

全周囲映像による自由な視点からの三次元計測が可能 モバイルマッピングシステム IMS3

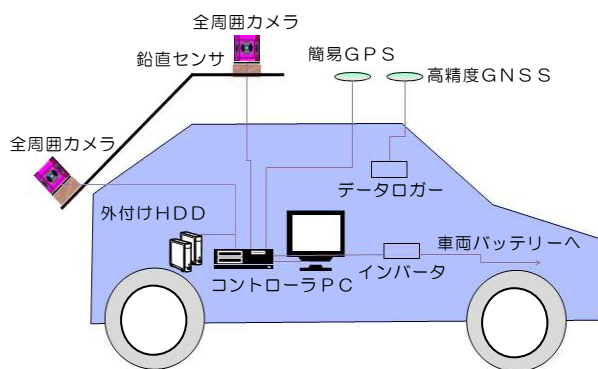


システムの概要

IMS3 による全周囲映像は、秒間最大 16 フレームを撮影し、2 台のカメラの撮影位置や傾きを映像処理 (CV 演算) にて自動的に高精度に求めます。これにより映像内で地物間の距離や面積等の三次元計測が可能となります (CV 映像)。また、搭載された高精度 GNSS (GPS、GLONASS (※) 等) によって、計測座標を絶対位置に補正することが可能です。

※GLONASS…ロシアが運用している衛星測位システム

シンプルな撮影システム



<搭載機器>

- ・全周囲カメラ × 2 台
- ・鉛直センサ
- ・GPS
- ・撮影専用PC
- ・データ記録用HDD

<オプション>

- ・高精度GNSS



17条申請が可能

IMS3 による全周囲映像は、公共測量作業規程の定める 1/500 精度の計測が可能です。
また、同作業規程準則 17 条の申請が可能です。

映像型モバイルマッピングの特徴

主な特徴	映像型 (IMS 3)
見やすさ	通常の写真画像と同様で見やすい。全周囲映像で現地を閲覧確認できる。 最大秒間 16 フレーム撮影で動画再生が可能。
地物判断のしやすさ	CV 映像から直接計測が可能。(映像解像度の範囲で地物判断が容易)
立体モデル作成	映像から立体モデルの作成が容易。
平面図作成	IMS 3、GNSS により平面図 (1/500~1/1000) の作成が可能。

URL: <http://www.teikoku-eng.co.jp/>