
**SPEC**

製品仕様

レシバータイプ	L1 / L2 GPS GLONASS、BeiDou、Galileo、QZSS (オプション)
水平位置精度	±10 mm+1ppm (推定) / SBAS 時 ±0.3 m
タイミングパルス精度	20 ns
シャッター同期精度	±3 ~ 20/1000 秒 選択するカメラに依存します。
撮影インターバル	2 / 3 / 5 秒から設定
記録メディア	内蔵メモリー
記録データ	NMEA / RawData (1Hz)
本体形状	56×76x35mm
本体重量	約 180g (アンテナは除く)
SONY 社製 α シリーズ及び Panasonic 社製 GH4、GX8、GX7Mk2、GX7 での動作確認済み	

**PACKAGE**

セット内容

- GCSv5 本体
- ドローン搭載用 GNSS アンテナ
- シャッターケーブル
- プロセッシングアプリケーション (クラウド処理には別途契約が必要です。)
- 本体充電用 USB アダプター
- 取扱い説明書

仕様および外観、画面デザインは、改良のため予告なく変更されることがございますので、予めご了承ください。

ご質問・お問い合わせはこちらまで

 AMUSE ONESELF INC.

株式会社アミューズワンセルフ

〒541-0041 大阪市中央区北浜1丁目1番14号 北浜一丁目平和ビル3階  
http://amuse-oneself.com

06-6210-3345 info@amuse-oneself.com

ドローン搭載用2周波GNSSシンクロ撮影システム

# GCSv5

特許第5561843号

画像に正確な位置情報を記録  
i-Constructionの必需品



小型・軽量・高性能  
**180g**

GNSS アンテナは除く

※「i-Construction」については国土技術政策総合研究所より商標登録出願中です。

01



自動飛行による撮影



02

着陸後、カメラのメディアをPCに挿入。  
GCSv5をUSB接続することでクラウド処理が開始されます。

03

電子基準点のデータを自動的にダウンロード。  
サーバー内で精密な座標解析が行われます。  
※ユーザーさまの固定局データを利用することも可能です。

04

メディア内の画像データに  
正確な位置情報が記録されます。

05

後はSfM (Structure from motion) アプリケーションによる  
普段通りの解析を行うのみ。  
測量座標系に基づいた結果を簡単に得ることができます。

\*Agisoft社製 Photoscan Professional 及び Pix4D社製 Pix4Dmapper による動作確認済み。  
画像データのExifデータを位置情報として利用するSfMアプリケーションに対応。

## GCSv5 FLOWCHART

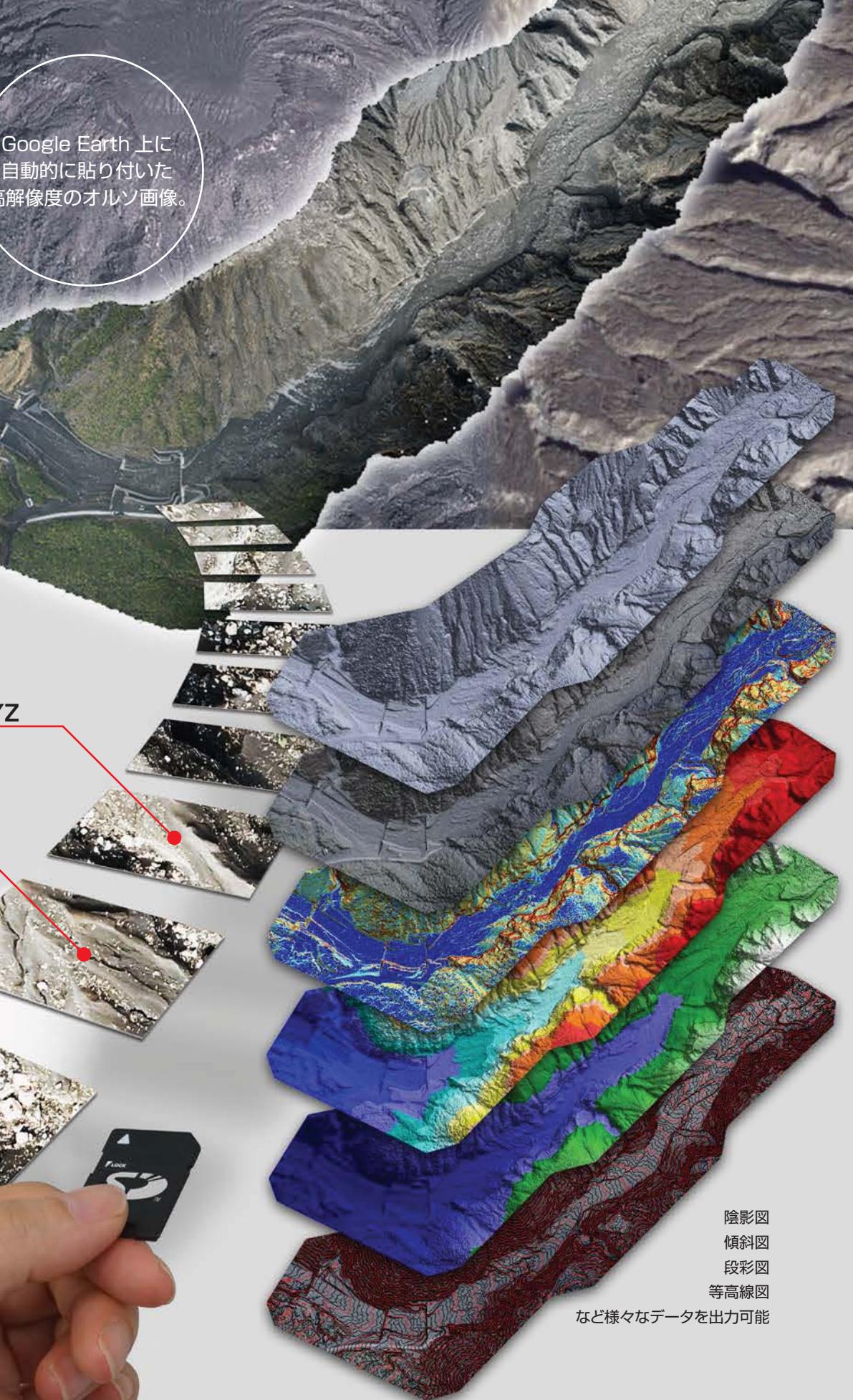
電信基準点  
全国約1,300ヶ所に  
設置されたGNSS  
連続観測点のデータを  
自動ダウンロード

XYZ

XYZ

陰影図  
傾斜図  
段彩図  
等高線図

など様々なデータを出力可能



\*SfMアプリケーションのデータを図化する為に別途、3DCADアプリケーション等が必要となります。  
当技術は国土交通省の実施する次世代社会インフラ用ロボット現場検証において  
即時に適用可能な技術として評価（オールA）されました。  
詳細については担当者にお問い合わせ下さい。