

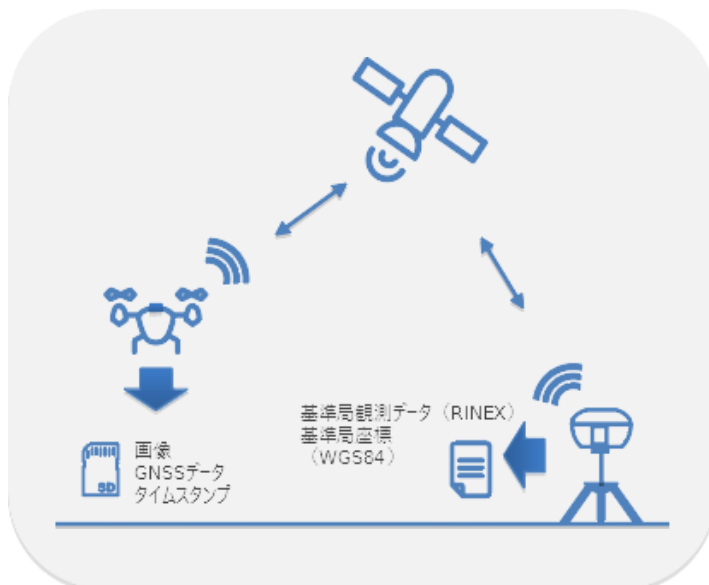
PPK 後処理ソフトウェア for Phantom 4 RTK



Hi-Target PPK Go

Hi-Target PPK 後処理ソフトウェアは、標定点 (GCP) を設置することなく、精密で信頼性のあるドローンのカメラ位置データを取得することができます。

解析結果は、テキストファイルもしくはイメージファイルのジオタグ更新により 2cm の精度で出力されますので、主要な SfM ソフトウェアで直接使用できます。



PPK とは？

PPK (後処理キネマティック) の一般的なワークフローは次のとおりです：

飛行中、UAV は搭載 GNSS ユニットに基づいて各画像にジオタグを追加します。同時に地上側では基準局 (GNSS 受信機、エアロコントローラ、電子基準点など) の GNSS データが記録されます。

飛行終了後、これら二つの GNSS データは、画像のタイムスタンプによってマッチングされます。その後、PPK 解析結果に基づいて画像のジオタグは、より高精度の座標へ更新されます。

一連のステップは後処理ですので、UAV ~ 基準局間の通信を行うことなくデータを収集することができます。

通信環境や通信距離によるデータ欠損が発生しませんので、信頼性のある測位が可能です。

PPK Go PPK 後処理ソフトウェア for Phantom 4 RTK

ワークフロー

Phantom 4 RTK



キャプチャと入力

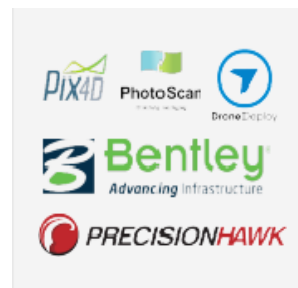
- ・ DJI または Yuneec フィールドプロジェクトからの画像/ GNSS ローデータ/ タイムスタンプ/ IMU 補正の自動検出と読み込み



ジオリファレンス

- ・ 基準局 (電子基準点 / GNSS 受信機 / Hi-RTP など) データの自動マッチング
- ・ 3D レバーアーム補正
- ・ 各種データとジオイドモデルをサポート
- ・ 画像 EXIF のジオタグ更新、もしくは SfM ソフトウェア用のテキストレポートをエクスポート

各種ソフトウェア



プロセッシング

- ・ 主要なフォトステッチ、解析、モデリングソフトウェアとシームレスにデータの受け渡しが可能です。(Metashape、Pix4D など)

特 徴

究極の効率性、作業工数を大幅に削減

PPK 方式を利用すると、GCP の設置数を大幅に削減したうえで、高精度の航空写真測量を行うことができます。

RTK-FIX の欠損を修正する時間を短縮することにより、フィールド作業の時間とコストを大幅に削減しながら、精度を確保します。

マルチ衛星システム対応

各国の衛星システム (GPS / GLONASS / Beidou / Galileo L1 + L2 + L5 など) に対応していますので、単一の衛星システムでは信号が不十分な環境においても、適切に衛星を選択して PPK 解析を行うことができます。

より高い信頼性と正確なカメラの位置座標を確保できます。

電子基準点 基準局データを統合

国土地理院の電子基準点データの自動ダウンロード機能や、後処理 VRS データのインポートにより、GNSS 基地局を設置しなくても、PPK データを処理することができます。

仕 様

対応 GNSS

GPS	L1 / L2 / L5
GLONASS	G1 / G2 / G3
Galileo	E1 / E5A
BeiDou	B1 / B2 / B3

PPK 測位性能

水 平	最大 1cm + 1ppm
垂 直	最大 1cm + 1ppm

動作環境

OS	Windows 7 以降
CPU	Core i3 以上
GPU	不要
RAM	4GB 以上
ストレージ	1GB 以上

I/O フォーマット

JPEG / RINEX / MRK / TXT / CSV / KML



製造元: Hi-Target Surveying Instrument Co. Ltd.
URL: www.hi-target.com.cn

販売: コンピュータ・システム株式会社
〒602-8453 京都市上京区笹屋四丁目273-3
電話: 075-462-5411 FAX: 075-464-2153
URL: <https://comsys-kk.co.jp>

製品改良の為、外観・仕様を予告なく変更することがあります。あらかじめ、ご了承ください。