



3次元データ計測システム

SEAMS ME / SEAMS LX

測量業務や 工場・プラントの点群取得
3Dモデル作成に最適

用途に合わせて使い分け

背負い/車載 2種のモデル展開



2wayのウェアラブル筐体 ME

1つの筐体をバックパック型 / ハンディ型として使用できます。
従来では、データ計測環境や条件に応じた筐体モデルを別々に購入する必要がありましたが、SEAMSMEは1つの筐体モデルにてユーザーが自在に使用形態を変更できます。



低価格MMS 車載モデル LX

マルチセンサー（カメラ×8台、LiDAR×2台）により、通常走行しながら周囲の3次元形状、全方位画像、位置情報を取得できます。独自のSLAM技術により、従来型のMMSと比較して同等の精度で約1/10の価格を実現しました。

SEAMSが選ばれる理由



スマホ・タブレットで簡単操作

手持ちのスマートフォンやタブレットと接続し簡単に計測操作ができます。GNSSの受信状況やカメラ映像もリアルタイムに確認できます。



高度な位置情報・点群着色精度

SLAMと、GNSS/IMUを用いた複合航法システムを組み合わせることで、3次元的特徴に乏しくSLAMが困難な環境においても高精度な3次元地図を作成できます。

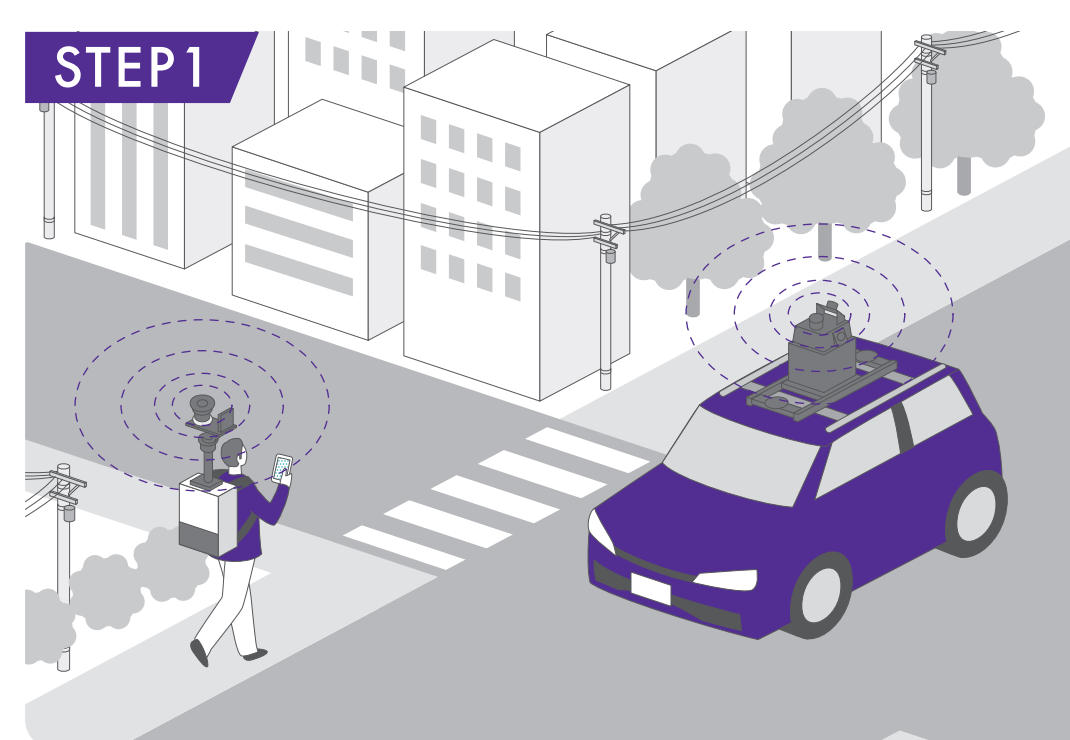


計測時間と同等程度の時間で3D点群化

SEAMSで計測、取得したデータを、3次元点群地図作成ソフトウェア「MAP IV Engine」に連携し処理することで、ワンストップで高速に空間情報を3次元点群化できます。



CEATEC AWARD 2024 デジタル大臣賞を受賞したデジタルツインプラットフォーム「TRANCITY」と「SEAMS」の連携による国産技術サービス「CalTa M42」をリリースしました。 ※TRANCITYはCalTa株式会社の製品です。



SEAMSで点群データ取得



MAP IV Engineで3D点群化