

3D LiDARを用いた航行検知システム

船舶航行検知システム

NETIS:KKK-090002-VE 

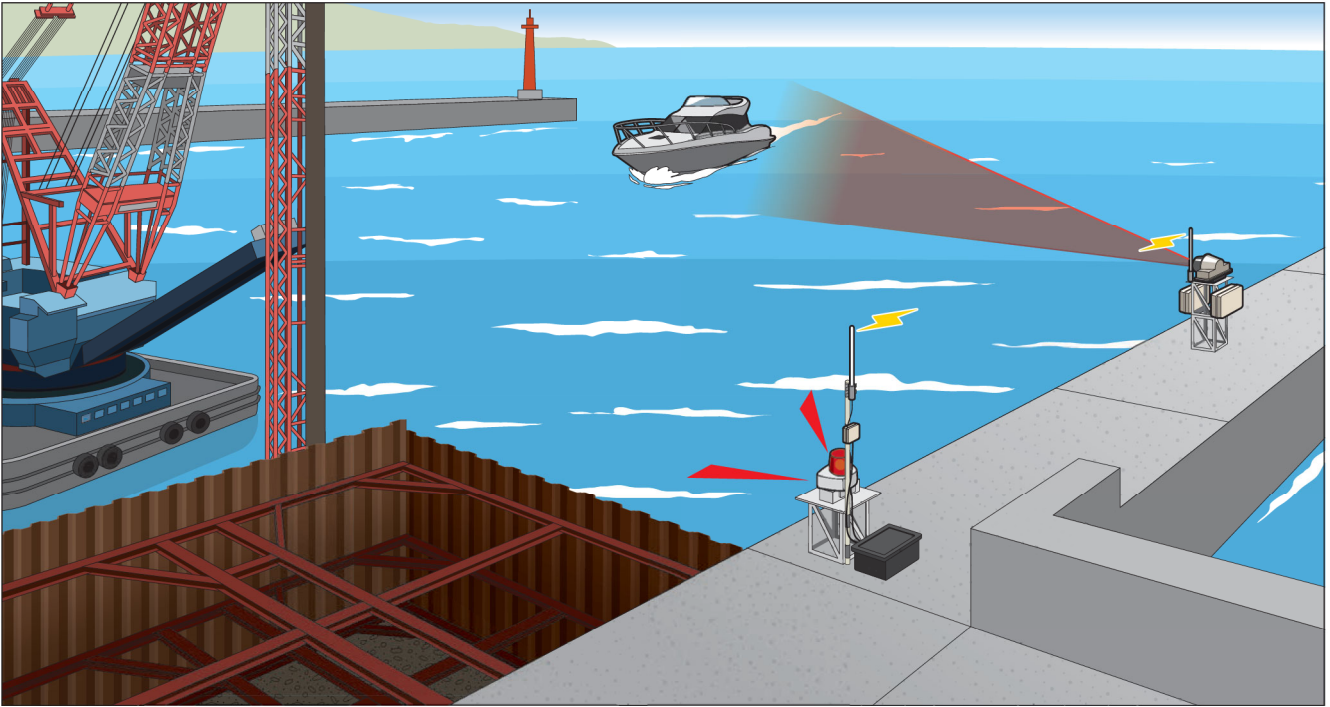
特長

本システムは回転レーザースキャナーを使用した航行検知警報システムです。監視フィールド内に侵入した船舶を、距離測定値の変化をもとに検知し、工事現場や作業船に接近を知らせることができます。

POINT

- 干潮時における漁船など小型船舶の未検知を防止
- 夜間時でも検知可能

概要図

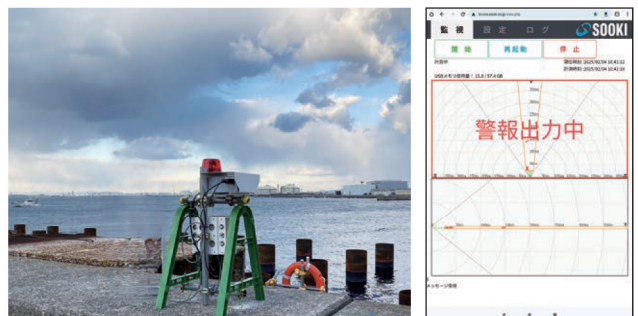
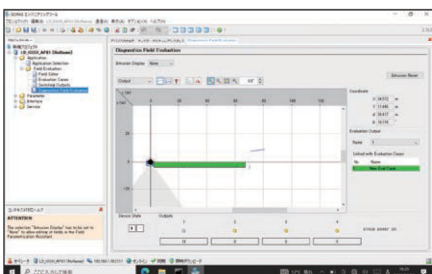


システム概要

- 回転灯など、外部警報装置へ警報信号を出力可能
- 任意の監視フィールドをパソコン画面上で設定可能
- 連続検知時間や最小検知寸法などの設定により、鳥、波、浮遊物などによる誤報回避を強化
- 検知カウント機能により交通量調査などへ応用可能

仕様

スキャン角度	300°
測定距離範囲	最大250m / 黒色無光沢(反射率10%):80m
角度分解能	0.125°~1.5°
防塵防水	IP67
使用温度	-25℃~50℃
電源	AC100V
重量	9.1kg(取付金具などは除く)



変位計測

橋梁

杭打設・海洋土木

地盤改良・基礎

トンネル

道路・舗装

安全・その他