関西大学 高度空間計測技術開発コンソーシアム ~UAV搭載型レーザ計測ユニット~

素早く安価で精確に3次元空間を創出できる計測ユニットと処理ソフトを産官学で開発

体制と実績

産官学の総力を結集して3次元データの取得・解析に関するコア技術を開発

窪田 諭(関西大学) 田中 成典(関西大学) 今井 龍一(法政大学) 中村 健二(大阪経済大学) 山本 雄平(関西大学) 塚田 義典(摂南大学) 谷口 寿俊(九州大学) 中原 匡哉(大阪電気通信大学)



大阪経済大学 摂南大学 🔥





✓ E 三菱電機エンジニアリング株式会社 INTELLIGENT STYLE





産





国土地理院

【研究助成】

- ·平成28~29年度、国土交通省建設技術研究開発助成 「河川土工の施工管理のためのレーザスキャナ搭載UAVを用いた 計測データの利活用技術に関する研究開発」
- ·平成30~令和3年度、科学研究費助成事業 基盤研究B 「レーザスキャナ搭載UAVを用いた空間計測技術の高度化と実用 化に向けた研究開発」

【受賞】

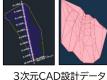
- ・平成28年度科学技術分野の文部科学大臣表彰 科学技術賞(科学技術振興部門) 「3次元情報の利活用のための社会基盤技術の振興」
- ·国土交通省令和元年度 i-Construction大賞優秀賞 「点群ブラウザ「3D Point Studio」による道路地物の管理効率化」 【特許】
- ・三次元モデル生成システム、登録第6707098号

【論文】

·田中,窪田,今井,中村,山本,塚田,谷口,中原:土工の施工管理 におけるUAV搭載型レーザスキャナによる計測方法と計測誤差 に関する研究, 土木学会論文集F3, 74(2), II 125-II 135.

素早く・安価・精確な3次元データの活用

1. 建設現場における正確な3次元情報の取得







基本設計デ-

タ(Ver.4.1)

3次元CAD 重ね合わせデータ (出来形値と設計値)

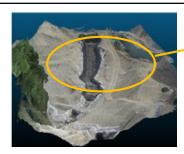
3次元CAD設計データからの基本設計 ータの生成

- 基本設計データと出来形計測データから3 次元CAD重ね合わせデータの生成
- 出来形管理帳票の出力



出来形管理帳票

2. 柔軟に運用可能な計測技術の実現





UAVは、周辺の地形に影響を受けずに計測できるため柔軟 な運用が可能であり、どの建設現場でも迅速かつ低コストで 導入が可能

4. 災害発生地点の3次元データによる安全性の向上

3. 夜間における計測技術の確立

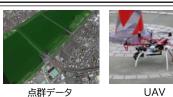


夕刻や夜間における計測



無人施工の実現 (引用:i-Construction資料)

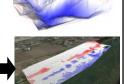
- 小型レーザスキャナにより、日照が少ない夕刻や夜間にお いても高精度な施工現場の地形情報を取得可能
- 夜間における無人施工時での3次元情報の整備技術へと発 展



(平常時の蓄積デー



平常時から蓄積されている点 群データと、災害時の計測 ータとの差分を検出し、被 災箇所を素早く把握

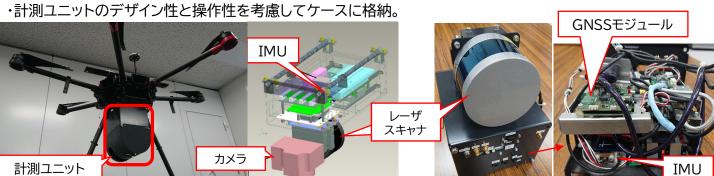


変状箇所の可視化・把握

関西大学 高度空間計測技術開発コンソーシアム ~UAV搭載型レーザ計測ユニット~

機器構成

・計測ユニットは、小型レーザスキャナ、カメラ、GNSS(Global Navigation Satellite System)と慣性計 測装置IMU(Inertial Measurement Unit)からなる。



計測ユニットの外観と内部設計

センサ機器のアセンブリング

【開発技術の特長】

- ・センサ機器を組み合わせるだけでは、精確なデータを取得できない。小型レーザスキャナ、カメラ、GNSSと IMUの取得データは、それぞれ取得間隔が異なるため、センサデータを同期する技術を開発した
- ・上空の不安定な飛行状態で取得したセンサデータを同期し、小型レーザスキャナとIMUの計測軸のズレを補 正処理して、自己位置情報と姿勢情報を正確に獲得する技術を開発した
- ・高品質点群データの選択処理・隣接点群データを用いた補正処理・飛行ルートを用いたフィルタリング処理により、高精度な3次元データを構築する技術(三次元モデル生成システム、特許第6707098号)を開発した

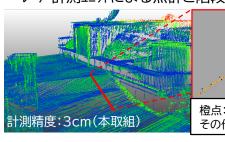
レーザ計測結果

Google Earthと地上型LS(1000万円)による点群



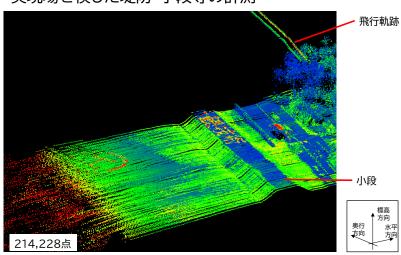


レーザ計測コニットによる点群と階段の横断面の可視化



橙点:地上型LS その他:レーザ計測ユニット(本取組)

実現場を模した堤防・小段等の計測



• 計測精度:3cm

• 飛行速度:4m/s

• 連続飛行可能時間:約25分

・ 点群データ処理時間:2~3時間

計測動画はこちら

