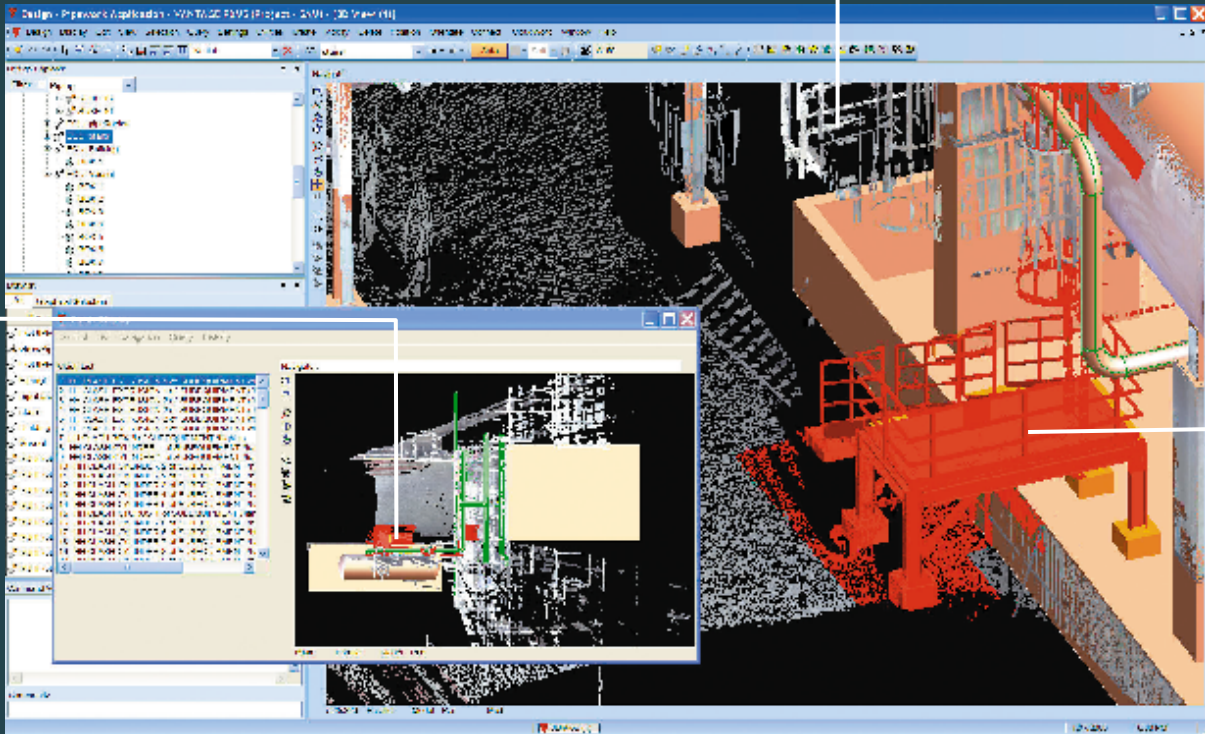


# Leica CloudWorx 1.1 for PDMS

PDMS でレーザースキャニングデータを利用する手ごろなプラグインソフトウェア

既存の現場の点群が、PDMSの中で正しい場所で見えています。



標準的なPDMSクラッシュ機能では、点群と干渉しているアイテムをハイライトします。

PDMSは点群をほかのモデル化された要素と同じようにクラッシュチェックを行います。

## 建築、プラント、土木、その他 2D/3D プロジェクトのレーザースキャンデータの効率的な管理、閲覧、処理

Leica CloudWorx 1.1 for PDMS は、as-build 点群データを (レーザースキャナーで取得された) PDMS による最善の改造計画、建設、プラントの運転において効率的に操作するためのプラグインソフトウェアです。建設や維持管理における新しい設計のインパクトは、大きな信頼を PDMS に与えることとなります。

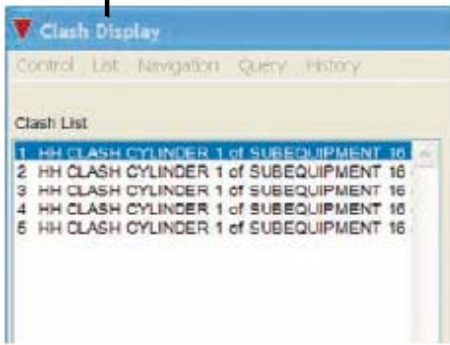
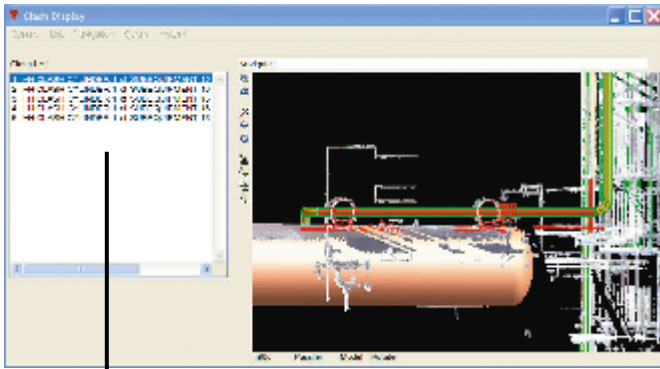
ユーザーは使い慣れた PDMS のインターフェイスとツールを利用することでレーザースキャンデータを使った業務の習熟時間を最小にします。Leica CloudWorx と強力な Cyclone 点群エンジンによって、効果的に大きな点群デ

ータセットの視覚化と加工処理が可能となりました。正確なあるがままのモデルを作成し、既存の状況についての提案・検証、重要な施工や組立の品質保証を PDMS の下で成し遂げてください。

## 特長と導入効果

- PDMS でのスキャンデータの高速操作
- スライス、半空間断面、リミットボックス
- 自動パイプ中心 D-ポイント
- 正確な突合せや干渉チェックとレポート
- 点群の直接計測
- 複数ユーザーの同時ネットワークアクセス
- どんなレーザースキャナーでもサポート

# Leica CloudWorx 1.1 for PDMS



標準的な PDMS のクラッシュツールを用いるユーザーは簡単に新しい設計部分とありのままの点群データを比較することができます。ここでは、新しいパイプはが容器上部のスキャンしたいくつかの大きなパイプに干渉しています。

## 既存の状況を理解して設計

設計チームは点群データによる真の空間を理解、設計、観察し、相互にダイナミックな処理が可能になります。PDMS の中に仮想空間が存在していることを実感できるでしょう。

## パワフルな点群管理と計測

膨大な量の点群データを素早く、効率的に、管理いたします。「カットプレーンと半空間断面」、「リミットボックス」は点群データの中を簡単にナビゲートいたします。測定については習熟されている PDMS の測定ツールを用います。

## あるがままの 3D モデリング

パイプの中心 D-ポイントはパイプ表面上のスキャンポイントの一点を選択することで自動的に発生します。点群データ、D-ポイント、PDMS の 3D モデリングツールを使って、カタログベースのインテリジェントな配管システム、構造設計、ダクトワーク、電気トレイシステム、格納器、機器の設計を行います。

## 自動化された点群クラッシュチェックとレポート

CloudWorx による点群に対するクラッシュチェックは PDMS 自身の自動化されたクラッシュとレポートツールを用いて実行されます。設定された値を基にモデリングオブジェクトと点群間の干渉を自動的にを行います。定義した領域内の干渉したすべての点はハイライト表示となり、明確に区分されます。

## 複数のスキャナーをサポート

AVEVA のユーザーは業界標準の ASCII ベースのデータフォーマットを用いて、あらゆるレーザースキャナーの空間スキャンデータを利用することができます。加えて、Leica CloudWorx for PDMS はデータフォーマットの変換ステップを省き、業界で最もポピュラーなスキャナーのネイティブでコンパクトなデータフォーマットをダイレクトに読み込むことができます。そこにはライカ ジオシステムズのタイムオブフライト、フェーズベース すべてのスキャナーが含まれます。

## Leica CloudWorx for PDMS 1.1 製品概要\*

## ハードウェア、システム要求

大量点群マネージメント	3D リミットボックス、スライス、対話型ビジュアライゼーションなど非常に大きなデータセットを扱う Cyclone データベーステクノロジー: 高速点群マネージメント	<b>プロセッサー:</b> 2 GHz Pentium® 4 あるいはそれ以上 <b>RAM:</b> 1GB (Vista では 2GB) <b>ハードディスク:</b> 2GB
レンダリング	点群詳細レベル (LOD) による表示、一つの選択による密度コントロール	<b>ネットワークカード:</b> ライセンスのため、Ethernet ネットワークカード
ビジュアライゼーション	反射強度マップ、トゥルーカラー、リミットボックス、スライス、カットプレーン	<b>ディスプレイ:</b> SVGA あるいは OpenGL アクセラレーテッドグラフィックカード (最新ドライバー)
計測	3D ポイントの座標間、点間、点とモデル間	<b>オペレーティングシステム:</b> Microsoft Vista** (32 あるいは 64)、あるいは Microsoft Windows XP (SP2 あるいはそれ以上) (32 あるいは 64)、Windows 2000 (SP3 あるいはそれ以上)
モデリング	PDMS デザインポイントの配置: パイプ中心 D-ポイント (実際に計算された口径属性を含みます) 選択による D-ポイントの配置 フランジタイポイント配置ツール	<b>ファイルシステム:</b> NTFS
干渉チェック	設計と点群の干渉を PDMS のクラッシュツールを用いて、干渉点をハイライトさせます。	
サポートフォーマット	ネイティブフォーマット - 3dd, scan (Leica, Cyra), zfc, zfs ASCII - pts, ptx, svy, txt, xyz	

\*\* Vista のデスクトップ ウィンドウマネージャ (DWM) は Cyclone をサポートしません。また Windows のクラッシュモードでの操作になります。  
AVEVA Vantage PDMS 11.6 SP2 あるいはそれ以上  
AVEVA Vantage PDMS LMI (レーザーモデルインターフェイス)

\* 詳しい製品仕様は、Cyclone 6.0 技術仕様などのドキュメントを参照してください。

Windows は Microsoft Corporation の登録商標です。Cyrax と HDS は登録商標、Cyclone と CloudWorx は Leica Geosystems LLC の商標です。他の全ての商標または登録商標は、Leica Geosystems の固有の資産です。イラスト、説明記述、技術仕様等予告なく変更することがあります。