

【3DLaser 計測の手順】

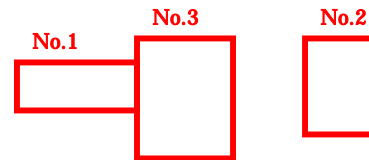
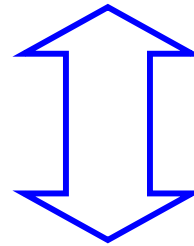
(1) まず初めに、レーザースキャナで 360 度周囲を 0.06 度ステップで計測し補正用基準点 (反射ターゲット) を自動抽出 (選択) します。

レーザースキャナから見た反射ターゲットの位置 (PC ディスプレイに表示されます)

反射ターゲット位置



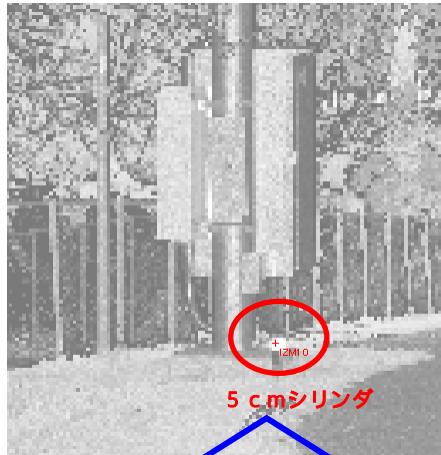
レーザースキャナからの 360 度デジカメ画像 (PC ディスプレイに表示されます)



【反射ターゲットの詳細計測】

(2) 自動抽出された反射ターゲットを、再度 0.004 から 0.01 度ステップで詳細スキャンし反射ターゲットの座標値 (XYZ) を求めます。

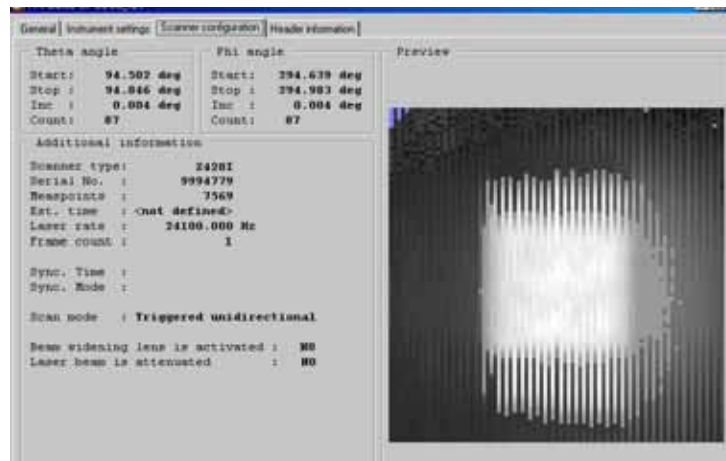
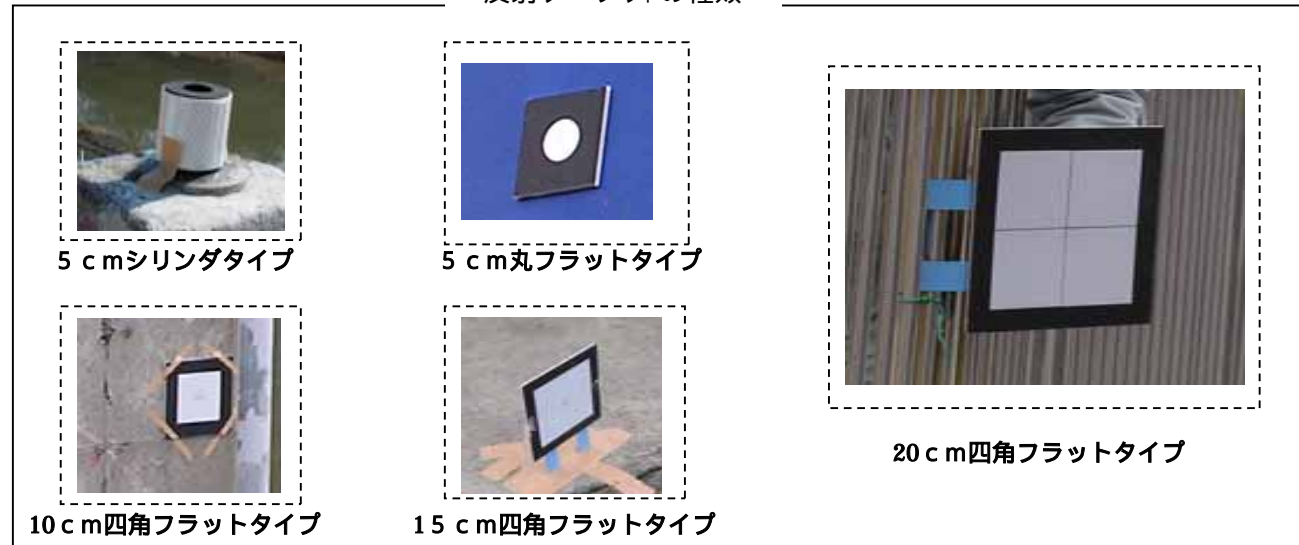
反射ターゲットの種類



信号受光強度による 2 D 画面表示



反射ターゲットデジカメラ画像

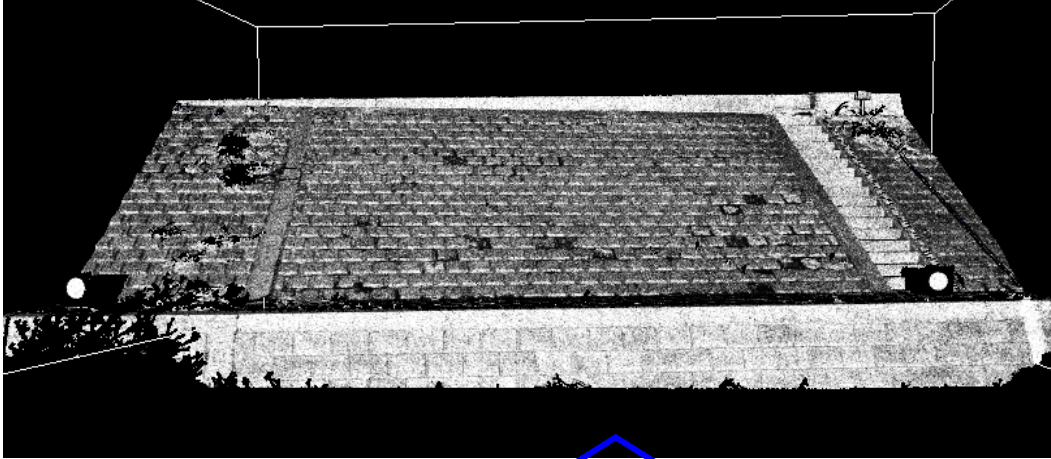


反射ターゲットの詳細スキャン情報

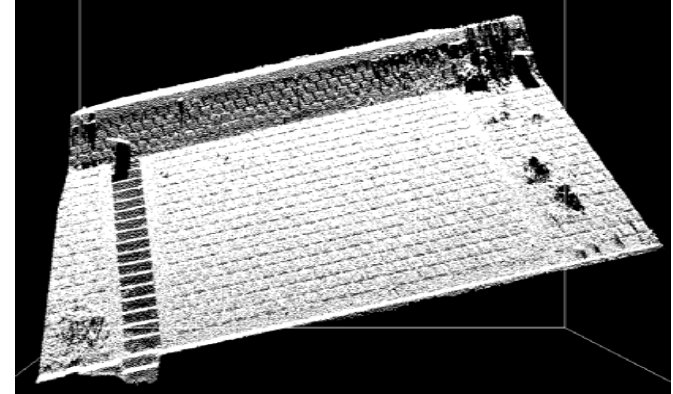
【対象物の計測】

(3) 反射ターゲットの詳細スキャン終了後、対象物の計測を開始します。

堤防面をレーザースキャナで0.01度ステップ計測した3Dモデル



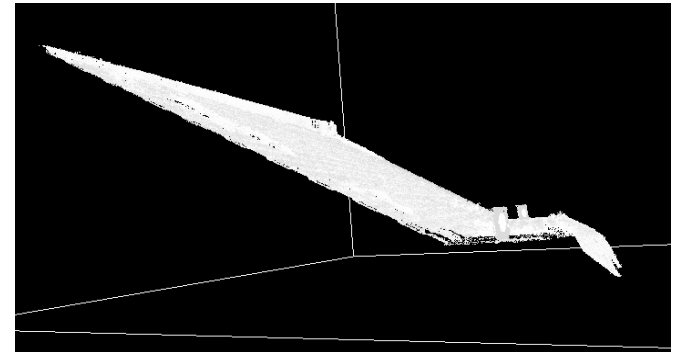
上空から見た様子

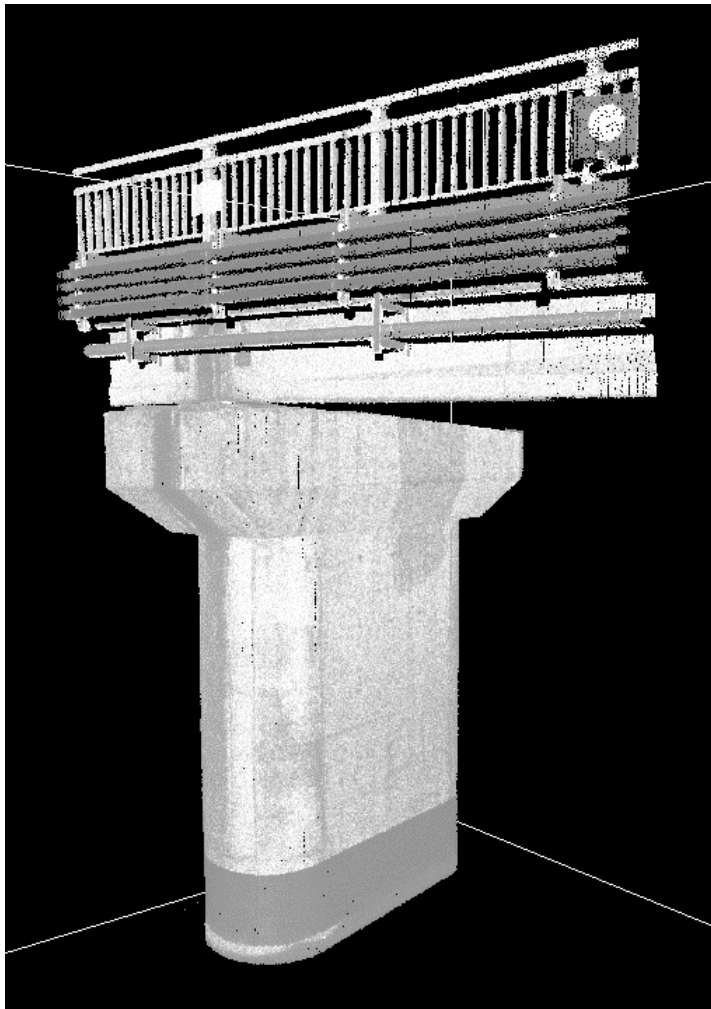


レーザースキャナから見た3D画像

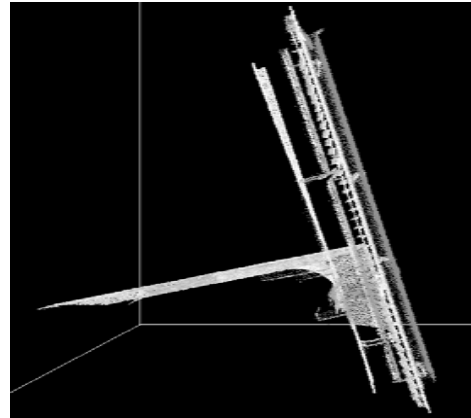


下流側から見た様子

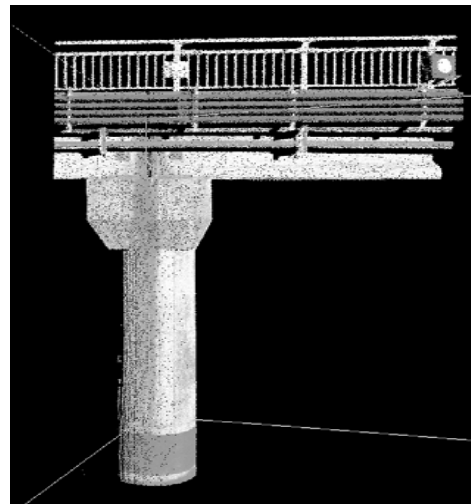




レーザースキャナで計測した3Dモデル



上空から見た様子

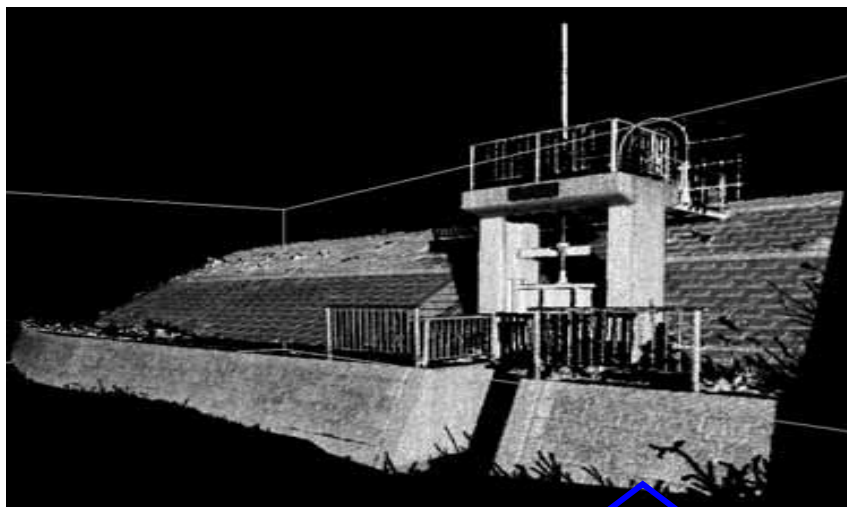


橋の下流側から見た様子

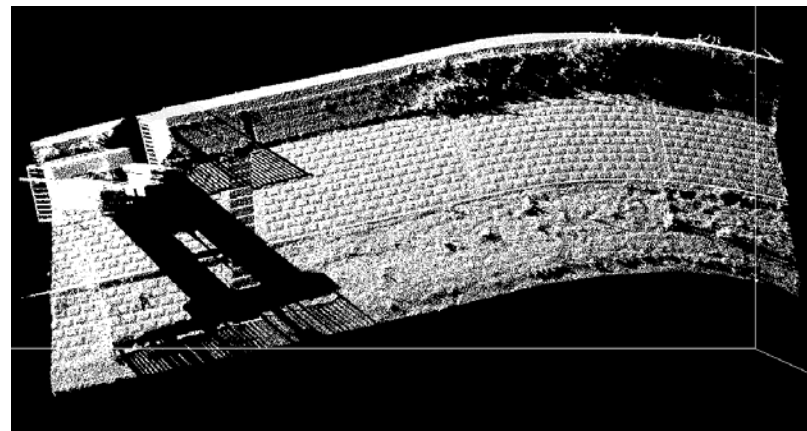


レーザースキャナから見たデジカム画像

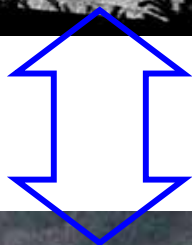
レーザースキャナで計測した 3D モデル



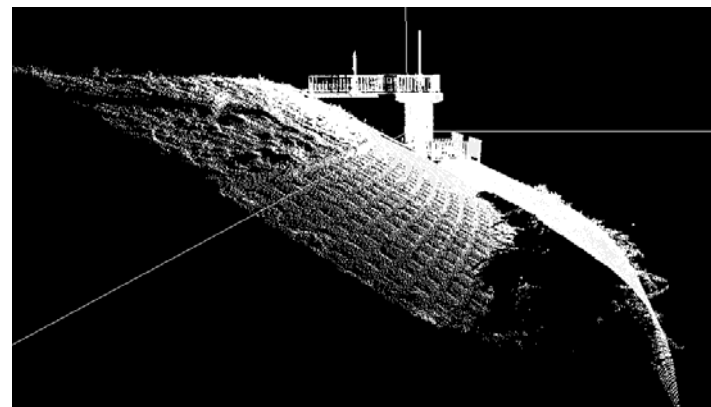
上空から見た様子



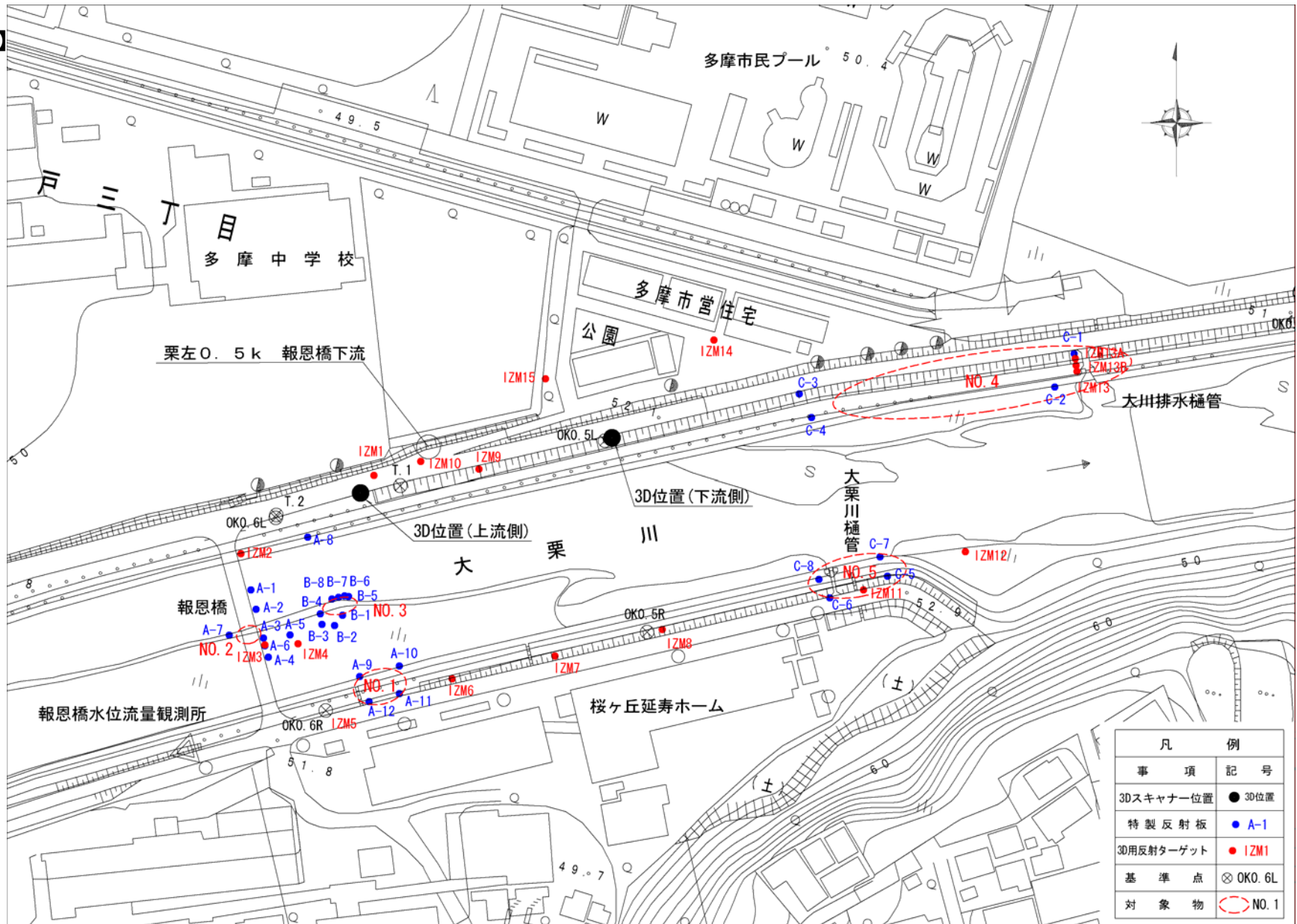
レーザースキャナから見たデジカム画像



下流側から見た様子



【作業現場図】



凡 例	
事 項	記 号
3Dスキャナー位置	● 3D位置
特製反射板	● A-1
3D用反射ターゲット	● IZM1
基準点	⊗ OKO. 6L
対象物	○ NO. 1