

TOPCON IP-S3 HD1

KOMPAKTES, HOCHAUFLÖSENDES SYSTEM
ZUR MOBILEN 3D-DATENERFASSUNG





Ultimative Objekterkennung und Datenerfassung

- integrierte, schlüsselfertige Lösung
- besonders kompaktes Design
- mehrere Laser für minimale Scan-Schatten
- erstaunlich einfach zu bedienen
- keine Kalibrierung durch den Anwender erforderlich
- vollständige Integration von Punktwolke und Bildern

Hochauflösende Punktwolken mit farbigen Overlay-Bildern

Mit dem IP-S3 HD1 ist es Topcon gelungen, seine umfangreichen Erfahrungen in der mobilen Datenerfassung in einem kleinen Paket zu kombinieren. Das System ist Topcons Antwort auf die Herausforderungen einer hochpräzisen dreidimensionalen Datenerfassung von Straßen und umliegenden Objekten. Drei Technologien tragen zur exakten Positionsbestimmung des Fahrzeugs bei: Ein GNSS-Zweifrequenzempfänger ermittelt die räumliche Position, eine inertiale Messeinheit (IMU) bestimmt die Raumlage des Fahrzeugs, und der Anschluss eines externen oder im Fahrzeug integrierten Radsensors erfasst Wegstreckendaten (Odometrie). Mit den so ermittelten Daten lässt sich eine hochgenaue 3D-Position des Fahrzeugs selbst bei durch Gebäude, Brücken oder Bäume abgeschatteten Satellitensignalen bestimmen.

Im System steckt ein kompakter LiDAR-Sensorkopf mit Lasern, die Objekte in bis zu 100 Meter Entfernung von der Straße erkennen. Die hochauflösende Panoramakamera mit 30 Megapixeln nimmt zudem in festen Entfernungsabständen Fotos auf. Alle Sensordaten werden aufgezeichnet und über eine gemeinsame Uhr vom IP-S3 HD1 mit Zeitstempeln versehen.

Mit der leistungsfähigen Komplettlösung Mobile Master Field und Office erfassen Sie die georeferenzierten LiDAR-Daten und/oder Digitalaufnahmen und verarbeiten diese zu einer farbigen 3D-Darstellung, die anschließend für weitere Softwarepakete exportiert werden kann. Dank Matching-Algorithmen und Passpunktfunktionen können Sie Präzision und absolute Genauigkeit optimieren. Die Software Mobile Master bietet eine unkomplizierte Bedienoberfläche zum Kombinieren, Betrachten und Bearbeiten der verschiedenen Sensordaten.

Dank IP-S3 HD1 verfügen Sie schnell über hochgenaue Daten und dynamische Bildgebung für alle Arten von Kartierungsprojekten. Das leicht zu montierende Fahrzeugsystem arbeitet bei normaler Reisegeschwindigkeit – damit werden Straßenzustandserfassungen und die Inventarisierung von Objekten am Straßenrand quasi im Vorbeifahren erledigt. Da Personen die Fahrbahn zum Messen nicht mehr betreten müssen, wird auch die Arbeitssicherheit erhöht. Weitere Anwendungen umfassen Rohrleitungen, Ver- und Entsorgungseinrichtungen, Einbaukontrolle und Dokumentation, Fortschrittsüberwachung und Risikobewertung.



Hochauflösender Laserscanner

Der Laserscanner IP-S3 HD1 erfasst jede Sekunde 700.000 Punkte in einem Bereich von 100 Metern. Mit dem 360 Grad großen Erfassungsbereich in der Horizontalen und dem 30 Grad großen Bereich in der Vertikalen wird die Datenerfassung beschleunigt, während gleichzeitig der Laserschatten deutlich reduziert wird. Mit nur 18 Kilogramm ist es das leichteste und kompakteste System für die hochauflösende mobile Datenerfassung, das derzeit verfügbar ist.

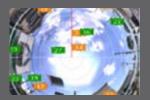


> MAP

> PROCESS

FXTRACT

> DELIVER



Erfassen

Die Datenerfassung mit dem IP-S3 HD1 zeichnet mehr Daten in kürzerer Zeit auf. Ein kompletter Datensatz für die detaillierte, kontinuierliche Darstellung der Realität wird erfasst.



Auswerten

Mit der Software Mobile
Master Office sind Ihre
Daten im Nu ausgewertet.
Durch automatisches
Zuordnen von mehrfachen
Überfahrten und Erkennen
von Kreuzungen wird eine
hohe Präzision erreicht.
Die Einbindung von
Passpunkten führt zu einer
hohen Genauigkeit. Farbige
Scans mit Bildern stellen
sicher, dass die Daten
hervorragend visualisiert
und für alle Betrachter
verständlich sind.



Extrahieren

Mobile Master
Office übergibt die
Punktwolkendaten
problemlos an die
Extraktionssoftware Ihrer
Wahl, zum Beispiel Topcon
ScanMaster, Orbit Asset
Inventory, Autodesk Recap
oder Bentley PointTools.



Übergeben

Exportieren Sie die extrahierten Daten in GIS- und CAD-Ergebnisobjekte, die dann in weiteren Anwendungen und Arbeitsabläufen verwendet werden können.

P-S3 HD1: Timing-	Einheit
Abmessungen (B × T × H)	260 ×160 × 121 mm
Gewicht	3,0 kg
Anschlüsse	Stromversorgung, Ethernet, Scanner, 360°-Kamera, Radsensor, IMU, GNSS- Antenne
Zeitliche Auflösung	10 ns
Sensoreinheit	
Abmessungen (B × T × H)	300 × 500 × 600 mm
Gewicht	18 kg
GNSS-Empfänger	
Tracking	226 universelle Kanäle für den zuverlässigen Empfang aller sichtbaren GPS- und Glonass-Satelliten auf L1/L2 (Code und Träger)
IMU	
Nullpunktstabilität Kreisel	1°/hr
Nullpunktstabilität Beschleunigungs- messer	7,5 mg
Laserscanner	
Messrate	700.000 Punkte/s
Reichweite	100 m bei 100 % Reflexionsvermögen, 70 m typisch
Kalibrierung	von Topcon kalibriert
Sphärische Kamera	1
Kameraeinheit	CCD-Kamera (6 Stück)
Max. Auflösung	8000 × 4000 Bildpunkte
Systemdaten	
Absolute Koordinater	ngenauigkeit
(1 Sigma)*1 (1 Sigma)*2	50 mm auf 10 m 10 mm auf Straßenober- fläche
Kontinuierliche Messdauer	8 Stunden (etwa 1 TB Daten)
Umgebungsbedingu	ingen/Temperaturbereich
Betrieb	0 °C bis 45 °C
Lagerung	–30 °C bis 60 °C
Elektrisch	
Eingangsspannung	9 V bis 36 V
Leistung	60 W



Weitere Informationen finden Sie auf unserer Website: **topconpositioning.de**

Änderungen ohne Ankündigung vorbehalten. ©2016 Topcon Corporation. Alle Rechte vorbehalten. T530DE B 4/16



Hochauflösender Laserscanner

- Erfassen von hochauflösenden 3D-Punktwolken
- Transformieren von Daten in globale 3D-Koordinaten mit genauen Zeitstempeln
- Erzeugen georeferenzierter Panoramen



Positionsbestimmung

- Bestimmen präziser Positions- und Lagedaten
- integrierter GNSS-Zweifrequenzempfänger
- Inertialsystem (IMU)
- stetiges Überwachen der Bewegung und Richtung des Fahrzeugs



Radsensor

- Radsensor für höhere Genauigkeit und Zuverlässigkeit
- erkennt Radumdrehungen
- nur ein Radsensor erforderlich



Bilderfassung

- 30-Megapixel-Panoramakamera
- Ergänzung um weitere Bildsensoren für noch mehr Klarheit