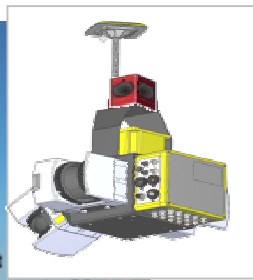
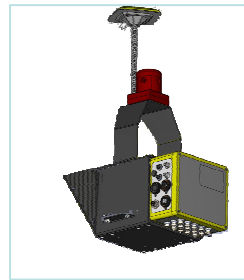


IP-S2 Series



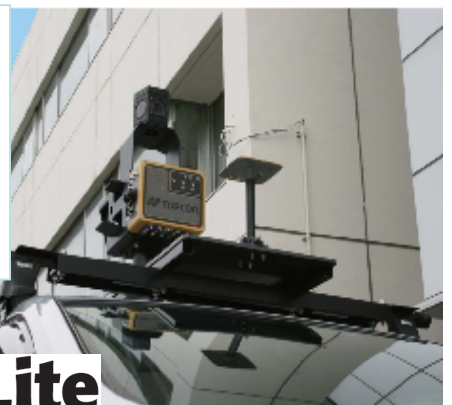
IP-S2

Mobile **S**urvey **S**ystem



IP-S2 Lite

Mobile **M**apping **S**ystem

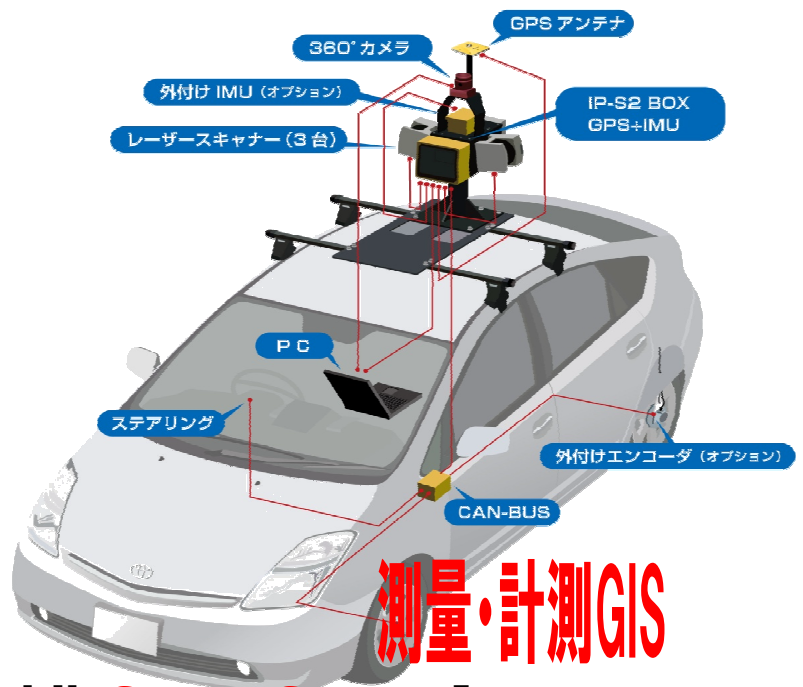


IP-S2 高精度モデル

【走る測量機】

走行するだけで道路周辺の地理
空間データを取得

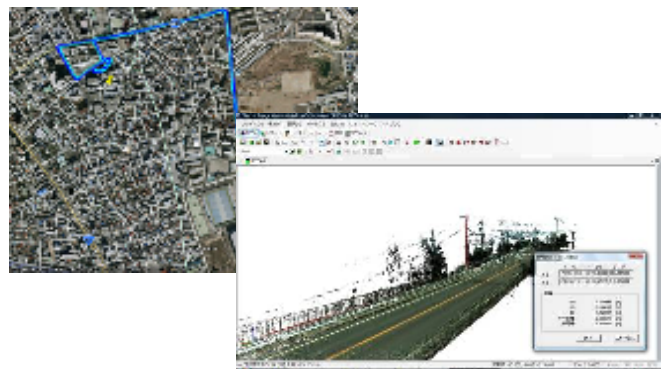
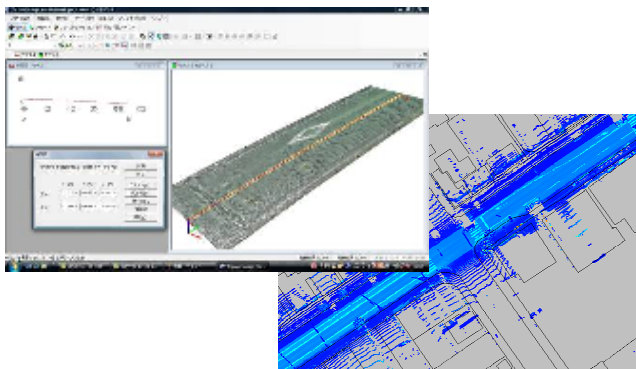
- ・スキャナーで道路周辺の3D形状情報を取得
- ・高精度 GNSS(GPS+GLONASS)により絶対位置を高精度に決定
- ・IMUによりGNSSが測位しづらい場所でも計測可能



IP-S2 高精度タイプ／ [Mobile**S**urvey**S**ystem]

レーザースキャナーとの組み合わせで、高精度三次元点群データを生成

【用途】 3DGIS構築・3D道路現況、勾配計測、路面調査など



GNSSアンテナ

**複数のセンサーをユニット化！
Cube System採用**

360° カメラ

- 取付誤差の最小化による計測精度の向上
- Cubeユニット単位でのキャリブレーションが可能
- Cubeの取外しが可能となり、機動性が向上

*** Cube単位での取り外しを行っても
センサー間のキャリブレーションは不要**

IMUユニット

IP-S2ボックス

**レーザー
スキャナー**



ホイールエンコーダ

動画サイト

IMUユニット

高精度IMUにより常に走行中の姿勢データを取得しています。GNSS の受信できない区間でもIMUによる補正により正確な位置と姿勢を求めることができます。

IP-S2ボックス

高精度なGNSS(GPS+GLONASS)を採用し、より多くの測位衛星を受信可能となり測位範囲が大幅に拡大。GNSSの受信できない状況下でも、IMUとエンコーダーからの車両情報を統合処理し、車両位置情報を継続して算出します。

ホイールエンコーダ

車軸に直結したエンコーダーは、タイヤ回転数を正確精密に計測します。GNSSが利用できない計測エリアにおいて、車両位置の計測精度維持に効果を発揮します。IP-S2では、車両の両後輪にホイールエンコーダーを取り付け、車両速度や外輪差なども正確に測定することができます。

レーザースキャナー

スキャナーによる相対的な形状データとGNSSによる絶対的な位置情報が連動。絶対的な3D位置形状が算出できます。

**問い合わせは
コチラ**

IP-S2 / Lite画像処理モデル

【画像3次元解析機能】

走行した映像から3次元モデルを
計算する新システム

- ・走行車両から360° 全方位画像を撮影
- ・最先端の画像処理技術
「CameraVectorTechnology」採用



IP-S2 Lite [Mobile Mapping System]

撮影した360° 全方位カメラ映像の三次元化

【用途】 道路施設管理情報作成、カーナビなどの3D情報付加、
三次元景観MAP、 アセットマネジメント



【360° 全方位カメラ】

複数のセンサーをユニット化！
Cube System採用



【GNSSボード】・【IMU】
IP-S2 BOX

【GNSSアンテナ】 PG-A1



問い合わせは
コチラ