

三菱モビルマッピングシステム MMS-H



性能・機能



小型
軽量化

コンパクトデザイン

メインユニット重量 / 寸法
重量: 約23kg / 寸法: 42(幅) × 39(奥行) × 41(高さ) cm



保守
運用性
UP

修理がらくに!
スタートもスムーズに

メインユニットのセンドバック保守が可能!
また、**初期化・終了走行時間も半減*** ※従来比



高解像度
魚眼カメラ

パノラマ画像の生成

2450万画素の高精度な魚眼カメラで撮影した画像を
はり合わせて**360度のパノラマ画像の生成が可能!**

| 項目 | 標準仕様 |
|---|--|
| カメラ (魚眼カメラ) | 搭載台数 / 画素数 2台 / 2450万画素 |
| レーザスキャナー | 搭載台数 / 取付角度 1台 (高精度レーザ) / 45度 |
| | 取得点数 / 計測範囲 最大 218万点/秒 / ~182m |
| | 計測精度 2.0mm(rms)@25m 先のターゲット (黒色) (14%) |
| | パルスレート / レーザ拡散角 最大 2,188kHz/0.5mrad 以内 |
| 受信機 | レーザ照射角 / マルチパス 360度 / なし |
| | 観測間隔 / 受信周波 1秒以下 / 3周波 |
| IMU | 測位精度 水平: 0.06(rms)、垂直: 0.15(rms) |
| | 速度精度 - |
| | 姿勢精度 / 方位精度 0.05(rms) / 0.15(rms) |
| 連続記録容量 | 出力レート 250Hz |
| | データログ 3.84TB (カメラ1台あたり) |
| オドメータ | インホイールオドメータ / 外付けオドメータ(選択制) |
| 対象衛星 ^{※1} | GPS、GLONASS、Galileo |
| 絶対精度 ^{※2※3} | 7m地点で10cm(rms) 以内 |
| 相対精度 ^{※2※4} | 2.0mm(rms) @25m 先のターゲット (黒色) (14%) |
| 自己位置精度 ^{※2} / 精度 (Typical) ^{※5} | 0.06m(rms) / 2.0cm(rms) |
| 消費電力 | メインユニット: 100VAC、350W 以下、制御BOX: 100VAC、250W 以下 |
| ケーブル接続本数 | 4 (電源 ×1、LAN ×1、USB ×1、オドメータ ^(※6) ×1) |
| 重量 | 約 23kg |

※1 使用可能な衛星種別は補正情報配信サービスでの配信内容による。 ※2 良好なGNSS受信環境を前提、高精度測位解を得た状態。

※3 絶対精度: 移動体計測による座標取得の正確度(Accuracy)、レーザ点群と画像を重畳した際のカメラ位置から7mでの絶対精度

※4 相対精度: 移動体計測による座標取得の安定度(Precision)、1スキャンライン上の近傍点群の相対位置精度

※5 条件: オープンスカイ、GCP補正無、レーザ点群での水平精度、電子基準点までの距離が3km以内での理論値 ※6 オドメータなしでも運用可能

お問い合わせ先(以下のお問い合わせフォームよりお願い申し上げます)

防衛・宇宙ソリューション事業部 www.MitsubishiElectric.co.jp/mms/

三菱電機株式会社

〒100-8310 東京都千代田区丸の内2-7-3 東京ビル

E-E02-6-BB111-A 本-2603<IP>

2026年3月作成