

CANAView

移動体使用事例紹介



その1 連続観測による移動体軌跡座標の取得

概要

車体の走行軌跡を取得し、道路形状を作成する元データに使用します。

特徴

基準局を設置するRTK測位方法の他、ネットワーク型RTK測位 (VRS・FKP)による測位が可能です。

後者の場合、基準局の設置をしなくても高精度座標を取得でき、また、基準局からの距離による制限から解放させるので、作業効率を飛躍的に向上します。

移動体位置は、地図や図面上に表示することができ、測位状態を色分けで表示可能で捕捉箇所をリアルタイムに把握できます。

取得したデータを再現 (シミュレーション) することができます。

取得ファイルをNMEA形式で保存しますので、他のシステムへのインポートなどに有効に活用できます。



移動体の速度・標高をグラフで閲覧

移動体の測位状態をリアルタイムに確認

その2 複数船体位置監視

概要

複数の船体を計画線に沿って誘導し、船体の移動実験に利用します。

相互の位置関係を監視可能なほか、方向の監視も可能です。

特徴

ひとつの1移動体に2台のGPS受信機を搭載し、位置及び船体向き情報を取得し、監視側に必要データをリアルタイムに転送します。

監視側は、あらかじめセットした基線 (ライン) に対する離れを把握し、船体にラインに対する誘導指示を行うことができます。

