

**バックパック型ライダー!!**  
**背負って歩くだけの簡単に計測!!**

# レーザーだからできる 高精度な3Dマッピング



# 背負って歩くだけ!!バックパック型ライダー LiBackpack

市街地 建物内部 森林 文化財 災害復旧  
3Dデータをあっという間に取得!!

LiDARシステム+SLAM

GreenValley International社の独自技術によるLiDARシステムはパルスレーザー光を照射し、その反射時間から、物体までの距離を求めます。SLAMはリアルタイム点群の取得と同時に自己位置推定、環境地図を作成します。

点群データをリアルタイムで処理する心臓部



モニター  
専用のアプリを起動すると、リアルタイムで取得中の点群データを確認でき、歩いた経路も見ることができます。



## LiBackpack 50

- ・3Dポイントクラウドデータを迅速かつ効率的に正確に取得
- ・ハンドヘルドモードでも動作可能



従来の空撮ドローンでは地面を含む詳細なマッピングは困難でした。レーザーなら樹木の大きさや地形、洞窟や建物の中まで詳細なデータが計測が可能になります。

## LiBackpack D50

- ・デュアル型ライダー
- ・広範囲にデータ計測が可能
- ・SLAMアルゴリズムを支援し、より正確な3次元データを実現
- ・最大2時間までスキャン可能

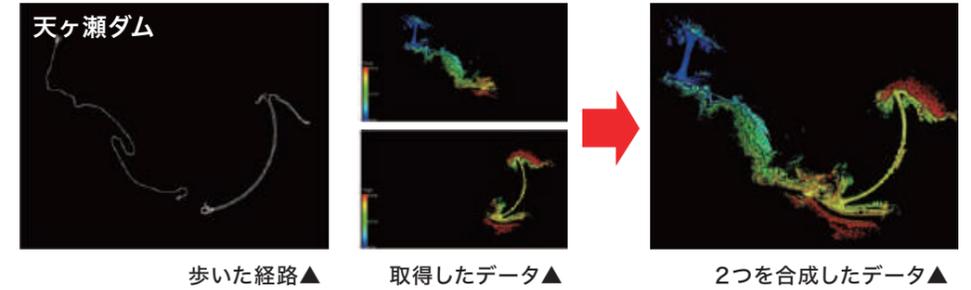


# マッピングの可能性広がる、2つの最新機種が登場!

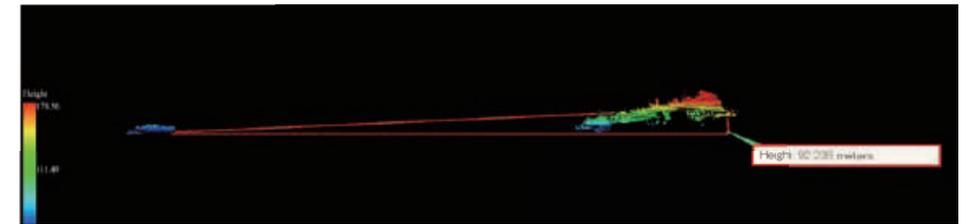
GNSSモジュールを搭載

## LiBackpack DG50

- GPS機能により、別々に計測したデータを自動で合成



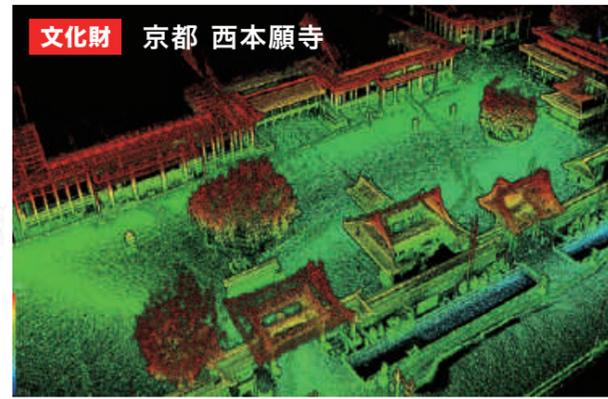
- 離れた場所のデータを組み合わせ、高低差や距離を比較することができます!



高低差:約92 m▶  
JR宇治駅(左)と天ヶ瀬ダム(右)  
のデータを合成したもの



バックパック型だから、自転車に乗って計測することもできます。



文化財 京都 西本願寺



地上からみる地下の様子

点群データに色がつく!カメラ付き

## LiBackpack C50

- ハンドヘルドモードに切り替え可能で、より広いFOVを提供
- 360°イメージングテクノロジーを統合して、カラーポイントクラウドを実現



◀360度カメラの映像  
▼点群データにカラーデータを合成した様子



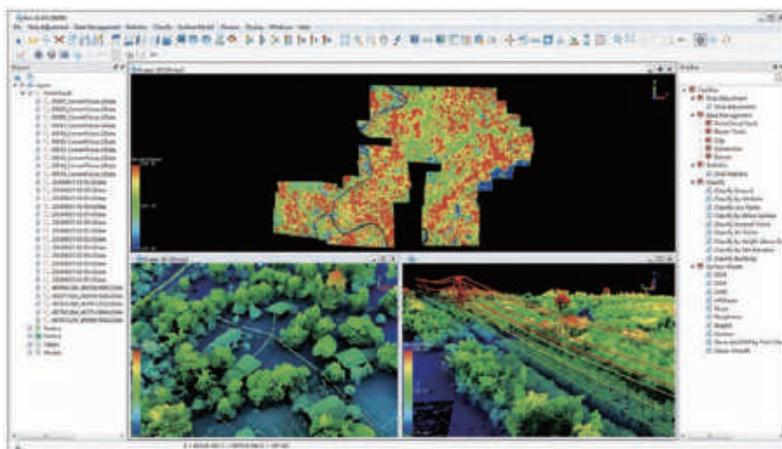
伏見桃山城

バックパック型ライダーの詳細はこちら▶(<https://www.symphotony.com/manufacturers/greenvalley/>)

※バックパック型ライダーの外観は、予告なく変更になる場合がございます。

セットで使える! データ処理ソフト

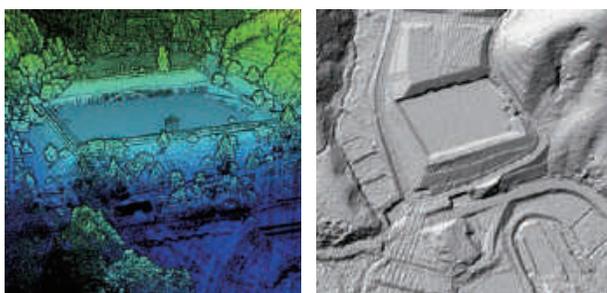
# LiDAR360



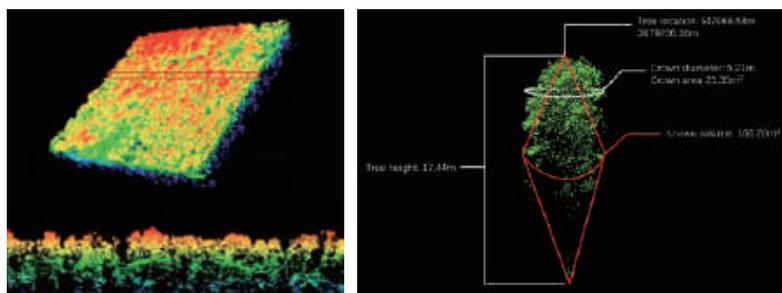
ライダー (Lidar) 点群データの分析・加工用ソフトウェアです。

Viewer	データ可視化モジュール
Framework	データ管理モジュール 位置・角度など座標補正、 複数データマージなどのモジュール
Terrain	地形処理モジュール
ALS/TLS Forestry	森林解析モジュール

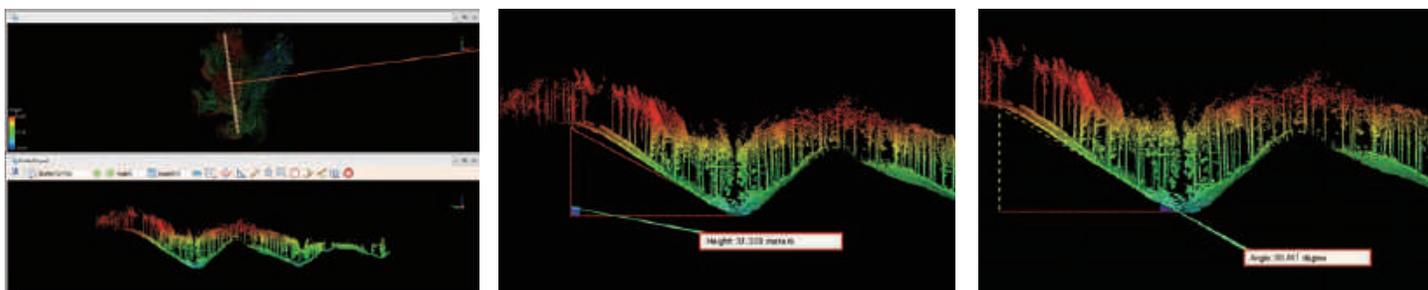
## 樹木を除去した結果



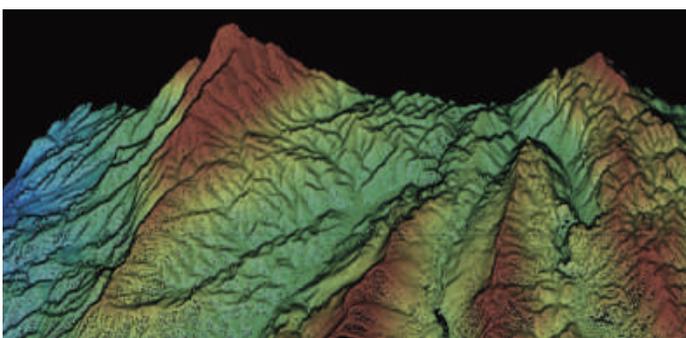
## 樹木の解析結果



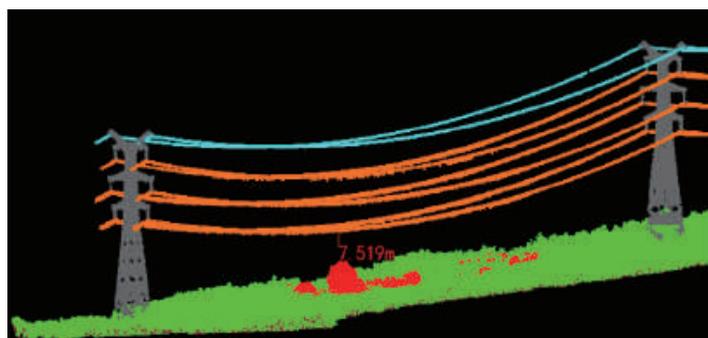
## 傾斜の角度や高さを計測した結果



## 地形処理モジュールを使用した計測結果



## 電力線分類モジュール(別売:LiPowerline)



仕様については  
お気軽にお尋ね下さい。

**Kokyo**  
株式会社光響

〒600-8411 京都市下京区烏丸通四条下ル水銀屋町637番地 第5長谷ビル2F  
E-mail : info@symphotony.com TEL : 070-6925-5558  
Web : https://www.symphotony.com FAX : 075-320-1604