

## GreenValley International 社製バックパック型 LiDAR 「DGC50」 /

## レンタルサービス開始のお知らせ

このたび株式会社光響（代表取締役 住村和彦、本社：京都府京都市）は、提供中の「光学製品レンタルサービス<sup>\*1</sup>」の対象に GreenValley International 社製モバイル 3D マッピングシステム バックパック型 LiDAR 「DGC50<sup>\*2</sup>」を新たに追加し、サービスを拡充します<sup>\*3</sup>。

DGC50 は、パルスレーザー光の照射による物体からの反射時間を計測し、物体までの距離を求め、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。LiDAR センサーは水平・垂直の2方向を持ち、森林・ビル等高さのある対象も手軽にスキャンでき、RGB カメラにより色情報も的確に付与できます。GNSS により絶対座標を与えることで、防災用避難計画策定などにも最適な情報が得られます。他社品による点群取得は、勾配の多い森林・山間部での自己位置推定に誤差が生じるケースがありましたが、「DGC50」では補正処理ソフトウェアにより、高精度な測定・マッピングが可能となりました。

株式会社光響では、今回の「光学製品レンタルサービス」の他、「レーザー製品サブスクリプションサービス」、「レーザー加工トライアルサービス」を纏めた「LaaS (Laser as a Service : レーザー・アズ・ア・サービス)<sup>\*4</sup>」を展開中です。LaaS は、製品を購入・所有せずとも、必要なタイミングで、必要な製品（台数）の利用を可能とし、ユーザーのレーザー需要を満たすサービスです。

\*1 : <https://www.symphotony.com/rental/>

\*2 : <https://www.symphotony.com/lidar/greenvalley/>

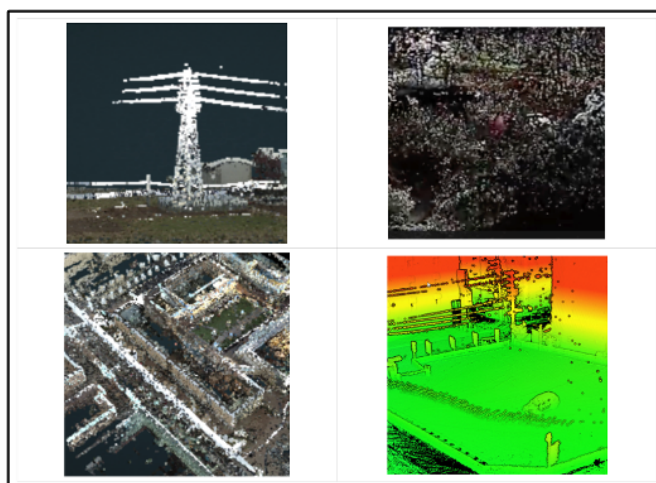
\*3 : <https://www.symphotony.com/rental/dgc50/>

\*4 : <https://www.symphotony.com/laas/>

## ■製品イメージ：



## ■マッピングデータのイメージ：



## ■特長：

- ・背負って歩くだけで周辺の建造物の構造計測ができる 3D マッピング LiDAR
- ・GreenValley International 社の独自技術による LiDAR システムと SLAM を組み合わせた製品
- ・GNSS モジュールを搭載により高精度マッピングを実現

## ■想定用途：

- ・トンネル形状調査
- ・採鉱
- ・BIM
- ・森林調査
- ・史跡調査
- ・地形測量
- ・i-Construction

■仕様：

(LiDAR センサー)	
レーザーセンサー	Velodyne VLP-16 × 2
システム精度	±3 cm
水平視野	360°
垂直視野	90°
POS システム性能	SLAM
内部ストレージ	512 GB
利用可能な通信ポート	HDMI, USB 2.0/3.0, LAN (有線・無線)
重量	8.6 kg
最大消費電力	50 W
スキャンレート	600,000 p/sec
スキャン範囲	最大 100 m

■レンタルサービス概要 (サービスイメージ)：

**ラインナップ**

	<p>世界で最も大きな ビームを測定出来ます</p>	<b>ビームプロファイラ</b>
	<p>背負って歩くだけで お手軽マッピング!</p>	<b>各種ライダー</b>
	<p>頑固なサビも レーザーでピカピカに</p>	<b>レーザークリーナー</b>
	<p>光ファイバーを 手早く綺麗に融着</p>	<b>融着機</b>

<https://www.symphotony.com/rental/>

株式会社光響では、今後もレーザー産業の活性化に貢献し、レーザー技術による5大革命（情報革命・医療革命・食料革命・環境革命・エネルギー革命）の促進を支援して参ります。

本製品・本プレスリリースに関するお問い合わせ Email：[info@symphotony.com](mailto:info@symphotony.com) Tel：070-6582-2430

会社名：株式会社光響

本社所在地：京都市下京区烏丸通四条下ル水銀屋町 637 番地  
第5長谷ビル2F

HP：<https://www.symphotony.com>

事業内容

- ・レーザー製品に関する企画、設計、開発、製造、販売
- ・光技術情報プラットフォームサイトの運営
- ・レーザー業界における人材紹介