



EmesentのVehicle RTKは、GCPを必要とせずに、広いエリアや長い直線状のアセットのスキャンをサポートし、高速、正確かつ再現性の高い結果を提供します。

自動化されたジオリファレンス機能とドリフト補正は、RTKとSLAMをインテリジェントに活用して結果を最適化し、非常に信頼性が高く堅牢な点群を確保すると同時に、労働集約的でエラーが発生しやすいプロセスを排除します。

地上ドローンベースのスキャンに加えて、車両ベースのスキャンも利用できるようになりました。

主な利点

- SLAMの堅牢性が向上し、これまでSLAMベースのLiDARマッピングシステムでは困難だった広いエリアや長い直線状のアセットをスキャン可能
- 自動化されたジオリファレンス機能とドリフト補正により、グラウンドコントロールターゲットの必要性が減り、インサイトを得るまでの時間を短縮
- 一貫性の高い地理位置情報から容易な再現性を実現
- 広いプロジェクトエリアやドローンの使用が適さない場所で、高速かつ正確なスキャンを繰り返し実行可能
- RTKとSLAMの最適な組み合わせをシームレスに活用することで、非常に信頼性が高く堅牢な点群を保証

ユースケースのシナリオ

- 都市計画、土木工学
- 鉱業、道路プロジェクト、道路状況検査における運搬道路のコンプライアンス
- インフラストラクチャおよび建設プロジェクト、鉄道建設工事
- 石油およびガスパイプライン
- 貯蔵場所の調査
- 空港、軍事基地などドローンが適さない場所でのユースケース



システム要件

ハードウェア要件

- Emlid RS/RS2+ GNSSレシーバー
- EmlidベースステーションまたはローカルCORSネットワークへのサブスクリプション
- Hovermap STまたはST-X
- 磁気または吸盤フットを備えたHovermap車載マウント

ソフトウェア要件

- Emesent Aura 1.6
- RTKライセンス資格
- Autonomy 3.2.2以上

接続性要件

CORSネットワークを使用している場合:

- Emlidローバー（またはモバイルホットスポット）用のローカルSIMカード
- CORSネットワークサブスクリプション

詳しくはこちらをスキャン

