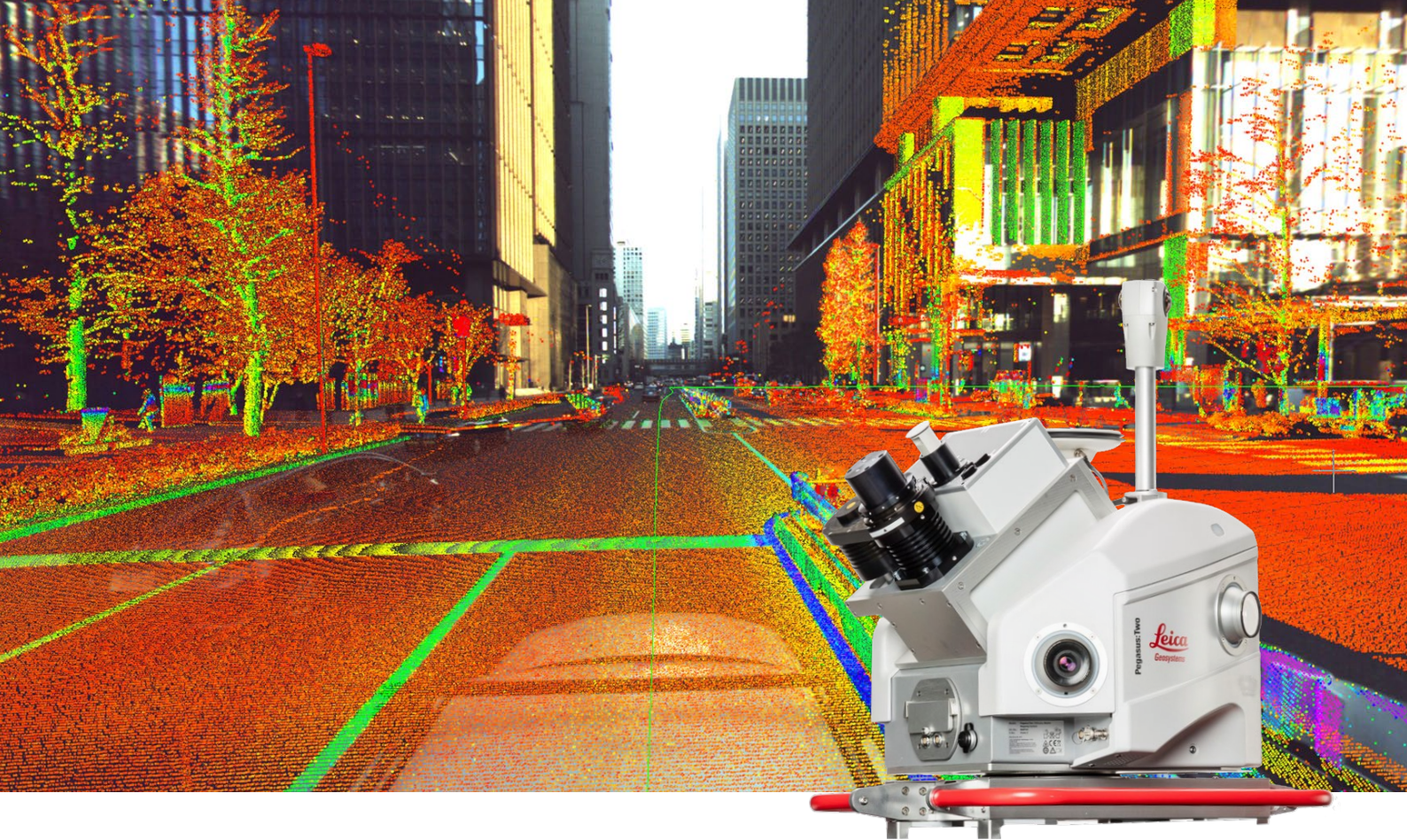


Leica Pegasus:Two Ultimate

モバイルリアリティ・キャプチャ



計測の柔軟性が向上

カメラ機能の向上によって様々な条件での計測に対応できるようになり、生産性が向上しました。ダイナミックレンジが広がり、これまで以上に鮮明でシャープな画像が取得できます。12メガピクセルカメラを搭載し、画質と写真測量性能が大幅に向上しました。



市街地データをデジタル化

Pegasus:Two Ultimate を利用することで、スマートシティ構築のために都市インフラ、計画および資源データをデジタル化し、この市場におけるビジネスを成長させ、最良のソリューションを提供することが可能になります。レーザー点群と重畳するシームレスな 360° の画像は、自動運転車向けデータ生成に役立ちます。



現場の生産性が向上

センサー拡張ポートの追加によって、より多くのデータを取得できるようになりました。取り外し可能な SSD に直接データを記録することにより、現場での作業時間が短縮でき、現場の生産性が向上しました。

Leica Pegasus:Two Ultimate 製品仕様

フレーム & リアカメラ

カメラ数	内蔵カメラ4台、オプションで1台または2台のリアカメラ
センサー	高感度 CMOS 12MP (4000 × 3000)
ピクセルサイズ	3.45 μm
最大フレームレート	8.6fps, 最大825MP (収集、圧縮、保存) / 秒
レンズ	12 mm
計測範囲	61° × 47°

360° カメラ

カメラ数	デュアル魚眼カメラ
センサー	24MP パノラマカメラシステム (2 × 12 MP)
ピクセルサイズ	3.45 μm
計測範囲	完全球の 98% 相当

スキャナー

スキャナー製造者のデータシートを参照のこと

コントロールユニット

工業用マルチコア PC, 低消費電力, 舗装用カメラまたは追加のサイドカメラ用の追加ポート 2台, USB3.0 インターフェース付 1TB HDD, PPS/NMEA/DMI 出力用同期ポート
USB, イーサネット, バッテリー経由の無線通信
リモートインターフェース経由サービスサポート

バッテリー (リチウムイオン)

標準動作時間	8時間
VAC 入力電圧	100 ~ 240VAC 自動レンジ調節
AC入力電流 (チャージサイクル)	最大 350W
AC 入力周波数	50/60 Hz
充電時間	最長 11.0 時間, 開始時残量 0 %
DC 出力	21 - 29 V
W/A 時間	2685W 時間 / 104A 時間

GNSS/IMU/SPAN センサー

Lバンド, SBAS, QZSS のトリプルバンドで GPS, GLONASS, Galileo, BeiDou を確実に受信, シングル/デュアルアンテナ対応, ホイールセンサーインプット, タクティカル・グレード, ITAR 規制なし, 低ノイズ FOG IMU

周波数	200 Hz
MTBF	35,000 時間
ジャイロバイアス走行中安定性	0.75° ± deg/時間
ジャイロバイアスオフセット	0.75° deg/時間
ジャイロアンギュラー・ランダムウォーク	0.1° deg/√時間
ジャイロスケール係数	300 ppm
ジャイロレンジ	450° ± deg/秒
加速度計バイアス	1 mg
加速度計スケール係数	300 ppm
加速度計レンジ	5 ± g
10秒停止後の位置精度	水平方向 0.020m RMS, 鉛直方向 0.020m RMS, ピッチ / ロール 0.008° RMS, ヘディング 0.013° RMS

アクセサリ (オプション)

ホイールセンサー
1,000/バース/回転, IP67, ホイールセンサーデータの統合タイムスタンプ (GNSS コントローラーが処理)。ホイールセンサーデータの処理は、航跡計算ソフトウェアベースのカルマンフィルタ処理と統合されます。さまざまなホイールサイズに対応。

回転プラットフォーム
オプションの回転プラットフォームで、カメラの位置を変えることなく別のスキャナーやプロファイラポジションを提供

バッテリー

重量	34.8 kg
寸法	65 x 32 x 37cm

環境

動作温度	0°C ~ +40°C, 結露なきこと IP 保護レベル IP52, スキャナーを除く。 スキャナー関連ドキュメントを参照のこと。
保管温度	-20°C ~ +50°C, 結露なきこと

精度*

水平精度	0.020 m RMS
鉛直精度	0.015 m RMS
条件	上空視界良好

生産性*

1プロジェクトにおけるデータ生成 (圧縮時)	129GB/時間, または 3.3GB/km (推奨)
(画像と点群の) 後処理後のデータ生成	180GB/時間, または 4.5GB/km (推奨)

エクスポート (オプション)*

画像	写真測量パラメータ用の JPEG, ASCII
点群	バイナリ LAS 1.2, X, Y, Z, インテンシティ, RGB 値 カメラ画像によるカラー処理 Hexagon Pointフォーマット, Recap, E57

精度テスト条件*

スキャンレート	1,000,000点 / 秒
画像への距離	3 m
走行速度	40 km/h
システム構成	ホイールセンサーなし, デュアルアンテナなし
レーザースキャナー	ZF 9012
最大ベースライン	3.2 km

再現性*

上空視界良好, GPS + GLONASS 処理, 位相ディファレンシャルをベースとする。点群から手動で点を計測。26個のチェックポイントを4回, 合計104回計測。チェックポイントはトータルステーションとレベルで計測。その結果, X, Y, Z それぞれの標準エラー値は, -0.004m, -0.004m, 0.001m で, 標準偏差は 0.011m, 0.012m, 0.008m になった。

センサープラットフォーム

重量	51kg (ケース別), 86kg (ケース込)
寸法	60 x 76 x 68 cm, (プロファイラバージョン) 60 x 79 x 76 cm, Leica ScanStation P20,P40,P50
ケース収納寸法	68 x 68 x 65 cm

* 特に記載がない場合、ZF9012 プロファイラおよび iMAR FSAS IMU 併用の Leica Pegasus:Two でのデータです。

イラスト、説明、技術データは変更されることがあります。無断複写・複製・転載を禁じます。
Copyright Leica Geosystems AG, Heerbrugg, Switzerland, 2018.
875120ja - 02.18