

Leica Pegasus:Two

モバイルマッピング・ソリューション



予算の作成、メンテナンス・スケジュール、予算管理のための道路計測、屋外広告のコンプライアンス等、さまざまな用途で利用されるアセット情報は、半自動でデータ抽出して標準的な GIS インターフェイスに転送すれば手間がかかりません。

適切な基準点を利用しながら、道路敷設のための設計と測量作業を車両走行速度で実行します。標準でローカル座標への変換作業を行い、膨大なデータでさえ簡単に処理することができます。

測量時間を短縮し人員を適正に配置しながら、安全で手間をかけずに、しかも素早く正確に鉄道地図を制作して、効率的な保守点検を実現します。

Leica Pegasus:Two 製品仕様

カメラセンサー

カメラ数	8
CCD サイズ	2000 x 2000
ピクセルサイズ	5.5 x 5.5 ミクロン
最大フレームレート	8 fps、256 メガピクセル (収集、圧縮、保存)
レンズ	焦点距離 8.0mm、高耐久性；焦点距離 2.7mm、トップ
計測範囲	360° x 270°

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。USB3 インターフェース付属 1 TB SSD。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

標準動作時間	9 時間、プロファイラバージョン； 13 時間、スキャナーバージョン
VAC 入力電力	100 ~ 240 VAC 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	2685 W 時間 / 104 A 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、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 (±°/時間)	0.75
ジャイロバイアスオフセット (°/時間)	0.75
ジャイロアンギュラー・ランダムウォーク (°/√時間)	0.1
ジャイロスケール係数 (ppm)	300
ジャイロレンジ (±°/秒)	450
加速度計バイアス (mg)	1
加速度計スケール係数 (ppm)	300
加速度計レンジ (±g)	5
10 秒停止後の位置精度	水平方向 0.020 m RMS、鉛直方向 0.020 m 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 バレル / 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

センサープラットフォーム

重量	51 kg (ケース別)、86 kg (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)
ケース収納寸法	68 x 68 x 65 cm



バッテリー

重量	34.8 kg
寸法	65 x 32 x 37 cm

環境

動作温度範囲	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してください。
保管温度範囲	-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	基準点なし、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) (画像と点群の) 後処理後のデータ生成 後処理時間	43 GB/h、または 1.1 GB/km 60 GB/h、または 1.5 GB/km データ収集を1時間行う場合、カラー処理をしない後処理の所要時間は1時間、カラー処理を行う後処理では所要5時間
---	--

エクスポート (オプション)

画像点群	写真測量パラメータ用の JPEG、ASCII 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。
------	--

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
レーザーセンサー	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、-0.004 m、-0.004 m、0.001 m で、標準偏差は 0.011 m、0.012 m、0.008 m になった。

*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。データシートは予告なく変更することがあります。



左から右：
オプションのホイールセンサー、電源ケーブルとバッテリーおよび雨除け、センサーシステム

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, 2014. 823305jp - 07.14 - galledia

● お問い合わせ: di@leica-geosystems.co.jp

ライカジオシステムズ株式会社

〒108-0073 東京都港区三田1-4-28 三田国際ビル18F Tel. 03-6809-4965

leica-geosystems.co.jp

- when it has to be **right**

Leica
Geosystems