



Trimble MX7 – komplexní mobilní snímkový systém pro mapování z vozidla

David Jindra, Klára Pešoutová

GEOTRONICS Praha, s.r.o.

Abstrakt

Představení mobilního snímkovacího roveru Trimble MX7 určeného pro vysoce přesné panoramatické snímkování s běžnými vozidly při běžných provozních rychlostech. Jedinečný kompaktní systém integrující špičkové poziční a fotogrammetrické technologie. Přímočaré datové toky, jednoduché a logické pracovní postupy zpracování fotogrammetrických dat od jejich pořízení po export do GIS. Široká paleta využití při inspekcích a mapování silničních a železničních sítí, městského majetku a infrastruktury, monitoringu staveb, v architektuře, projektování, 3D modelování, BIM a dalších oblastech. Elegantní možnosti vizualizace a sdílení obrazových a atributových dat a jejich kombinace s daty z jiných zdrojů, např. lidarů. Aplikace v současné české praxi.