

YellowScan Voyager.



현실을 충족시키는 정밀도

YellowScan Voyager는 최대 범위가 760m인
당사의 가장 높은 범위의 LiDAR 솔루션입니다.

100°의 넓은 시야각과 최대 1.8MHz의
매우 빠른 데이터 수집 속도는 최고의 포인트
밀도가 필요한 프로젝트에 가장 적합한 솔루션
기술입니다.



Technologies inside

applanix | RIEGL



Key differentiators

- ▶ 1.8 백만 pts/초
- ▶ 최대 15개의 에코
- ▶ 멀티 플랫폼



Integrations

- ▶ 유인 항공기
- ▶ 멀티로터 UAV
- ▶ 고정익 UAV



기술사양.

| | | | |
|--------------------------|---------------------------------|-------|-----------------------------|
| 스캐너 정밀도 ¹⁾⁽³⁾ | 0.5 cm | 무게 | 3.5 kg (7.7 lbs) 배터리 제외 |
| 스캐너 정확도 ²⁾⁽³⁾ | 1 cm | 사이즈 | L 36.9 x W 11.7 x H 18.3 cm |
| 레이저 스캐너 | RIEGL VUX-120 | 운영시간 | 1 hours typ. |
| 레이저 펄스 반복률 | Up to 1800 kHz | 전력 소비 | 55 W |
| 샷당 에코 | Up to 15 | 작동 온도 | -10 to +40°C |
| 파장 | 근적외선 | | |
| 범위 | Up to 760 m | | |
| 스캐너 시야 | 100° | | |
| GNSS-관성 솔루션 | Applanix AP+30 AIR or AP+50 AIR | | |

(1) 재현성 또는 반복성이라고도 하는 정밀도는 추가 측정이 동일한 결과를 나타내는 정도입니다.

(2) 정확도는 측정된 양이 실제(참)값에 일치하는 정도입니다.

(3) RIEGL 테스트 조건에서 1시그마 @ 150m 범위.

Package includes.

✓ Hardware:

- YellowScan Voyager (AP+30 AIR 또는 AP+50 AIR IMU 옵션)
- 펠리케이스 충전기
- 배터리 2개, GNSS 안테나
- 케이블 2 USB 플래시 드라이브
- 제품 설명서



✓ Services:

- 1년 무제한 기술 지원
- 1년간 품질 보증
- 대면 또는 온라인 교육
- Boresight 교정 인증서

✓ Software:

- Applanix POSPac UAV, 최고의 정확도를 위해 GNSS 및 관성 데이터 후처리
- YellowScan CloudStation, 지리 참조 포인트 클라우드 생성 및 시각화

⊕ Optional:

- 스트립 조정 모듈: CloudStation 소프트웨어용 pointcloud 향상 도구 상자
- 지형 모듈: CloudStation 소프트웨어에서 분류된 포인트 클라우드 내보내기

- DJI M600용 독립형 마운팅 브래킷
- 보증 및 기술 지원 연장

일반적인 임무 매개변수.

► Airborne parameters

| PRF | 비행 속도 | 비행 고도 | 포인트 밀도 | 샷당 에코 |
|---------|--------|-----------|-------------------------|-------|
| 150 kHz | 30 m/s | 440 m AGL | 3.9 pts/m ² | 15 |
| 150 kHz | 15 m/s | 440 m AGL | 7.9 pts/m ² | 15 |
| 300 kHz | 30 m/s | 320 m AGL | 10.9 pts/m ² | 15 |
| 300 kHz | 15 m/s | 320 m AGL | 21.8 pts/m ² | 15 |
| 600 kHz | 30 m/s | 230 m AGL | 30.3 pts/m ² | 15 |
| 600 kHz | 15 m/s | 230 m AGL | 60.9 pts/m ² | 15 |

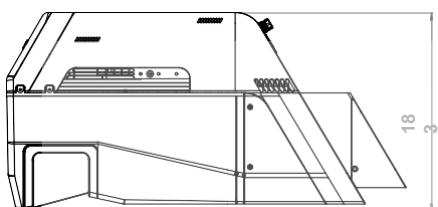
► UAV parameters

| PRF | 비행 속도 | 비행 고도 | 포인트 밀도 | 샷당 에코 |
|----------|--------|-----------|--------------------------|-------|
| 1200 kHz | 25 m/s | 160 m AGL | 105 pts/m ² | 8 |
| 1200 kHz | 5 m/s | 160 m AGL | 525 pts/m ² | 8 |
| 1800 kHz | 25 m/s | 130 m AGL | 193.5 pts/m ² | 5 |
| 1800 kHz | 5 m/s | 130 m AGL | 969 pts/m ² | 5 |

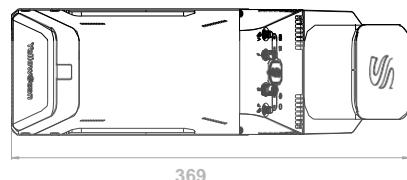
수치 도면.

① 밀리미터로 표시되는 치수

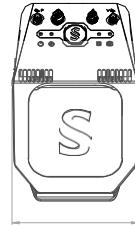
► Side view



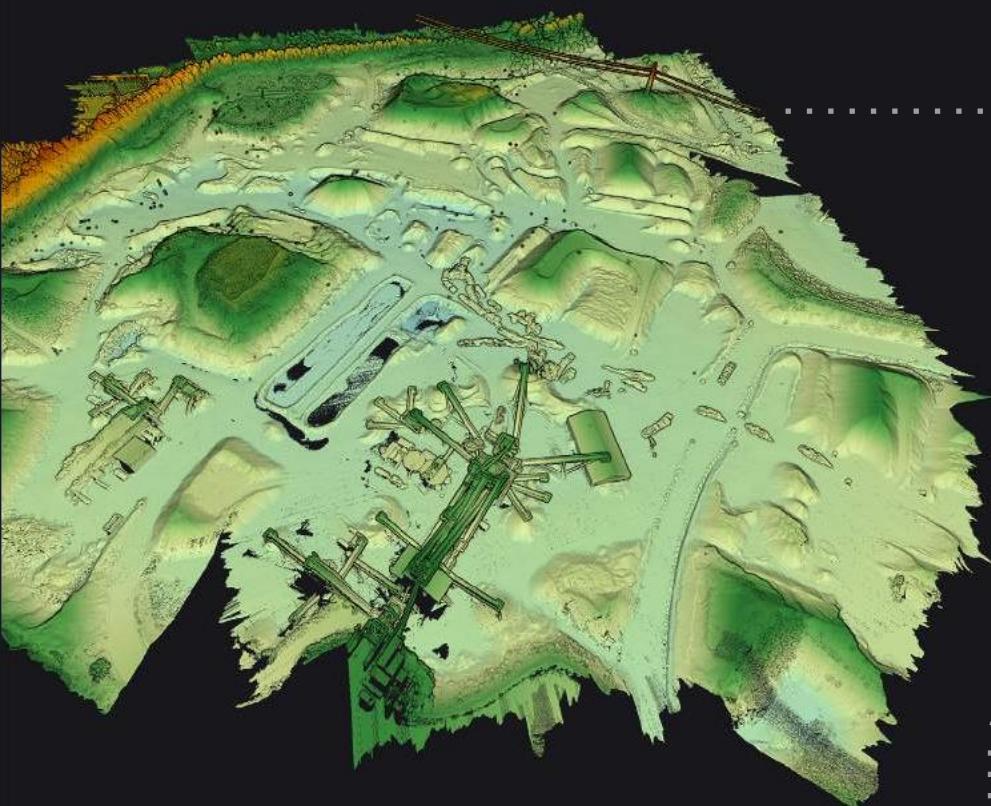
► Top view



► Front view

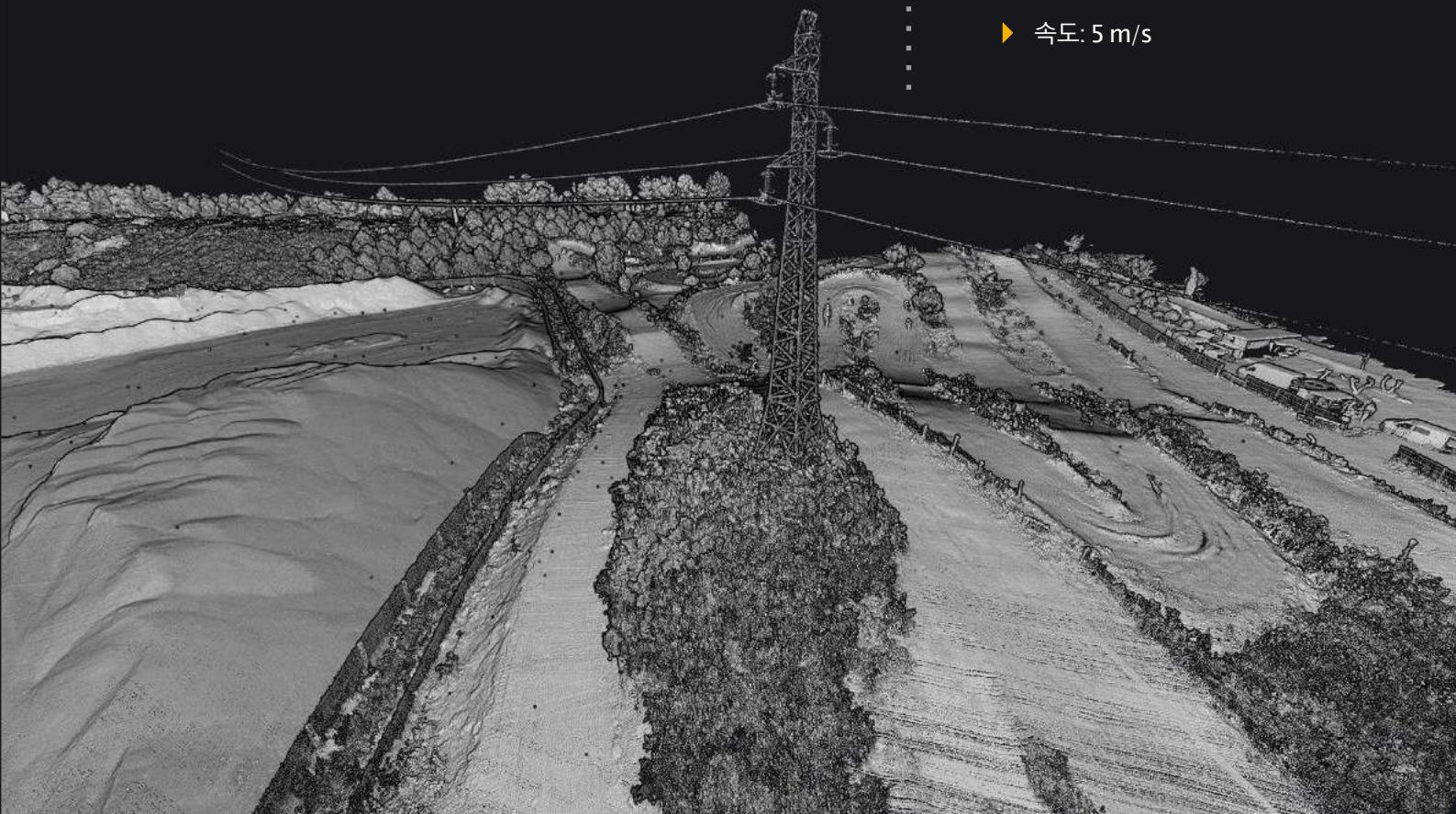


일반적인 포인트 클라우드 스냅샷.



Voyager @1800 kHz PRF

- ▶ 플랫폼: 멀티로터 UAV
- ▶ 비행 고도: 80 m AGL
- ▶ 속도: 5 m/s



Voyager @1800 kHz PRF

- ▶ 플랫폼: 멀티로터 UAV
- ▶ 비행 고도: 80 m AGL
- ▶ 속도: 5 m/s