

複合探査システム

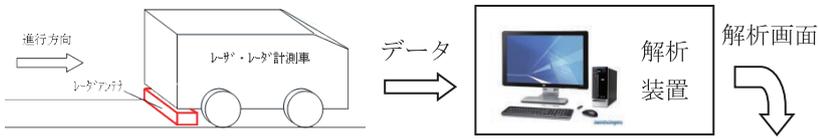
「路面性状」と「道路内部空洞」の同時調査が可能な複合システム



複合探査車外観イメージ図

特徴

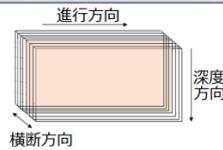
- レーザー（路面性状）と電磁波レーダ（道路下空洞など）装置を車両に搭載
- ひび割れなどの路面性状と路面下空洞などの内部状況の同時計測が可能
- 道路表面と内部の同期したデータを取得可能
- データの統合による道路状況一括管理、総合的な判定が可能



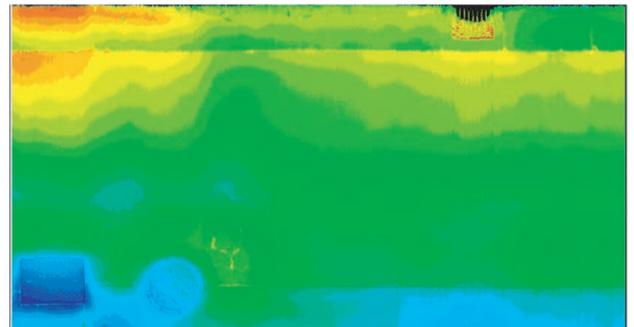
解析メイン画面

解析画像の表示切替

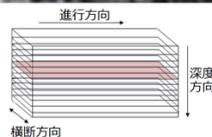
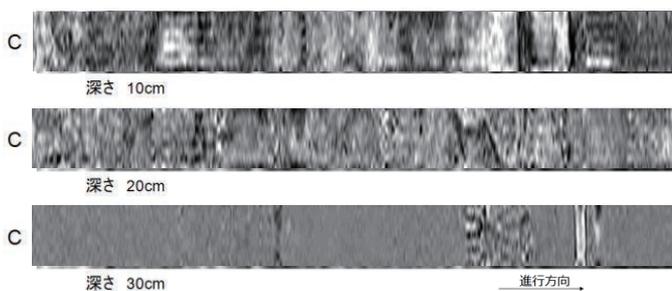
路面性状(レンジ画像)



参考：路面性状コンター図(表面高さ表示 赤:低い、青:高い)



路面下空洞(Cモード平面画像)



| | |
|------|----------------------|
| 車両 | ワンボックス |
| 路面性状 | 方式：半導体レーザ |
| | 光切断法：ひび割れ、わだち掘れ |
| | 光点変位法：平坦性 |
| 空洞調査 | 計測速度：80 km/h |
| | 計測性能：計測幅 4m、深さ 320mm |
| | 方式：電磁波レーダ(FMCW方式) |
| | 計測速度：80 km/h |
| | 計測幅：1,700mm |
| | 側線数：12 側線 |