

歩いて楽々データ収集



SEAMS (シームス) は、バックパック型の本体に、3DLiDARやカメラ、各種センサーを搭載し、歩きながら周囲環境（全周360度）の3次元点群データを取得するシステムです。

「WingEarth」と併せて点群収集から編集までトータルにサポートをいたします。

特徴

「LiDARシステム+SLAM（※）」

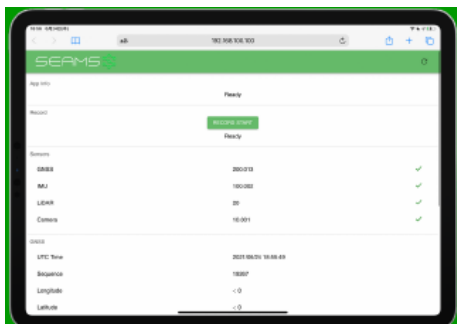
屋内・屋外場所を問わずに正確な3Dスキャンが可能

- 3D LiDAR、IMU、GNSS、カメラを搭載
- 場所を問わず、計測可能
- 耐振動性
- 軽量
- コンパクト
- 直感的なUI

(※) レーザ点群の特徴点をマッチングして、自己位置と点群を同時に推定する技術の意で、屋内などの環境でも自己位置推定を行うことができます。

操作性に優れた UIインターフェース

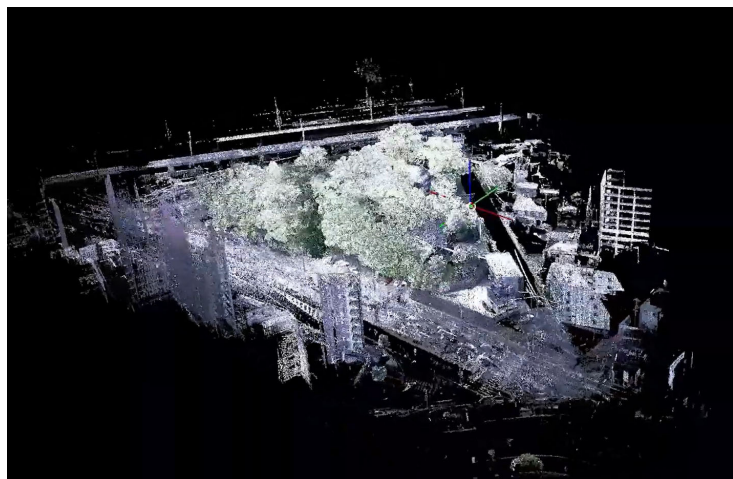
スマートフォンやタブレットと接続することによりUIにて直感的に操作をすることができます。



活用事例

- 自動運転のマップ作製
- 歩道の計測
- 施設・工場の計測
- 公園・遊歩道の計測
- 史跡調査
- 森林調査
- 都市部狭隘道路の計測
- など





これまで膨大な手間と時間を要した作業を驚くほどスムーズに

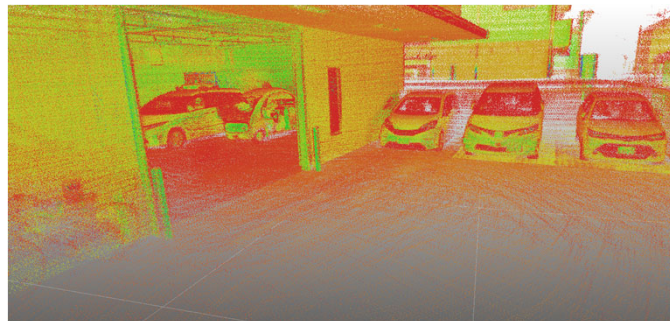
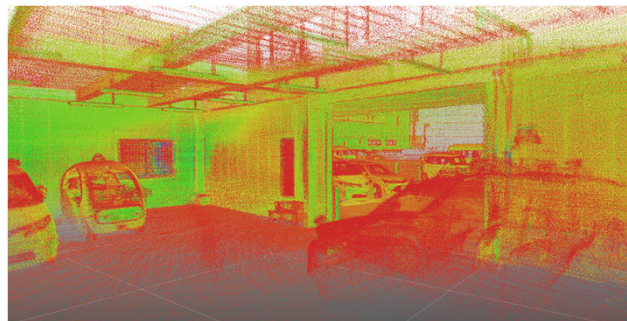
取得した3次元点群データはアイサンテクノロジー株式会社の「WingEarth(ウイングアース)」におまかせください。データ解析や3次元地図の作成まで対応可能です。

点群収集から編集までトータルにサポートをいたします！

WingEarthとは？

100億点を超える点群データの利用を支える高速3次元点群処理機能を搭載した、大規模点群処理ツールです。ワンクリックで点群を自動物体認識、エッジ抽出機能(特許取得)を搭載し、世界トップクラスの点群処理機能を実現します。

3次元地図 SEAMS連携イメージ



敷地内/外における建物付近の計測 (イメージ)

活用事例 障害物除去

障害物の除去は簡単な指定だけでこれらをまとめて解決します。主なフィルタリング対象のパターン選択機能も搭載します。

