60GHz ミリ波センサー

NISSHINBO

「雨・粉塵・暗所」でも、
人・モノ・距離を非接触で計測。

光学式では条件が厳しい環境のセンシングに最適



用途に合わせて選べる！4タイプ

タイプ	アンテナ・IC一体型	挟角指向性アンテナ搭載	広角指向性アンテナ搭載	超狭角ホーンアンテナ搭載
				
アンテナ角度	Max 65°	Min 40°	Max 70°	Min 15°
検知距離	6cm～5m 近距離	6cm～10m 近距離	6cm～8m 近距離	65cm～30m 長距離
サイズmm	25×25×5.3 四隅ネジ止めタイプ	25×25×12.2 四隅ネジ止めタイプ	25×25×12.2 四隅ネジ止めタイプ	L56×(φ)45 M30ナットに対応

製品の特長

1．**電波法認証済**（日本）
すぐに評価

2．**高分解能**の距離計測
独自の信号処理で高精度に計測

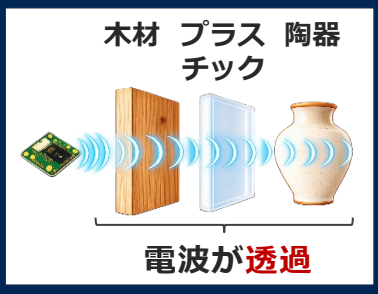
3．**センサーICと信号処理用MCUを内蔵**
システム小型化・設計工数削減に貢献

環境変化に強い！



雨　霧　暗所

デザイン性が高い製品への組込みが可能！



活用イメージ例

工場・屋外設備からインフラまで**幅広い用途**に活用いただけます

●河川・下水道
水位計測



●AMR/AGV
障害物・接近検知



●ドローン
高さ・距離計測



●屋外設備
在車検知



どこまで検知できる？ どんなデータが取れる？ ブースで実機をご覧ください ▶

新たな取り組み

ミリ波センサー × シミュレーションによる導入支援

「試してみないと、わからない」を 減らしたい

取り付け位置や動線を事前に検証し、実機で確認する条件を絞り込みます。

実機評価の前に、仮想空間でセンサー配置を検証



※ROS(Robot Operating System)ロボット開発用の共通ソフトウェア基盤。
今後、ROSのサポート対応や他のセンサーにも適応させていく予定です。

今までの課題

実際のセンサー評価には、時間と手間がかかる・・・

例えば…実際に、センサーやロボットの配置、人の動きを変えながら、そのたび評価する必要がある

目指す姿

「仮想空間」で、センサーや機器全体の「事前評価」

評価条件を絞り込み、センサー**実機評価の負担軽減**を目指します

実施例）仮想空間で、センサーやロボットの配置、人の動きを変えて **事前評価**

1 配置 > 2 可視化 > 3 条件変更 > 4 実機確認

仮想空間での事前評価

記載の会社名、商品名、製品名、ブランド名は、各社の登録商標、商標、サービスマークです。記載されている内容は予告無く変更される場合があります。

お問い合わせはこちら 「この用途でも使える？」など、ぜひご相談ください。

株式会社マクニカ
フィネッセカンパニー
045-470-9831
[窓口]日清紡マイクロデバイス製品担当
NISD-PS-i@macnica.co.jp
〒222-8561 横浜市港北区新横浜1-6-3 マクニカ第1ビル

マクニカキャラクター タネペン

タネまく、MACNICA