量精度为±0.20 m/s。
- *6:天线间距离为2 m,水平方向的行驶速度100 km/h,有效接收卫星数7个以上时的测量精度。 天线间距离为2 m,水平方向的行驶速度100 km/h,有效接收卫星数4个以上时的测量精度为±0.65 %。
- *7:天线间距离为2 m,水平方向的行驶速度100 km/h,有效接收卫星数7个以上时的测量精度。 天线间距离为2 m,水平方向的行驶速度100 km/h,有效接收卫星数4个以上时的测量精度为0.30°RMS。
- *8:天线间距离为2 m,有效接收卫星数7个以上时的测量精度。 天线间距离为2 m,有效接收卫星数4个以上时的测量精度为±0.2°RMS。
- *9:使用LC-0855高精度IMU时(选配件)
- *10:在配有高速响应输出功能(选配功能)时具有模拟输出。
- * Windows® 10、Windows® 7是微软公司在美国和/或其他国家或地区的商标或注册商标。
- * Intel® Core是英特公司在美国和/或其他国家或地区的商标或注册商标。

选配件品

名称 (型号)		外部输入输出信号单元(LC-0850A)
	项目	水平速度,直进速度,横向速度,垂直速度,卫星数,行进方位,正北方向速度,正东方向速度,侧滑角,偏航角,螺旋角,横摇角,IMU坐标轴XYZ加速度,IMU坐标轴XYZ加速度,攻度,卫星状态,车辆坐标轴XYZ加速度,车辆坐标轴XYZ角速度,姿态角,IMU坐标轴XYZ加加速度等测量值中可选择16个数据
	电压范围	-10.0~10.0 V(可通过软件设定调整)
培州信息校山	偏移	±5 mV以内
模拟信号输出 (其他)	输出精度	± 0.1 % / FS
	温度稳定度	± 0.02 % / FS/℃
	输出频率	100 Hz
	负载阻抗	100 kΩ以上
	输出延迟	5 ms 以内
同步信号输出	功能	同步脉冲 / 时钟信号输出
	输出电平	矩形波,脉冲:Hi 5±0.5 V,Lo 0.5 V以下
	DUTY	同步脉冲:Hi 約100 μs

		时钟信号: 50±10 %
	输出频率	100 Hz
	负载阻抗	10 κΩ以上
	通道数	8 通道
	电压量程	±10 V / 20 V
模拟信号输入	采样频率	100 Hz
	偏移	±20 mV以内
	测量精度	±0.5 % / FS
	通道数	4 ch:TTL脉冲 1 ch:SIN输入
	转换	4 通道:TTL脉冲 1 通道:SIN信号
	频率范围 (4ch TTL)	脉冲计数 : DC \sim 50 kHz 频率 : 1 Hz \sim 50 kHz DUTY : 1 Hz \sim 10 kHz
脉冲输入	频率范围 (1ch SIN)	频率:1 Hz ~ 50 kHz
	精度 (4ch TTL)	脉冲计数:±1 以内 频率:输入频率× 0.02 %± 1 Hz 以内 转换:1 kHz 以下,±2 % 以内,1 kHz 以上,±6 % 以内
	精度 (1ch SIN)	频率:输入频率 × 0.02 %±1 Hz以内
电源输出		DC12 ± 2 V(約4 VA 以内)×1 ch
外观尺寸		約269(W)×180(D)×43(H) mm(不含凸起部分)

名称(型号)		IMU惯性测量单元(LC-0087)
ソソス加油度	直线性	0.2 %/FS
X,Y,Z加速度	测量范围	±98 m/s ² (参考精度)
X,Y,Z角速度	直线性	0.1 %/FS
人,1,2丹还及	测量范围	±150 °/s
电缆长度		5 m
防护等级		IP43
外观尺寸 (重量)		約56(W)×56(D)×35(H) mm(不含凸起部分)(約110 g/装有磁座时:約250 g)

名称(型号)	遥控器(LC-0083)
功能	试验开始,结束的控制,表示的总清
SW	START、STOP、RESET、SELECT/READY
外观尺寸(重量)	約115(W)×45(D)×20(H) mm(突起部含まず)(約80 g)

名称(型号)	CAN信号输入(LC-0851)
标准	支持Ver.2.0 B
更新频率	100 Hz
传输速率	125, 250, 500, 1000 kbps
格式	标准ID / 扩张ID
数据	最大32通道输入 OBD II 方式,最大可取得10个指定项目的测量数据
附属品	D-Sub9 pin接头

名称(型号)	CAN輸出功能 (LC-0811A)	
标准	Ver. 2.0B準拠	
更新频率	OFF/1 Hz/5 Hz/10 Hz/20 Hz/100 Hz から選択	

传输速率	125、250、500、1000 kbpsより選択
格式	标准ID / 扩张ID
数据	在1个ID内汇集速度,距离,卫星数等数据。(ID可任意设定)
附属品	D-Sub 9 pin接头,CAN分配电缆(LC-0862)

名称(型号)	小型表示器(LC-0080)	大型表示器(LC-0084)
表示方式	绿色荧光管	
功能	设定表示,试验开始,结束的控制表示,存储表示 速度,距离,卫星状态等信息表示,试验结果的简单表示 可选择切换1行或2行表示模式 连接打印机DPU-414(选配件)打印输出	
附属品	电缆	
选配件	前部挡风玻璃安装附件 (LC-0740)	-
外观尺寸 (質量)	約144(W)×41(D)×66(H) mm(不含凸起部分) (約300 g)	約196(W)×50(D)×60(H) mm(不含凸起部分) (約450 g)

名称(型号)	INPUT CONNECTOR BOX (LC-0815)	OUTPUT CONNECTOR BOX (LC-0819)
功能	外部输入输出单元的D-Sub输入接口 转换为BNC型	外部輸入輸出单元的D-Sub輸出接口 转换为BNC型
形式	BNC×16、D-Sub37pin×1	
附属品	D-Sub电缆	
外观尺寸 (重量)	約230 (W) ×100 (D) ×28 (H) mm (約750 g)	

名称 (型号)	GPS/GLONASS天线(LC-0721)	
电缆长度	約 5 m	
使用温度范围	-40~85 ℃	
防护等级	IP67	
外观尺寸 (重量)	φ57 (D) ×15 (H) mm (約110 g (不含电缆)	

名称(型号)	白线检测传感器(EC-0856)	
电源电压(消耗功率)	DC 12~24 V(30 mA以下)	
光源	红色半导体激光(波长 655 nm)	
光源输出	0.5 mW以下	
检测距离	0.2~1.5 m	
激光投射点径	約6 X 4 mm(距离 1 m以下)	
电缆长度	约5 m	
反射贴片	使用附属的反射贴片(1 m X 2)	
使用温度范围	0~50 ℃	
防护等级	IPX3	
外观尺寸 (重量)	300 X 70 X 45 mm 以内(500 g以内(不含电缆))	

其他选配件

LC-0730A	LC-0740	LC-0813A
车辆点烟器电源电缆	前部挡风玻璃安装附件	携带箱







LC-0856	PE1704174	DPU-414
白线检测传感器	带式开关	数字式打印机
白线检测传感器(外部触发用传感器)		

●为了提高性能,可能不经预告而变更外形及规格,请谅解。

Revised: 2017/02/24