

| unidad UL-2 | | | | |
|---|--|---------|-----------|-----------|
| Tamaño (ancho x fondo x alto) | Aproximadamente 28,5 cm x 23,5 cm x 19,5 cm (cuerpo) | | | |
| peso | Aproximadamente 2,7 kg (escáner/cámara/antena) | | | |
| Fuente de alimentación | Suministrado por Matrice300 | | | |
| Método de comunicación | Conexión inalámbrica (Wi-Fi) Escáner láser 2D | | | |
| Rango de medición | 2,5 ma 300 m (100 % de reflectancia) | | | |
| Ángulo/velocidad de escaneo | 90° (intervalo de 0,18°) / 60 escaneos por segundo | | | |
| tasa de disparos | por segundo 60.000 pulsos | | | |
| Resolución | 1mm | | | |
| Error de repetición (1σ) | Intensidad de la señal (fuerte): 4 mm Intensidad de la señal (débil): 20 mm | | | |
| exactitud | ≤ 5mm | | | |
| Norma de seguridad láser JIS C 6802: 2014 | Láser de medición: Clase 1 | | | |
| Formato de archivo de salida | Formato único | | | |
| GNSS/IMU | | | | |
| GNSS/IMU | GNSS: 5 Hz IMU: 200 Hz | | | |
| Sistemas satelitales que se pueden recibir. | GPS, GLONASS, QZSS, GALILEO, BEIDOU | | | |
| Cabeceo/Rollo-Guía | 0,025/0,025-0,08° | | | |
| antena GNSS | 2 frecuencia | | | |
| Especificaciones de precisión | Precisión por método de observación. | | | |
| | | DGPS | RTK | PPK * |
| Precisión de posición (m) | 1,5-3,0 | 0,5-2,0 | 0,02-0,05 | 0,02-0,05 |
| Precisión de velocidad (m/s) | 0,05 | 0,05 | 0,02 | 0,015 |
| Rollo y cabeceo (°) | 0,04 | 0,03 | 0,03 | 0,025 |
| Dirección (°) | 0,3 | 0,28 | 0,18 | 0,08 |
| cámara | | | | |
| Número de píxeles | 12,3 millones de píxeles (píxeles efectivos de la cámara) | | | |
| lente | lente ultra gran angular | | | |
| control de obturador | Obturador de intervalo vinculado al escaneo | | | |
| matriz300 | | | | |
| Tamaño (ancho x fondo x alto) | 81,0 cm x 67,0 cm x 43,0 cm (sin incluir la hélice) Dimensión diagonal 89,5 cm. | | | |
| Número de rotores | cuatro | | | |
| Fuente de alimentación | Batería Li-Po TB60 5935mAh 2 piezas | | | |
| Tiempo máximo de vuelo | Aproximadamente 27 minutos (en vuelo estacionario/con la unidad UL-2 instalada) | | | |
| sensor de obstáculos | Montado en todas las direcciones | | | |
| peso | 6,3 kg (Matrice300 incluida la batería) | | | |
| despegue y aterrizaje automático | Posible | | | |
| Vuelo preprogramado | Posible | | | |
| Radiofrecuencia (transmisor) | 2.400~2.483GHz 5.725~5.850MHz | | | |
| Distancia máxima de transmisión | Aproximadamente 8Km (si no hay obstáculos ni interferencias de radio) | | | |

*Error RMS al realizar el análisis de posprocesamiento de datos cinemáticos utilizando POSPac UAV

- Al volar un UAV (vehículo aéreo no tripulado), cumpla con las disposiciones de las leyes de aviación, preste mucha atención a las condiciones climáticas y no vuele con mal tiempo, y otras regulaciones y tenga debidamente en cuenta la seguridad.
- Verifique cuidadosamente los asuntos relacionados con el vuelo, como la instalación del equipo y el estado de carga de la batería, antes de volar.

Las especificaciones enumeradas en este catálogo no garantizan el rendimiento durante el uso y se ven afectadas por la ubicación del satélite GNSS, las condiciones climáticas y las condiciones ambientales.

Comuníquese con nosotros sobre capacitación y mantenimiento en el momento de la entrega.



Componentes estándar UL-2 Precio abierto

- Conjunto completo de unidad UL-2
- UAV MATRIZ 300
- Batería para vehículos aéreos no tripulados (TB60)
- controlador de proposiciones
- cargador
- Caso
 - Software de procesamiento de estela
 - Software de generación de nubes de puntos
 - Software de coloración de nubes de puntos

Tamaño de caja UL-2

(ancho x fondo x alto)

Caja de almacenamiento del cuerpo principal Matrice300 de aproximadamente 60 cm x aproximadamente 80 cm x aproximadamente 35 cm

Caja de almacenamiento de la unidad de medida UL-2

Aproximadamente 33 cm x aproximadamente 50 cm x aproximadamente 26 cm

Estación de carga de baterías

Aproximadamente 40 cm x aproximadamente 50 cm x aproximadamente 25 cm



TI Asahi

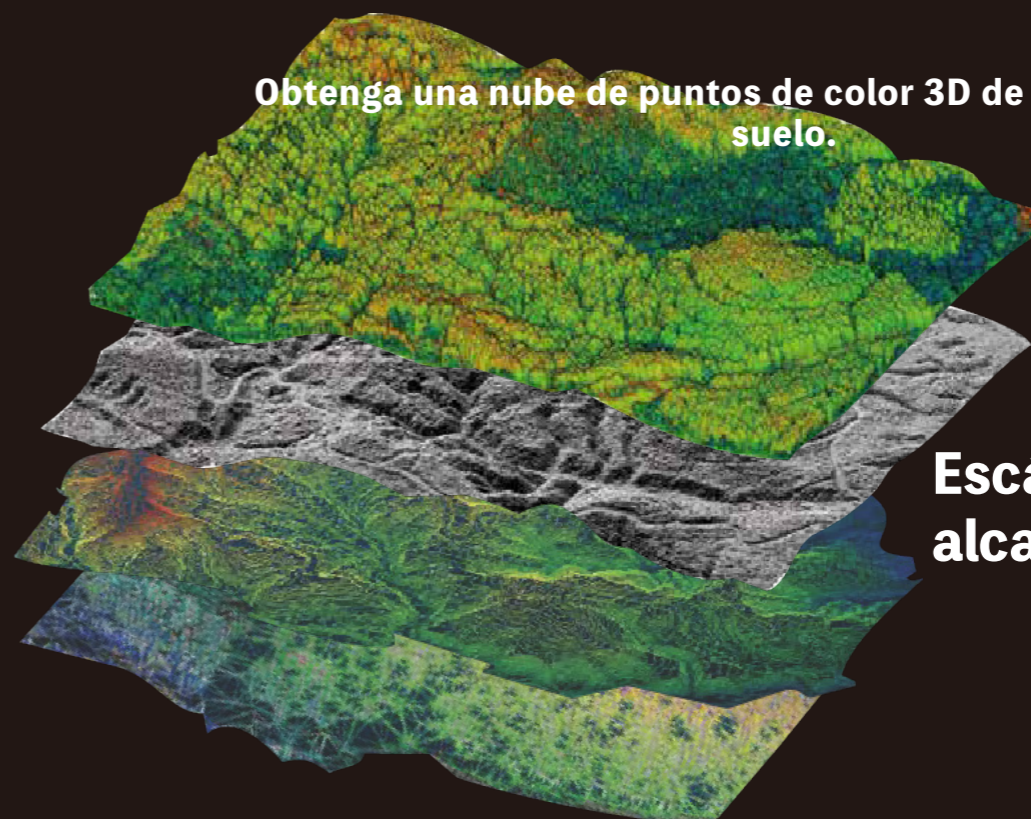
UL-2

ingeniería de topografía láser UAV

UL-2



Obtenga una nube de puntos de color 3D de la superficie del suelo.



Escáner de largo alcance con cámara.



TI アサヒ株式会社

WEB サイトはこちらから

<https://www.pentaxsurveying.com/>



ISO9001 : 2015 認証取得

本社 〒339-0073 埼玉県さいたま市岩槻区上野4-3-4 TEL.048-793-0008 (代)

国内営業グループ 〒339-0073 埼玉県さいたま市岩槻区上野4-3-4 TEL.048-793-0018

大阪出張所 〒560-0035 大阪府豊中市箕輪1-21-11-303 TEL.06-6152-1282

福岡出張所 〒819-0166 福岡県福岡市西区横浜1-12-27-202 TEL.092-806-7685

JSIMA

Jigaku Jizomeiji Instrumente Manufacturing Association

JSIMAは、日本測量機工業会連合会のシンボルマークであり、日本測量機工業会の標準マークです。

*Lea y comprende los manuales de instrucciones de los productos enumerados en este catálogo antes de utilizarlos correctamente. *Las especificaciones, configuración, apariencia, precios, etc. enumerados en este catálogo están sujetos a cambios sin previo aviso.

*Los colores y las fotografías del producto son materiales impresos, por lo que pueden diferir ligeramente de los colores reales. *Las imágenes mostradas en este catálogo tienen fines ilustrativos únicamente.

*PENTAX y PENTAX tienen licencia de HOVA Corporation.

*Otros nombres de empresas, nombres de productos, logotipos, etc. enumerados son marcas comerciales o marcas comerciales registradas de cada empresa. *Está prohibida la reproducción o copia no autorizada.

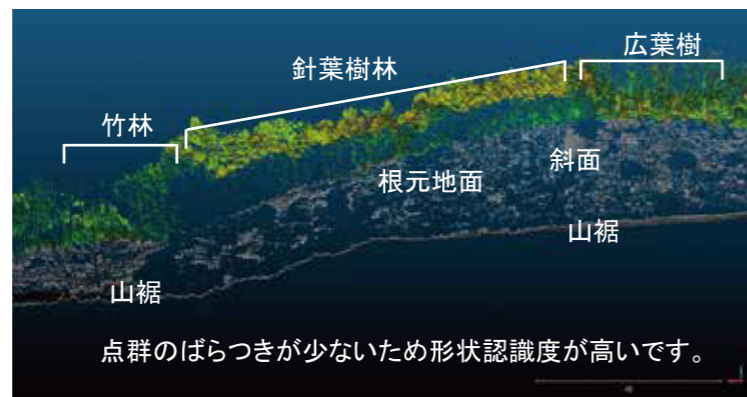
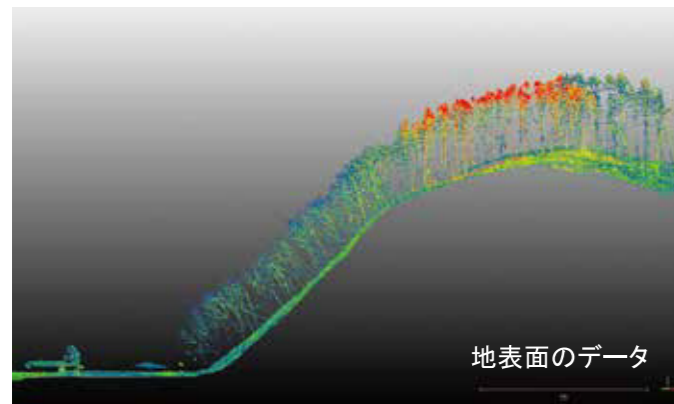
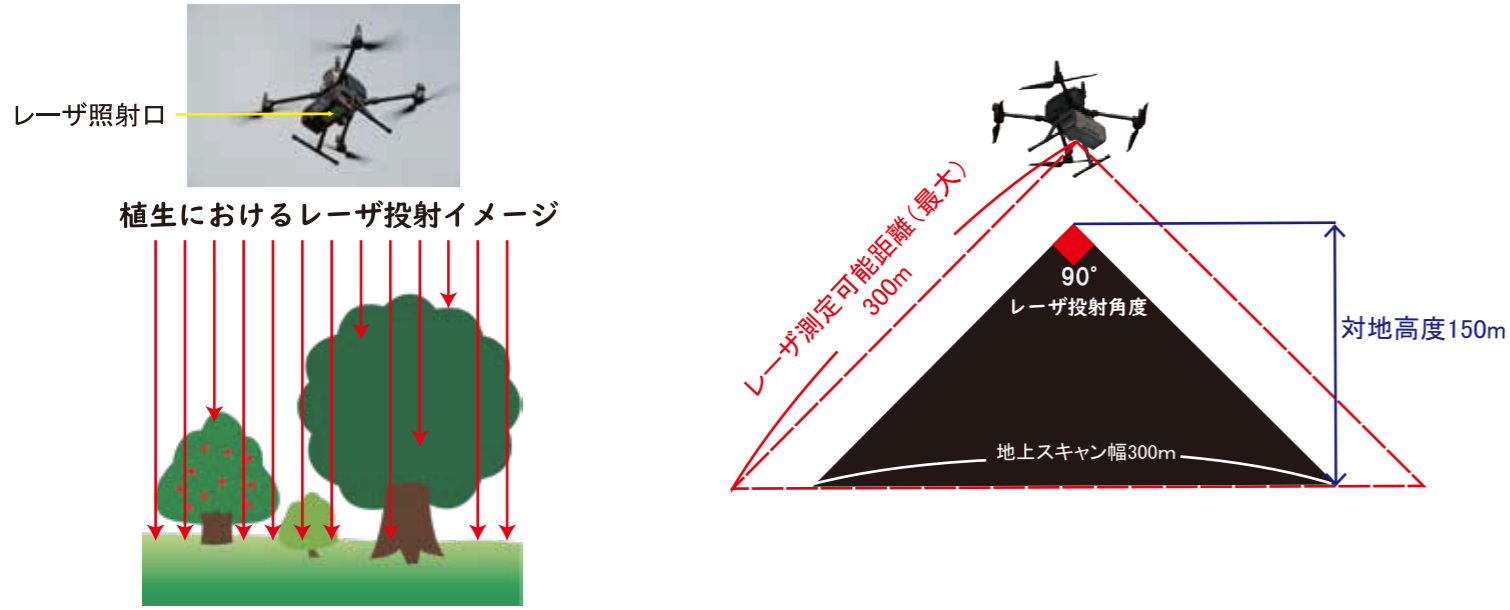
tienda distribuidora

TDI+INGENIERIA
TEL +52 9985773824

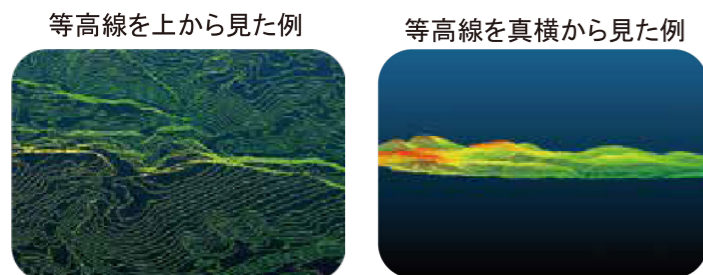
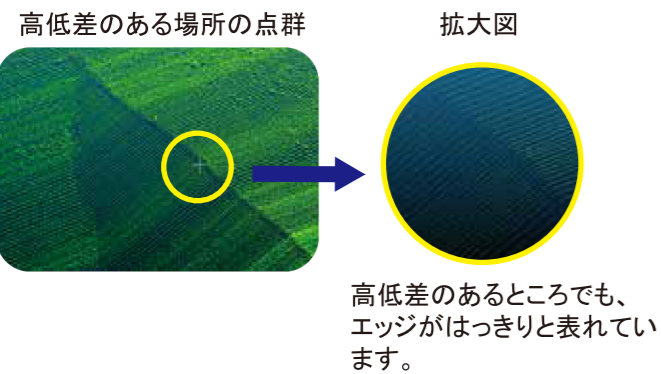
ロングレンジスキャナ カメラ 搭載

上空から森林地帯の地表面を計測

地表面に達したレーザのリターン信号も取得！



実データの点群



同じ場所の写真と点群



UL-2 特長 前機種よりもグレードアップ！

- ・カメラの時刻設定が不要
- ・タブレット不要のコントローラー一体型
- ・レーザのマルチエコー対応で空中の送電線の点群化
- ・総重量は小型軽量の約 9kg
- ・全方向に障害物センサーで衝突回避
- ・飛行時間は約 27 分（ホバリング時）
- ・通信距離は約 8km

ハイレート GNSS/IMU センサが高精度な位置・姿勢を確定



内蔵の GNSS/IMU
更新レート

位置 GNSS 1 ~ 25 回 / 1 秒※
姿勢 IMU 200 回 / 1 秒
※使用する GNSS 基準局の取得レートに依存します。

1 回のフル充電で計測可能な範囲は 18 万 m²（東京ドーム約 4 個分）！

※計測設定条件 対地高度：50m 飛行速度：3m/ 秒 飛行時間：15 分

現地とパソコンによるワークフロー



主に現地の作業



パソコンの作業



標準搭載の 3 つのソフトによる点群処理

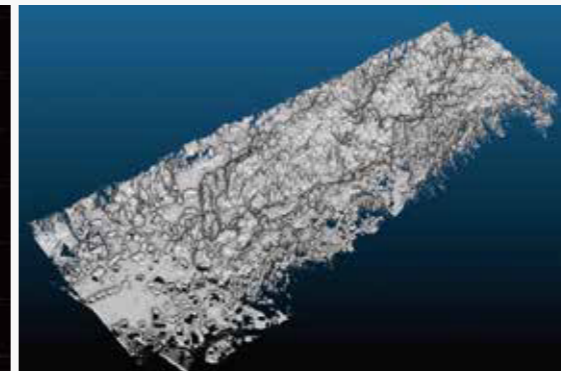
航跡処理ソフト

スキャナ及びカメラのシャッター情報を同期し、より正確な航跡データにします。



点群生成ソフト

生データを点群として表示し、座標変換します。



点群カラー化ソフト

カメラ画像を使用し、各点群のカラー処理を行います。



各社の後処理ソフトから生成した成果例

