

# 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 <sup>1)(3)</sup>	0.5 cm
스캐너 정확도 <sup>2)(3)</sup>	1 cm
레이저 스캐너	RIEGL VUX-120
레이저 펄스 반복률	Up to 1800 kHz
샷당 예코	Up to 15
파장	근적외선
범위	Up to 760 m
스캐너 시야	100°
GNSS-관성 솔루션	Applanix AP+30 AIR or AP+50 AIR

무게	3.5 kg (7.7 lbs) 배터리 제외
사이즈	L 36.9 x W 11.7 x H 18.3 cm
운영시간	1 hours typ.
전력 소비	55 W
작동 온도	-10 to +40°C

(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 포인트클라우드 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

# 일반적인임무매개변수.

## ▶ Airborne parameters

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

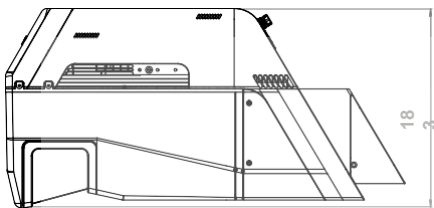
## ▶ UAV parameters

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

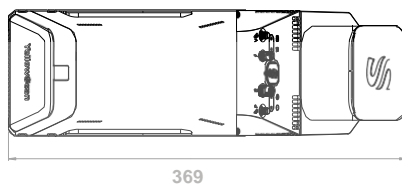
# 수치 도면.

① 밀리미터로 표시되는 치수

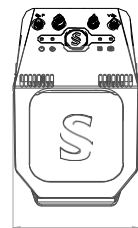
## ▶ Side view



## ▶ Top view

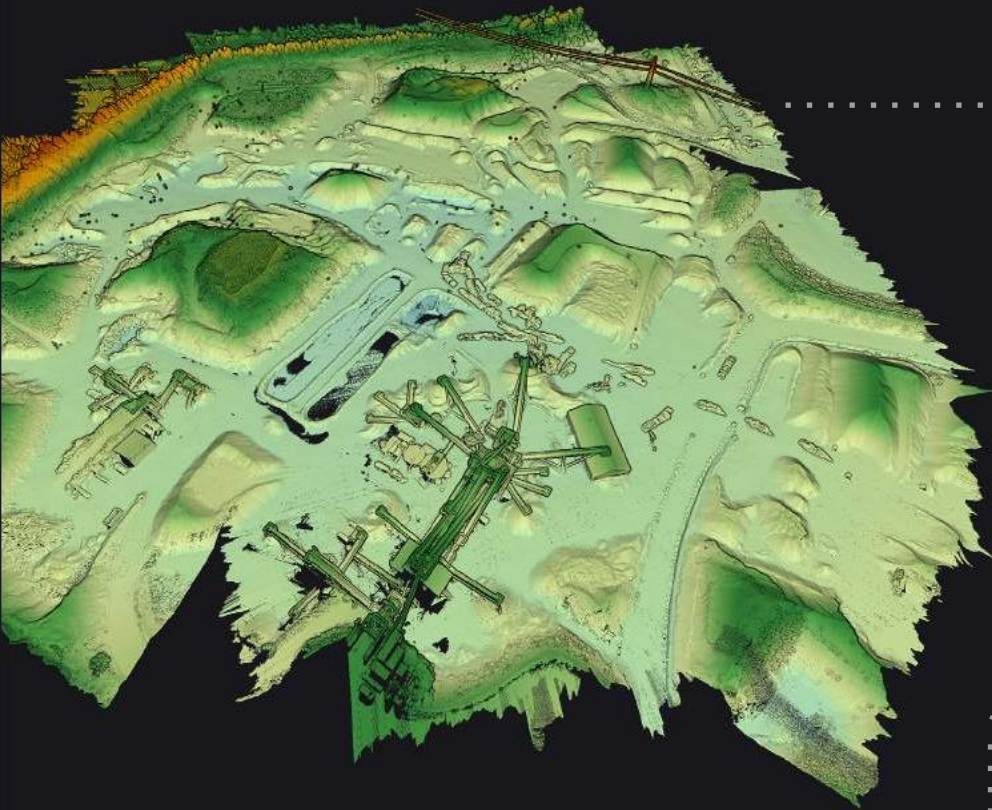


## ▶ Front view





## 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

