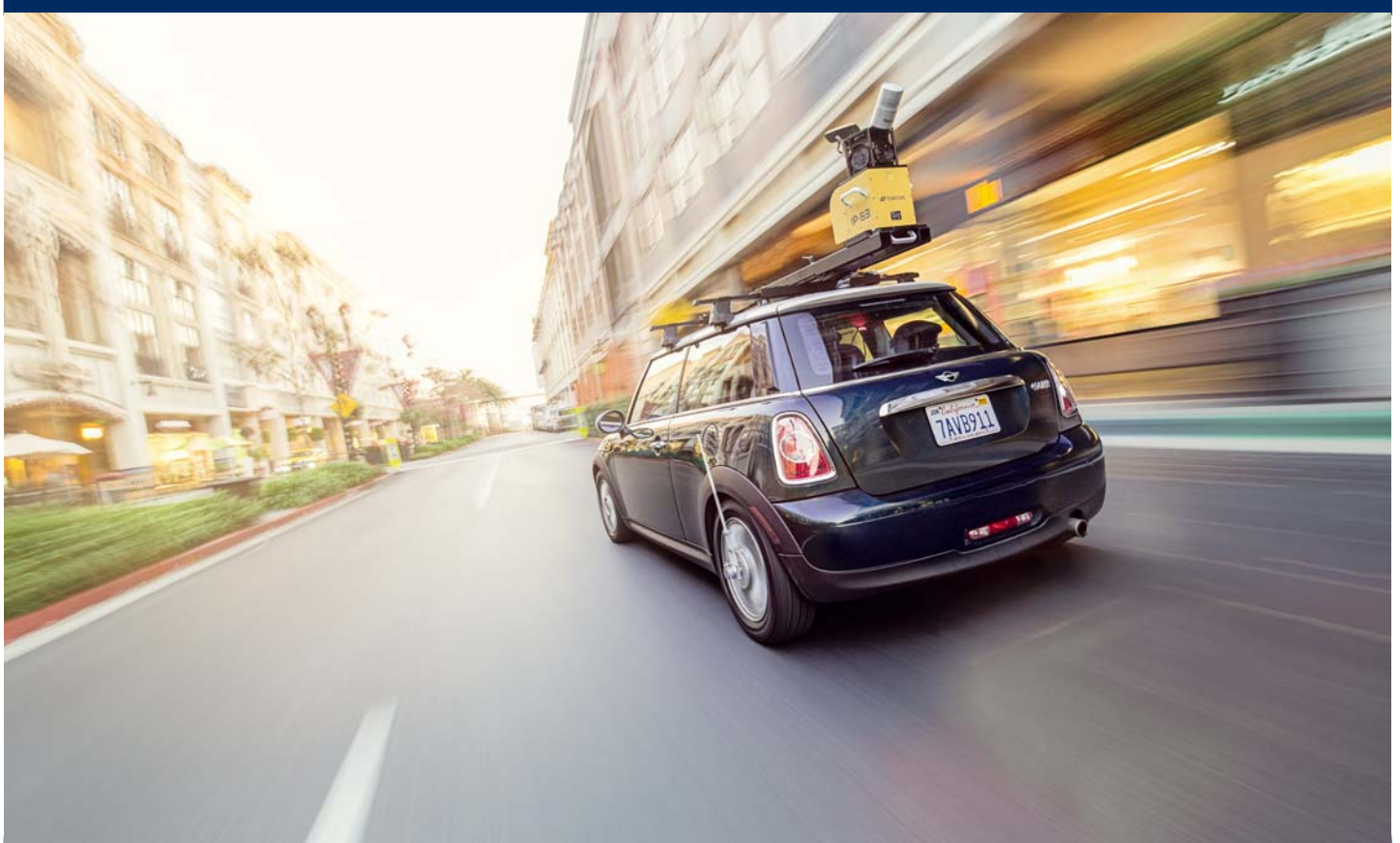




25 LAT

ZAUFANIE
STABILNOŚĆ
DOŚWIADCZENIE

■ rozwiązania pomiarowe



MOBILNY SYSTEM SKANUJĄCY IP-S3

**Zintegrowany system
do inwentaryzacji
infrastruktury naziemnej
łączący technologie
skanowania i GPS/GLONASS**

- łatwy montaż
- kompaktowa budowa i niska waga systemu
- poręczna waliza dla wygodnego transportu
- dokładny odczyt przebytej drogi i prędkości dzięki zewnętrznemu odometrowi
- system autokalibracji umożliwia szybkie i łatwe rozpoczęcie pracy
- pierwszy na świecie system tego typu wyposażony w funkcję „Play back”

 **TOPCON**

**Dzięki systemowi Topcon IP-S3 HD1
możesz z dużą wydajnością zbierać
dane geoprzestrzenne 3D nawet
z bardzo rozległych obszarów.**



Kompaktowa i lekka konstrukcja

Topcon IP-S3 został zbudowany tak, aby był ponad dwukrotnie mniejszy od swojego poprzednika. System ten może być łatwo zamontowany nawet przez tylko jedną osobę na małym aucie co umożliwi pozyskiwanie danych także w dotąd niedostępnych miejscach, takich jak bardzo wąskie miejskie uliczki.



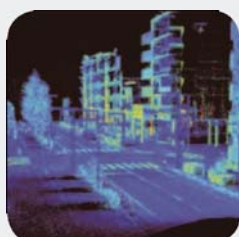
Łatwy transport i bezpieczne przechowywanie

Dzięki компактowemu rozmiarowi system Topcon IP-S3 mieści się w tylko jednej walizce co znacznie ułatwia transport i bezpieczne przechowywanie go.



Natychmiastowy podgląd danych

Funkcja "Play back" umożliwia kontrolę pozyskanych danych już chwilę po zakończeniu sesji pomiarowej. Możemy dokonać oceny danych na miejscu i wykonać pomiar uzupełniający bez konieczności wyjazdu do biura. Funkcja ta pozwala oszczędzić czas potrzebny na niepotrzebne przebywanie większych dystansów.

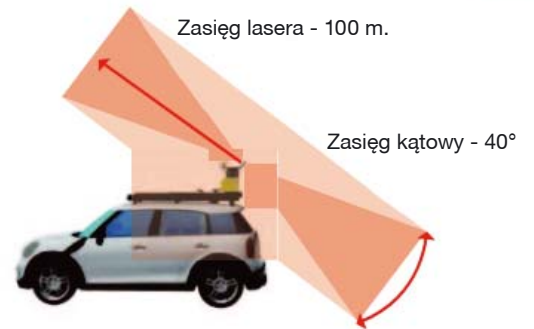
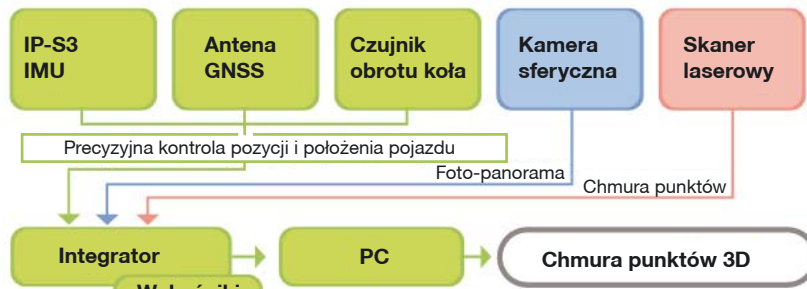


Pozyskiwanie chmury punktów o dużej gęstości

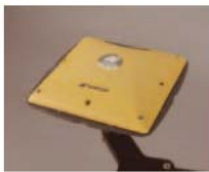
Skanowanie odbywa się z wydajnością 700,000 punktów na sekundę – to więcej informacji niż kiedykolwiek. Sześć aparatów fotograficznych o rozdzielczości 5 MP, pozyskuje zdjęcia o dużej rozdzielczości tworząc obraz 360 stopni otoczenia pojazdu.



Budowa systemu



IP-S3, IMU



Antena GNSS



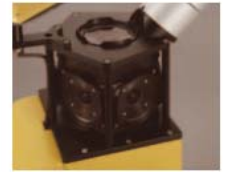
Czujnik obrotu koła



Integrator,
Wskaźnik kontrolny



Skaner laserowy



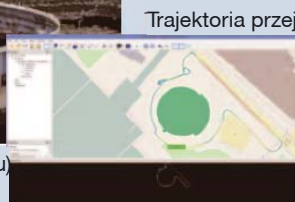
Kamera sferyczna

Wydajne i intuicyjne oprogramowanie do post-processingu i zarządzania danymi

Post Processing



Chmura punktów (po kolorowaniu)



Trajektoria przejazdu

Publikacja danych



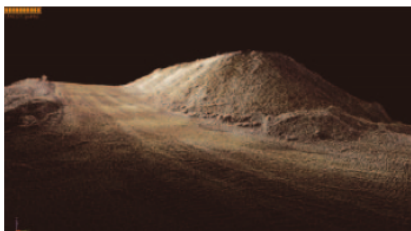
Oznakowanie pionowe/poziome



Tworzenie mapy bazowej 3D GIS

Szerokie zastosowanie dzięki wielu aplikacjom zewnętrznym, dającym możliwość pracy w dziedzinach takich jak

- inżynieria lądowa
- monitoring obiektów liniowych
- zarządzanie infrastrukturą, kontrola stanu nawierzchni
- korytarze transportowe - wykrywanie kolizji



Wydajne i intuicyjne oprogramowanie do post-processingu i zarządzania danymi

Mobile Master Field – monitorowanie i kontrola pozyskiwania danych.

Mobile Master Office – post-processing danych wraz z funkcjami kontroli danych

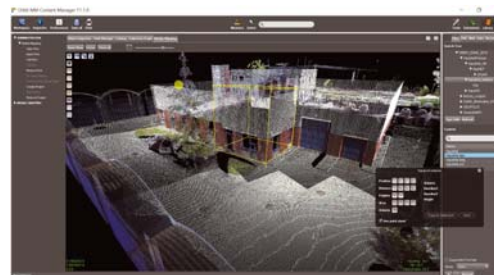
- intuicyjne menu
- podgląd w kokpicie pojazdu trajektorii przejazdu
- monitorowanie wszystkich sensorów w czasie rzeczywistym
- funkcja "Play Back" – kontrola pozyskanych danych po zakończeniu sesji pomiarowej

Mobile Master Office to oprogramowanie wyposażone w wydajny silnik przetwarzania wielkoskalowych zbiorów danych.



Orbit Content Manager, Asset Inventory, Orbit Publisher

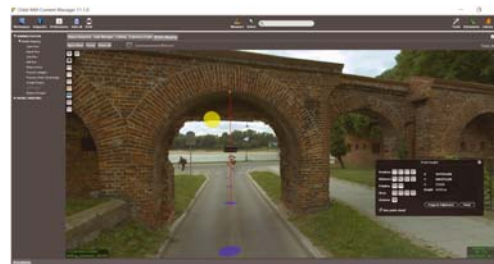
- błyskawiczny import danych z system IP-S3, optymalizacja chmury punktów i foto panoram,
- raport o dokładności danych w oparciu o punkty kontrolne wraz z raportem
- inwentaryzacja danych terenowych w oparciu o scenariusze pracy
- organizowanie, katalogowanie oraz publikowanie danych mobilnych



Orbit Content Manager – import danych oraz kontrola poprawności pomiarów



Orbit Asset Inventory – katalogowanie informacji w oparciu o scenariusze pracy



Orbit Publisher – publikacja danych w przeglądarce internetowej

Oprogramowanie ORBIT zapewni kontrolę nad całym cyklem życia danych mobilnych. To unikalna wydajność przetwarzania danych z możliwością publikacji danych do aplikacji zewnętrznych (SDK/API) lub za pomocą przeglądarki internetowej bez konieczności instalacji dodatkowych komponentów po stronie klienta.