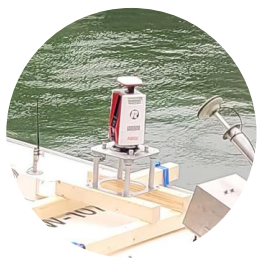
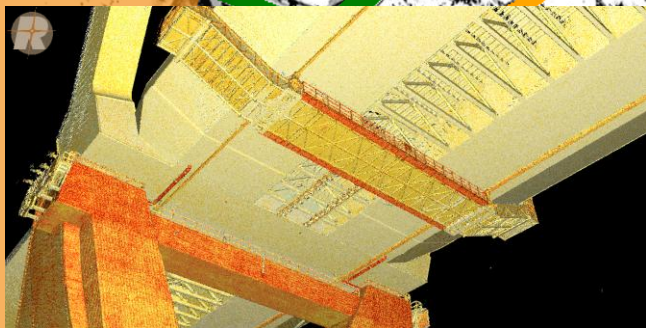
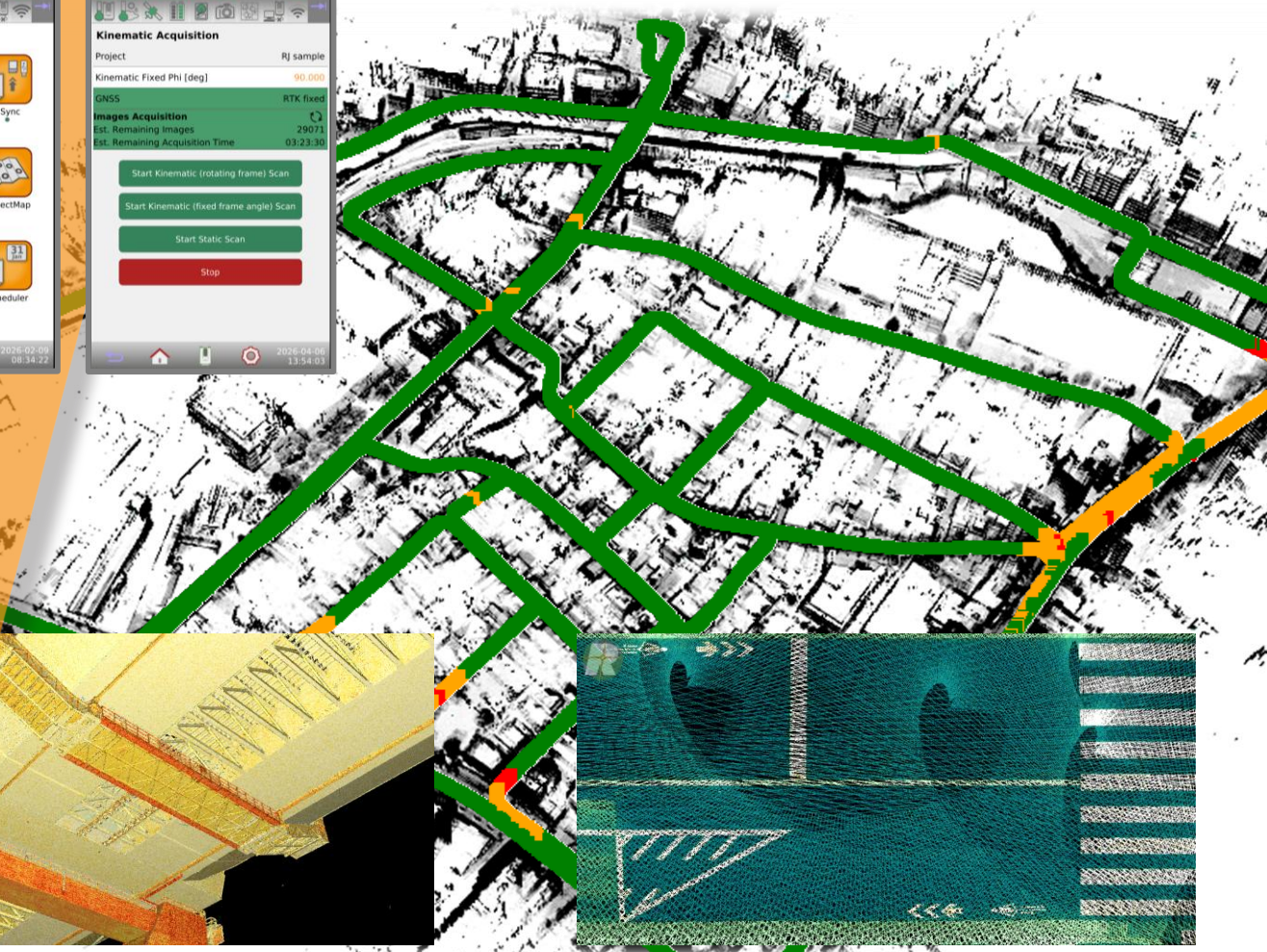
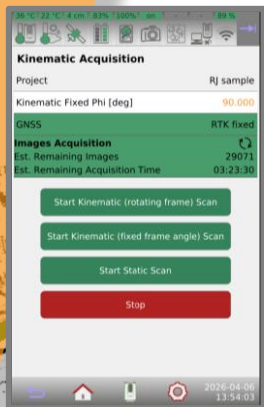


RIEGL VZ-i Series Kinematic Data Acquisition



Mobilize your Terrestrial Laser Scanner



RIEGL VZ-iシリーズの地上型3Dレーザースキャナーは、
静的データ取得から動的データ取得へ即座に切り替えることができます。

RIEGL VZ-iシリーズ用キネマティックアプリは、VZ-iシリーズのレーザースキャナーにあらかじめインストールされています。

※VZ-4000i₂₅ / VZ-6000i₂₅は対象外



[Kinematic-App動画](#)
こちらからご覧ください

 **RIEGL JAPAN**

オプションの外付けカメラによってカラー点群化も対応
(SONY:ILX-LR1)

Kinematic-Appの特徴

- 一般的なキネマティック計測で必要とされる高価なIMU/GNSSシステムが不要
- TLSに内蔵されているMEMS IMUとオプションのRTKアンテナの情報を使用
- 後処理ソフトウェアにおいて、点群データのマッチングから最適なトラジェクトリーデータを再生成することで最終的な3次元データの高精度化を達成する
- 絶対精度は2~3cm (TLS通常計測は5mm前後)、精度はUAVレーザーやMMSと同等



Kinematicスキャンモード

Kinematic-Appは2つの方法でデータ取得ができます。

正確な軌道計算を行うには、基本モードとして「回転フレームモード」を使用します。

このモードでは、スキャナは常に回転し続け、1回のスキャンで360°のデータを取得します。

「回転フレームモード」に加え、「固定フレームモード」を実行することで、

一定間隔の点データを取得することができます。

このモードでは、スキャナは一方向に固定され、回転せずに連続的にデータを取得します。



回転フレームモード
正確な軌道を実現する基本モード
(1回のパスで完了)



固定フレームモード
等間隔配置の追加モード
(左右を取得する際は2回のパスが必要)

Kinematicデータ処理

RISCAN PROの「ワンタッチ処理ウィザード」によるシンプルなデータ処理

ワークフローにより、フィルタリングや初期軌道の計算から、最終的な軌

道の微調整に至るまでの処理を自動的に行うことができます。

その結果、高精度な点群データが得られます。

Kinematic Data Filter
(データフィルタリング)

- ・バウンディングボックスを定義し、非常に近いデータ (プラットフォーム) と遠いデータを削除する
- ・反射率でフィルタリングする

Initial Trajectory Calculation
(初期軌道の計算)

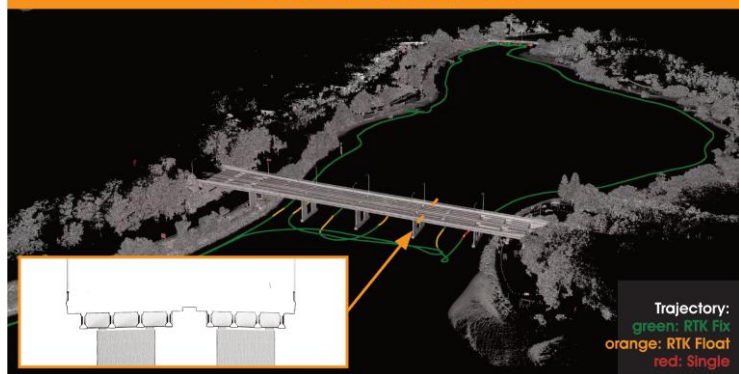
- ・IMUの設定とプラットフォームの種類を選択する
- ・PPK: ベースステーションのデータファイルをインポートする

Final Trajectory Refinement
(最終的な軌道の調整)

- ・プロジェクトシナリオを選択
- ・軌道の微調整設定を行う

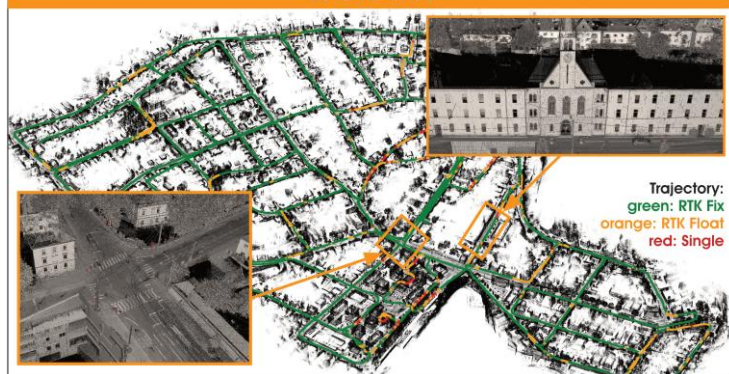
プロジェクトシナリオの参考例

橋梁構造物および岸辺地域



点群数 : 2億1800万
データ取得時間 : 25分

都市部環境



点群数 : 46億
データ取得時間 : 2時間38分

リーグルジャパン株式会社

〒164-0013
東京都中野区弥生町5-11-29 フジビル2F
Tell:03-3382-7340



このカタログの仕様および製品の的外観は、改良のため予告なく変更する場合があります。
イラスト、説明、技術データは変更されることがあります。
無断複写・複製・転載を禁じます。
記載されている会社名および製品名は、各社の商標または登録商標です。