

Firmenberichte = Nouvelles des firmes

Objektyp: **Group**

Zeitschrift: **Geomatik Schweiz : Geoinformation und Landmanagement =
Géomatique Suisse : géoinformation et gestion du territoire =
Geomatca Svizzera : geoinformazione e gestione del territorio**

Band (Jahr): **115 (2017)**

Heft 4

PDF erstellt am: **16.07.2024**

Nutzungsbedingungen

Die ETH-Bibliothek ist Anbieterin der digitalisierten Zeitschriften. Sie besitzt keine Urheberrechte an den Inhalten der Zeitschriften. Die Rechte liegen in der Regel bei den Herausgebern.

Die auf der Plattform e-periodica veröffentlichten Dokumente stehen für nicht-kommerzielle Zwecke in Lehre und Forschung sowie für die private Nutzung frei zur Verfügung. Einzelne Dateien oder Ausdrucke aus diesem Angebot können zusammen mit diesen Nutzungsbedingungen und den korrekten Herkunftsbezeichnungen weitergegeben werden.

Das Veröffentlichen von Bildern in Print- und Online-Publikationen ist nur mit vorheriger Genehmigung der Rechteinhaber erlaubt. Die systematische Speicherung von Teilen des elektronischen Angebots auf anderen Servern bedarf ebenfalls des schriftlichen Einverständnisses der Rechteinhaber.

Haftungsausschluss

Alle Angaben erfolgen ohne Gewähr für Vollständigkeit oder Richtigkeit. Es wird keine Haftung übernommen für Schäden durch die Verwendung von Informationen aus diesem Online-Angebot oder durch das Fehlen von Informationen. Dies gilt auch für Inhalte Dritter, die über dieses Angebot zugänglich sind.

Mobile Kartierung mit dem ZEB-REVO Laserscanner von GeoSLAM

Einfach wie im Vorbeigehen die Umgebung – beispielsweise Innenräume – scannen und erfassen, ohne komplizierte Systemaufbauten, mit einem Gerät in der Hand. Diese Möglichkeit bietet der Laserscanner ZEB-REVO von GeoSLAM, seit Anfang März im Vertrieb der allnav ag.

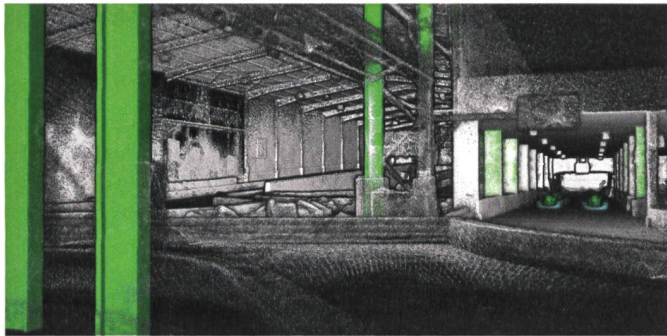
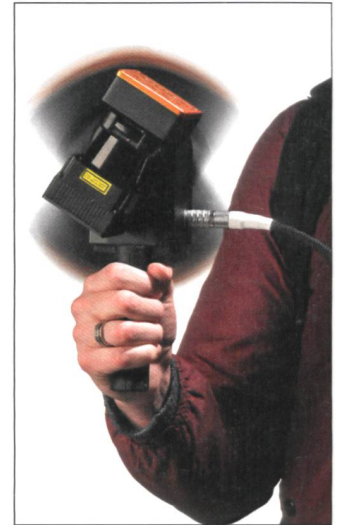
«GeoSLAM, ein 2012 gegründetes Joint Venture, bringt mit dem handlichen Laserscanner ZEB-REVO ein mobiles Mapping-System

auf den Markt, das durch seine intuitive Bedienung und umfassende Funktionalität besticht», so Ivo Pfammatter, Geschäftsführer der auf Vermessungssysteme spezialisierten allnav ag.

Punktwolken aus der Hand

Der ZEB-REVO erlaubt das Scannen der unmittelbaren Umgebung – quasi im Vorbeigehen – da weder Stativ, noch Zusatzausrüstung oder GPS-Empfang

benötigt werden. Neben händischem Einsatz kann der Scanner auf eine beliebige mobile Plattform wie ein Fahrzeug oder eine Drohne montiert werden und vermisst alle Oberflächen in einem Radius von bis zu 30 Metern mit über 40 000 Messpunkten pro Sekunde. Die dabei gewonnenen Punktwolken können im Anschluss zum Beispiel über die PointCab-Software oder in Trimble RealWorks ausgewertet und in 2D-Pläne oder 3D-Modelle konvertiert werden.



Scannen in jeder Situation

Auf Basis der SLAM-Technologie (Simultaneous Localisation And Mapping) ermöglicht der ZEB-REVO Laserscanner von GeoSLAM besonders zuverlässige Vermessungen von Gebäuden und Innenräumen. Zudem lässt sich das Gerät auch zur Dokumentation von Verkehrsunfällen und Tatornten, bei der Vermessung von Tun-

nel- und Höhlensystemen sowie bei Spezialanwendungen, beispielsweise in der Forstwirtschaft, einsetzen.

*allnav ag
Ahornweg 5a
CH-5504 Othmarsingen
Telefon 043 255 20 20
www.allnav.com*

Führungserfahrener Geograf und Ingenieur sucht zum Kauf

Bestens ausgewiesener Schweizer Geograf und Ingenieur mit langjähriger Erfahrung im Geodatenmanagement und Asset-Management von Infrastrukturen sucht zwecks Verwirklichung der Selbstständigkeit und Umsetzung neuer Ideen zu kaufen

Ingenieurbüro mit Schwerpunkt in der Vermessung und/oder im Geodatenmanagement

Zielunternehmen sind Ingenieurbüros mit ca. 15 bis 45 Mitarbeitenden, Know-how im Geodatenmanagement, Referenzen und Beziehungen im Infrastrukturmanagement, vorzugsweise auch im Gemeindeingenieurwesen.

Ich freue mich auf Ihre Kontaktaufnahme über Chiffre 2017-1, SIGImedia AG, Pfaffacherweg 189, Postfach 19, CH-5246 Scherz, oder auf Interessent_Ingenieurbuero@gmx.ch

**Wie?
Was?
Wo?**

Das Bezugsquellen-Verzeichnis gibt Ihnen auf alle diese Fragen Antwort.