

# IMMS

室内推车移动测量系统  
Indoor Mobile Mapping System



[leador.com.cn](http://leador.com.cn)

**LEADOR**  
立得空间

## 1 系统介绍

### 系统简介

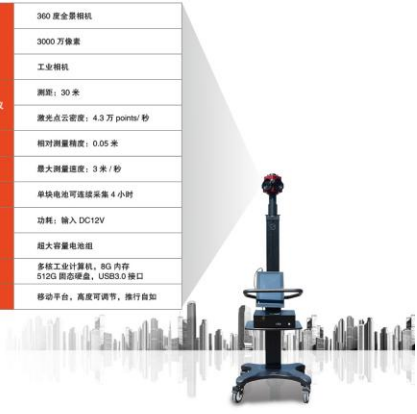
IMMS Indoor Mobile Mapping System 室内移动测量系统, 可快速采集室内空间数据, 制作室内二维图、全景数据以及三维点云数据, 为室内及地下空间的可视化三维数据提供基础服务。



1 www.leador.com.cn

### 系统参数

图像采集	360度全景相机 3000万像素 工业相机
激光扫描仪	测距: 30米 激光点云密度: 4.3万 points/秒
测量精度	相对测量精度: 0.05米
速度	最大测量速度: 3米/秒
持续性	单块电池可连续采集4小时
电源	功耗: 输入 DC12V 超大容量锂电池
控制系统	多核工业计算机, 8G内存 512G固态硬盘, USB3.0接口
集成设计	移动平台, 高度可调节, 推行自如



IMMS 室内推车移动测量系统 2

## 2 产品特点

### 采集设备主要特点



3 www.leador.com.cn

### 软件特性



IMMS 室内推车移动测量系统 4

### 3 软件配置

#### 多源数据预处理软件



#### 多源数据应用平台软件

- 多种端的应用,支持 B/S、C/S 多模式的数据应用解决方案,支持影像(点云)等多源数据的综合应用,并提供二次开发 API 插件;
- **影像浏览:** 提供影像定位功能,支持影像的快速浏览及地图同步定位;
- **影像量测:** 提供影像(点云)测量等多种量测方式
- **要素链接:** 提供影像标注与数据库链接功能,用户在图像上点击标注即可显示相关的专业数据,达到可视化查询专业信息的目的
- **自主更新:** 提供影像自主更新功能,支持用户在影像上进行场景的自主更新,为用户实现无缝、便捷的更新服务
- 提供 Flex、JavaScript 等多语言二次开发接口,完整示例源代码以及全套的开发文档。

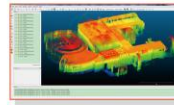


### 4 系统数据成果

#### 多源数据生产软件

- 大型网络化的 GIS 数据加工生产平台,可以满足多人同时在线进行协同式空间数据的生产加工,并提供完善的质量控制功能。
- 可加工的数据成果主要包括:可量测实景影像库、大比例尺地形图、城市部件库以及其他矢量地理数据。
- **测图:** 集成影像同步量测等技术,提供空间要素坐标提取、长宽高等几何属性量测等功能
- 支持激光点云的分类、提取、建模(需增加外置激光扫描仪)
- **影像数据加工:** 提供保密/隐私处理、路网数据的关联、部件/POI 链接等功能
- **矢量数据编辑:** 提供矢量数据的增加、删除、修改等各种编辑操作,提供地形图的拓补编辑等功能
- **多源数据导入:** 可加载影像、激光数据、正射影像(航/卫片)、瓦片/矢量地图、Shapefile 等多种数据源
- 内置 20 余项标准化行业 GIS 库模板,同时提供自定义功能,满足不同的用户个性化需求
- **数据发布:** 对成果数据按照应用系统的需求,提供自动化批量导出的功能
- 经过科学设计,高度凝练的工艺流程,超过百万公里数据生产实践验证。

#### 三维点云图



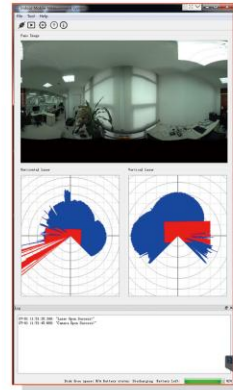
#### 室内二维图



#### 室内全景



#### 点云图与全景挂接



## 5 系统应用

### 公众室内高精度地图

室内移动测量采集设备，可提供快速的二维平面数据、三维模型数据、室内影像数据的采集建库，为室内导航、VR 体验可以具体到展馆虚拟浏览等应用提供数据服务。



### 行业专题地下空间扫描

室内安防和消防设施信息的采集是一个浩大的工程。传统的测绘方式耗时耗力，通过移动测量系统可快速、全面的采集室内消防设施和室内安防设施信息，包括：灭火器、交通标志、信号灯、控制箱、护栏等交通设施，可用于隧道、地铁、地下管廊等安防地理信息数据库建设。



## 6 成功案例

### 黄石武商量贩停车场



### 武汉光谷步行街一楼





立得空间微信二维码



立得空间微博二维码



售前微信二维码

武汉 北京 上海 广州 西安 成都

立得空间信息技术股份有限公司  
武汉东湖开发区华工科技园·创新基地12栋  
电话 86 027 87492808 传真 86 027 87492852  
www.leador.com.cn www.ishowchina.com

咨询电话

黄经理: 13995546630  
干经理: 18907136051