

가장빠른매핑

드론에LIDAR가 추가되었습니다



Wingtra LIDAR는 항공 매핑에서 새로운 기준을 제시합니다. 사용자 친화성과 신뢰성으로 타의 추종을 불허하는 효율성을 경험해보세요.

라이더시스템

사용 편의성, 정밀성 및 효율성을 한 단계 업그레이드

탑재 중량(마운트 포함)	1030g
45m AGL에서의 포인트 밀도 (단일 패스, 단일 리턴)	110 pt/m ²
50% 측면 오버랩이 있는 45m AGL에서 전달 가능한 효과적인 지점 밀도	단단한 표면: ~220pts/m ² (단일 리턴) 낮은 식생: 최대 440pts/m ² (이중 리턴) 높은 식생: 최대 660pts/m ² (삼중 리턴)"
50% 측면 오버랩이 있는 90m AGL에서 전달 가능한 효과적인 포인트 밀도	단단한 표면: ~110pts/m ² (단일 리턴) 낮은 식생: 최대 220pts/m ² (이중 리턴) 높은 식생: 최대 330pts/m ² (삼중 리턴)
50% 측면 오버랩이 있는 120m AGL에서 전달 가능한 효과적인 포인트 밀도	단단한 표면: ~84pts/m ² (단일 리턴) 낮은 식생: 최대 168pts/m ² (이중 리턴) 높은 식생: 최대 252pts/m ² (삼중 리턴)
가장 높은 밀도에 대한 최대 범위는 45m (150피트)	최대 190ha (30% 측면 중복)
최대 범위 90m(300피트)	최대 360ha (30% 측면 중복)
최대 범위는 120m(400피트)	최대 380ha(930에이커)(30% 측면 중복)
90m에서의 수직 절대 정확도 (RMS)	최대 3cm(1.2인치)

스캐너

레이저 스캐너	헤사이 XT32M2X
시야(수평)	90도
시야(수직)	40.3도
반사 횟수	3
센서 유형	회전 센서
파장	905nm
범위	0.5 - 300m 10% 반사율로 80m(모든 채널)
스캔 속도	640k/s(단일반송) 1280k/s(이중반송) 1920k/s(삼중반송)

IMU

관성 측정 장치	Inertial Labs 전술 등급 IMU-P
----------	---------------------------

피치/롤 정확도	0.006도
----------	--------

헤딩 정확도	0.03도
--------	-------

위성항법시스템(GNSS)

GNSS 시스템	NovAtel OEM7500
----------	-----------------

수신 위성	GPS, GLONASS, BEIDOU, GALILEO
-------	-------------------------------

위치 정확도	0.5cm
--------	-------

PPK	예
-----	---

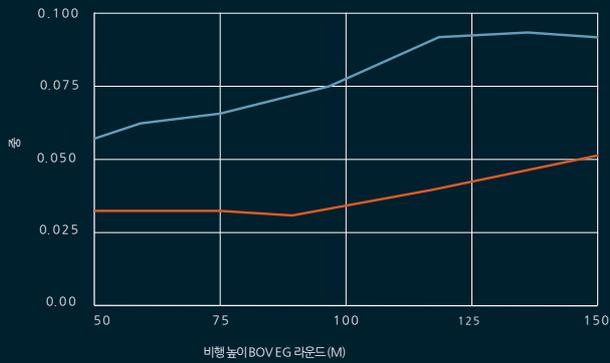
소프트웨어

소프트웨어명	Wingtra LIDAR 앱
--------	-----------------

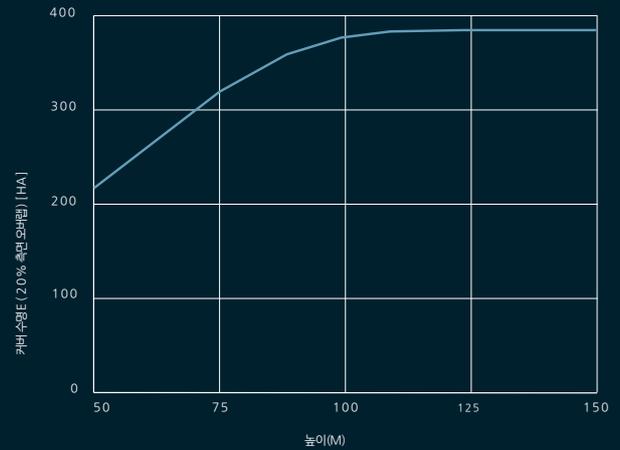
포인트 클라우드 생성	LAS 및 LAZ
-------------	-----------

수직정확도 및 정밀도

- PRECISION IN RAW POINT CLOUD WITHOUT STRIP ALIGNMENT OR SMOOTHING (PEAK-TO-PEAK ON HARD SURFACES)
- VERTICAL ACCURACY IN RAW POINT CLOUD (AVERAGE Z-VALUE OF CLOSEST 10 POINTS VS TRUE CHECK POINT HEIGHT, Z-RMSE)



커버리지(20% 측면 오버랩)



정밀도

