

IP-S2 VISION – MOBILE DATENERFASSUNG



Steigern Sie den Wert Ihrer GIS-Datenbank mit georeferenzierten 3D-Bildern

- Aufnahme von 360°-Bildern mit Positionsinformationen während der Fahrt
- Messungen direkt in Bildern
- Erstellung von GIS-Bestandsdaten
- Aufrüstbar

It's time.

Fahrzeugmontiertes System

Das Mobile Mapping-System **IP-S2 Vision** von Topcon liefert Panoramabilder für jedes GIS-Projekt.

Das fahrzeugmontierte System sammelt während der Fahrt mit normaler Geschwindigkeit georeferenzierte Daten zur Bestandserfassung im befahrenen Straßenbereich. Das System reduziert Ihre Projektkosten bei gleichzeitiger Erhöhung der Arbeitssicherheit, da die Außendienstmitarbeiter nicht mehr wie bisher im gefährlichen Straßenbereich arbeiten müssen. Das IP-S2 Vision ist die perfekte Lösung für die 3D-Kartierung in schwierigen GNSS-Umgebungen wie Häuserschluchten, sowie für die Innere Sicherheit und im Katastrophenmanagement.

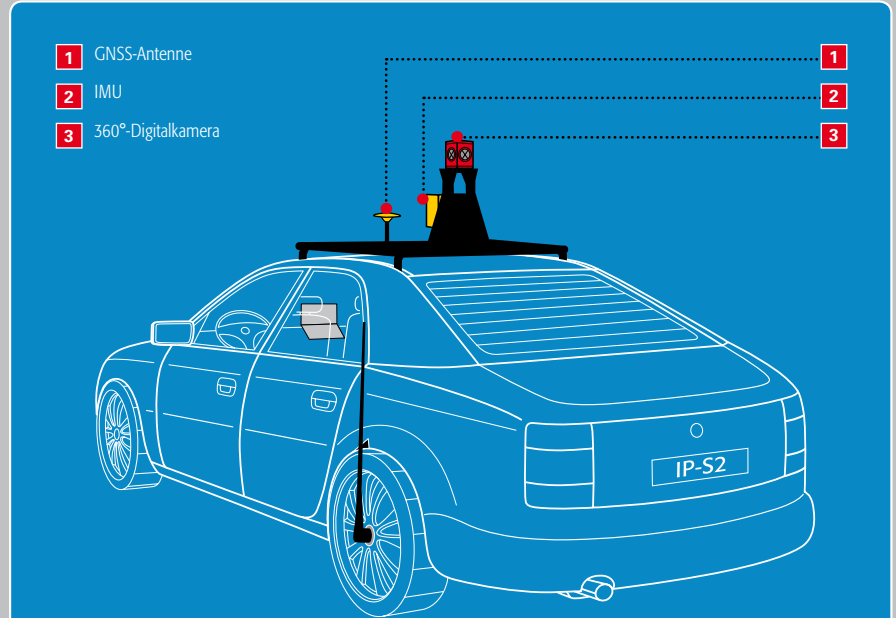
Die genaue Fahrzeugposition berechnet das IP-S2 durch die Kombination von drei verschiedenen Technologien: die räumliche Position wird über einen 2-Frequenz-GNSS-Empfänger bestimmt, ein Trägheitsmesssystem (IMU) liefert Bewegungsinformationen und zudem übermitteln externe Radsensoren Odometriedaten. Diese drei Technologien erzeugen gemeinsam eine präzise 3D-Position des Fahrzeugs selbst an Orten, wo Satellitensignale durch Hindernisse wie Gebäude, Brücken oder Baumreihen nicht empfangen werden können.

Mit Hilfe der von IP-S2 Vision gesammelten Daten können Straßenschilder, Bäume und andere Merkmale am Straßenrand auf einfache Weise kartiert und innerhalb einer GIS-Umgebung gemessen werden. Die Hinzufügung von Objektattributen stellt eine ideale Grundlage für jede beliebige Asset-Management-Anwendung dar. Ein Upgrade auf ein IP-S2 System mit Laserscannern ist möglich. Die Messgenauigkeit wird damit verbessert und die Bandbreite der Anwendungen erhöht.

TOPCON
www.topcon.eu

Die technischen Daten können ohne Ankündigung geändert
©2010 Topcon Corporation. Alle Rechte vorbehalten 09/2010.

IP-S2 VISION Aufnahme von 360°-Bildern während der Fahrt mittels mobiler Datenerfassung



Genauigkeit der Fahrzeugpositionierung bei GNSS-Signalausfall*

Ausfall- dauer	System	Positionsfehler (m)		Ausrichtungsfehler (Grad)		
		2D	H	Roll	Pitch	Heading
0s	IP-S2 (AG58 - 1°/Hr)	0.015	0.025	0.020	0.020	0.040
	IP-S2 (AG60 - 3°/Hr)	0.015	0.025	0.025	0.025	0.050
15s	IP-S2 (AG58 - 1°/Hr)	0.020	0.025	0.020	0.020	0.045
	IP-S2 (AG60 - 3°/Hr)	0.025	0.025	0.025	0.025	0.060
30s	IP-S2 (AG58 - 1°/Hr)	0.040	0.030	0.025	0.025	0.050
	IP-S2 (AG60 - 3°/Hr)	0.055	0.030	0.030	0.030	0.075

Die aufgeführten Fehler ergeben sich als Mittelwert der maximalen Fehler für mindestens 30 GNSS-Singalausfälle. Vor und nach jedem Ausfall waren die Mehrdeutigkeiten für mindestens 100 Sekunden gelöst. Alle Ergebnisse beruhen auf einer in beiden Richtungen geglätteten Lösung unter Einbeziehung der Trägheits- und Odometriedaten. Die Werte wurden mittels kinematischem Post-Processing bestimmt.

* Unter optimalen Bedingungen



Sensorinheit IP-S2 Vision



Tragbares, einfach zu montierendes System



Leicht zu bedienen und kompakt

Ihr Topcon-Vertragshändler vor Ort ist: