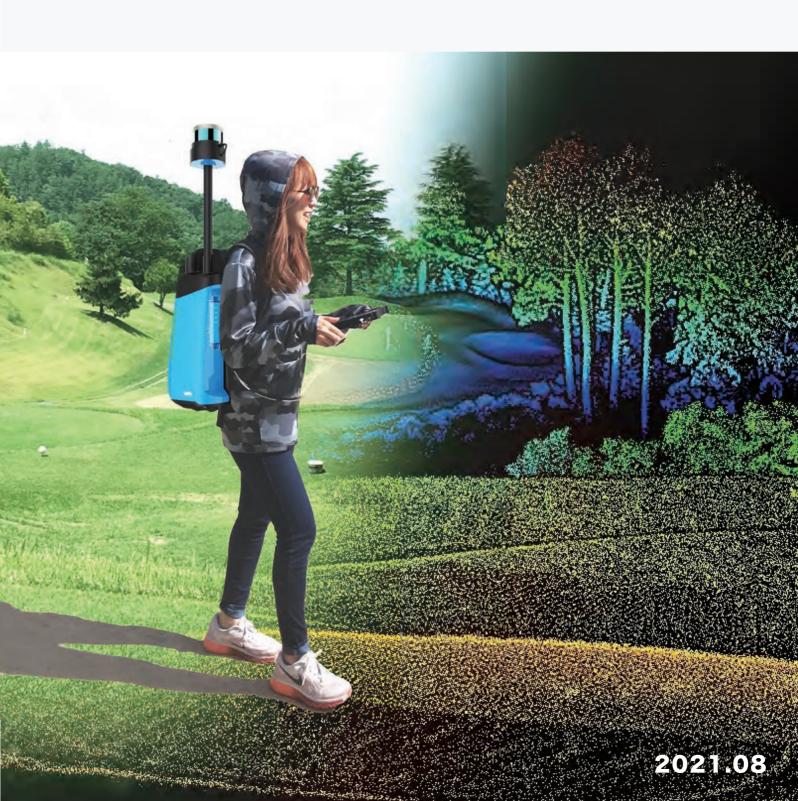
バックパック型ライダー!! 背負って歩くだけの簡単計測!!

レーザーだからできる 高精度な3Dマッピング



背負って歩くだけ!! バックパック型ライダー

市街地 建物内部 森林 文化財 災害復旧 3Dデータをあっという間に取得!! LiBackpack

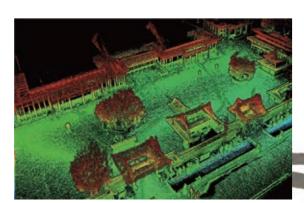
従来の空撮ドローンでは地面を含む詳細なマッピングは困難でした。 レーザーなら樹木の大きさや地形、洞窟や建物の中まで詳細なデータ が計測が可能になります。

構成

LiDARシステム+SLAM

独自技術によるLiDARシステムはパルスレーザー 光を照射し、その反射時間から、物体までの距離を 求めます。SLAMはリアルタイム点群の取得と同 時に自己位置推定、環境地図を作成します。

点群データをリアルタイムで処理する心臓部



京都 西本願寺

モニター

専用のアプリを起動すると、リアルタイムで取 得中の点群データを確認でき、歩いた経路を見 ることができます。



宝ヶ池トンネル

マッピングの可能性を拡げる、3つの特徴!!

2種類のLiDARタイプ



シングルタイプ

▲ 水平視野(360°)

対応モデル: LiBackpack C50



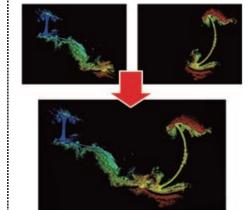
デュアルタイプ

- ▲ 水平視野(360°)
- ▲ 垂直視野(±90°) 対応モデル:

LiBackpack DGC50

GNSSモジュール(GPS)機能

対応モデル: LiBackpack DGC50



GPS機能により、別々に計測したデータを 自動で合成でき、離れた場所の高低差や 距離を比較することができます!

360°カラーカメラ搭載

対応モデル: LiBackpack C50 / DGC50

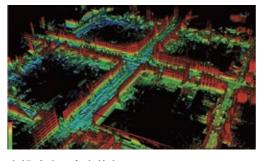


▲ 360度カメラの映像

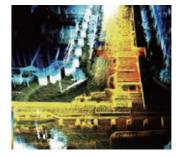


▲ 点群データにカラーデータを合成

● 地上のデータと地下のデータを合成



京都 烏丸四条交差点



地上から見た、地下鉄四条駅

● 離れた場所の高低差や距離を比較



JR宇治駅(左)と天ヶ瀬ダム(右)のデータを合成

● カラー点群データで表示



京都 伏見桃山城



京都 仁和寺

仕様

刑悉



LiBackpack C50



LiBackpack DGC50

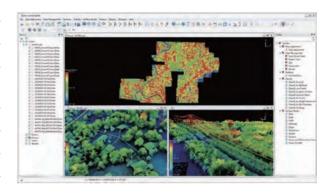
土田	and any area.	
水平視野(360°)	0	0
垂直視野(±90°)	×	0
360°カラーカメラ	0	0
GNSSモジュール	×	0
レーザーセンサー	Velodyne VLP-16	Velodyne VLP-16 × 2
POSシステム性能	SLAM	
内部ストレージ	512 GB	
通信ポート	HDMI, USB 2.0/3.0, LAN	
重量	7.1 kg	8.6 kg
スキャンレート	300,000 p/sec	600,000 p/sec
スキャン範囲	最大100 m	

セットで使える! データ処理ソフト

LiDAR360

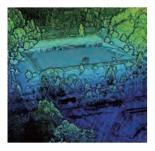
Lidarデータの分析・加工用ソフトウエアです。

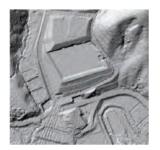
Viewer	データ可視化モジュール
Data management	データ管理モジュール
Framework	地形分類・統計処理・ベクトルエディタ・ Strip Adjustmentが統合されたモジュール
Terrain	地形処理モジュール
ALS/TLS Forestry	森林解析モジュール
Power Line	電力線分類モジュール



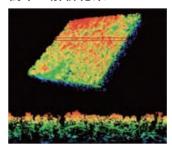
使用例

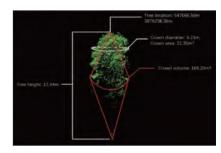
樹木を除去した結果



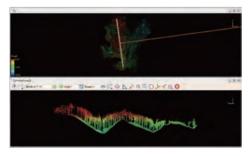


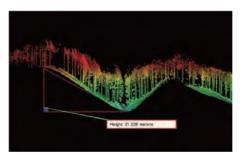
樹木の解析結果

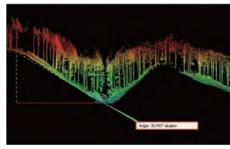




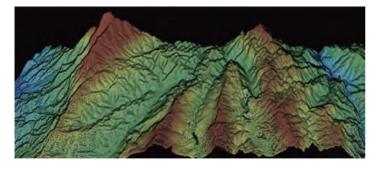
傾斜の角度や高さを計測した結果



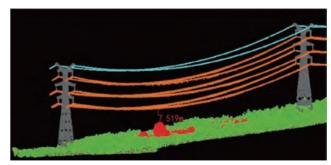




地形処理モジュールを使用した計測結果



電力線分類モジュール(別売:LiPowerline)



仕様については お気軽にお尋ね下さい。



株式会社 光響

Email : info@symphotony.com Web : https://www.symphotony.com/