



mdMAPPER

3000D μ G VHR



测绘服务商的新思维： 我们的无人机航测质量 能与载人飞机航测媲美

高分辨率、双重 DG、3倍图像品质，
只需一半时间即可享有*

有时候，简单不一定就好。借助mdMapper3000D μ G VHR，您只需要花通常一半的时间即可快速获取高密度高精度的数据。此系统专门为专业测绘人员量身定制，用于获取专业级测绘数据产品。

mdMapper3000D μ G VHR 将 Microdrones md4-3000 飞行器平台的载重能力、灵活性和高效率与完美集成的 Phase One 相机和直接定向功能天衣无缝地融合在一起。因此，即使在 300 米飞行高度，它也能获得无与伦比的单像素测绘精度。



1 亿像素的 Phase One iXM-100 相机搭配轻巧、防振的定制快装云台，用于采集所需的图像。



mdMAPPER3000D μ OG VHR 套装包括：

平台



md4-3000

坚固耐用、性能强劲、稳定可靠。利用这个多功能平台开展业务。



充电器、飞行电池和运输箱

md4-3000 飞行电池、可极大提高飞行续航力的充电器，以及适用于恶劣现场条件的运输箱。

通信



mdRC

可靠的专业控制和遥测技术让您能随时随地掌控一切。



数字数据链路

可简单方便地将 Microdrones 无人机连接到数字设备。

有效载荷



完全集成的 PhaseOne iXM-100 相机和快装云台

1 亿像素相机搭配轻巧、防振的定制快装云台，用于采集所需的图像。



Applanix APX-15 UAV DG

紧凑型单板模块，带有测量级 GNSS 接收器和一个精确校准的 IMU，可用于专业测绘。

软件



POSPac UAV DG

直接定向数据后处理软件 - 用于处理通过 APX-15 UAV DG 收集的数据，可实现最高的精度和效率。



mdCockpit 平板电脑软件

只需滑动手指，就可以在 Android 平板电脑上规划检测区域以及监控飞行进度。



mdInfinity 软件 (即将推出)



不简单的魅力

该套装注重适应性、便利性和全方位的性能。md4-3000 UAV 能够克服严峻的环境挑战，包括强风和磁场，而完整集成的 PhaseOne iXM-100 相机则能提供超高分辨率，获取高密度高精度的数据。

- Microdrones md4-3000 飞行器平台的载重能力、灵活性和效率
- 完美集成的 Phase One 相机
- 快速获取高密度高精度数据
- 完整的端对端解决方案包括硬件、软件、工作流、培训和支持

*注：根据所需的表面覆盖面积、飞行高度、无人机速度、所需测绘精度和后处理方式，实际项目完成时间可能有所差异。



mdMapper3000DµG VHR 技术参数:

解决方案组成部分

飞行平台
md4-3000

任务载荷

- 相机: PhaseOne iXM-100 相机 (35 毫米镜头)
- 地理配准: APX-15 EI UAV

软件

- mdCockpit
- POSPac UAV DG

技术参数

解决方案起飞重量 (TOW)
13.323 kg

系统工作温度

-10 °C 至 40 °C

系统精度

- 摄影测量:
 - 水平: 1-2 像素
 - 垂直: 2-3 像素

产品性能

		mdMapper3000DµG VHR (35 毫米镜头)	mdMapper3000DµG VHR (80 毫米镜头)
飞行参数	覆盖面积 (飞行高度为 120 米时)	265 英亩 (150 公顷)	159 英亩 (64 公顷)
	覆盖面积 (飞行高度为 300 米时)	976 英亩 (395 公顷)	406 英亩 (164 公顷)
	相机型号	Phase One iXM-100 (35 毫米镜头)	Phase One iXM-100 (80 毫米镜头)
	图像传感器尺寸	1 亿像素	1 亿像素
	图像格式	IIQ + JPEG/TIFF	IIQ + JPEG/TIFF
	GSD 厘米/像素 (飞行高度为 120 米时)	1.3 厘米	0.6 厘米
	G.C.P. (地面控制点)	无	无
	重叠率 (前向/旁向)	80%/40%	80%/40%
后处理	方法	通过 GNSS 惯性解决方案优化空中三角测量	通过 GNSS 惯性解决方案优化空中三角测量
	方向	高精度传感器 (INS)	高精度传感器 (INS)
	位置	高精度传感器 (GNSS)	高精度传感器 (GNSS)
	精度 (飞行高度小于 300 米)	1-2 GSD (X、Y) 和 2-3 GSD (Z)	1-2 GSD (X、Y) 和 2-3 GSD (Z)
	精度 (飞行高度大于 300 米)	1 GSD (X、Y、Z)	1-2 GSD (X、Y) 和 2 GSD (Z)
优点	<ul style="list-style-type: none"> · 不需要 GCP · 高效的飞行规划 - 覆盖更大的面积 · 可用于带状测绘和区域测绘 	<ul style="list-style-type: none"> · 不需要 GCP · 高效的飞行规划 - 覆盖更大的面积 · 高效的后期处理 (EO apriori 算法和更少的图像) · 可用于带状测绘 	



大致的飞行时间

系统预置飞行前规划工具，将为飞行员提供安全着陆所需的低电池电量建议。

