

# TSトラッキングUAS

NETIS  
KT-170064-VE  
KT-170034-VE



3次元計測技術を用いた出来形管理要領(案)に対応!  
「カメラ位置を直接計測できる手法を用いる場合は、  
標定点の設置は不要とすることができる」

標定点設置・計測いらず

検証点・調整点のみでOK

生産性の向上・安定した精度

## システム構成

**トータルステーションユニット**

- 1) 自動追尾トータルステーション GTシリーズ<sup>\*1</sup>
- 2) オンボードプログラム LPS UAV



**UAVユニット<sup>\*2</sup>**

**エアロセンス社製 AS-MC03-TS**

- 1) UAV機体
- 2) シャッターロガー装置<sup>\*3</sup>
- 3) カメラ本体 (動作確認済: Sony α6000)
- 4) タイムラプス アプリケーション (Sony α6000)
- 5) 28mmレンズ (動作確認済: Sony SEL28F20)
- 6) カメラプリズムアダプター<sup>\*3</sup>

**DJI社製 MATRICE 600 PRO for TS**

- 1) UAV機体
- 2) シャッターロガー装置<sup>\*3</sup>
- 3) カメラ本体 (動作確認済: Sony α7R/α7RII)
- 4) タイムラプス アプリケーション (Sony α7R/α7RII)
- 5) 35mmレンズ (動作確認済: Sony SEL35F28Z)
- 6) カメラプリズムアダプター<sup>\*3</sup>

\*1 GT-1200シリーズは専用機が必要となります。詳しくはお問い合わせください。  
\*2 UAV機体を含めTSトラッキングUASに必要な機材一式を実装した専用機  
「エアロセンス社製 AS-MC03-TS」をエアロセンス株式会社より供給します。  
\*3 DJI社製 MATRICE 600 PRO for TS を株式会社 JDRONE より供給します。詳しくはお問い合わせください。  
\*4 単体での販売は致しません。

**解析ソフトウェア**

撮影した写真からMAGNET Collageで  
点群生成、データ合成!

3D点群処理ソフトウェア  
**Collage UASキット**

**点群マッチング**

3D点群ビューワー (オプション)  
**Collage Web**

MAGNET™ Collage Web は大容量の点群データを、Web  
環境のみで閲覧できるウェブアプリケーションです。



デジタル一眼レフカメラ 自動追尾トータルステーション  
Sony α7R/α7RII GTシリーズ

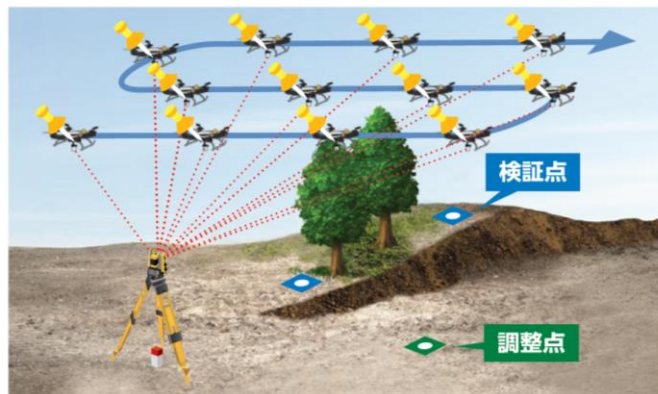
## 大幅な生産性向上とコスト削減を実現します！

### 従来法の UAV 測量イメージ



従来法は画像に写った標定点からカメラ位置を算出するため、現場の大きさや形状に合わせた相当数の標定点が必要でした。

### 新システムによる UAV 測量イメージ



自動追尾トータルステーションを用いてカメラ位置を直接計測し、確定することで、標定点を設置する必要がありません。