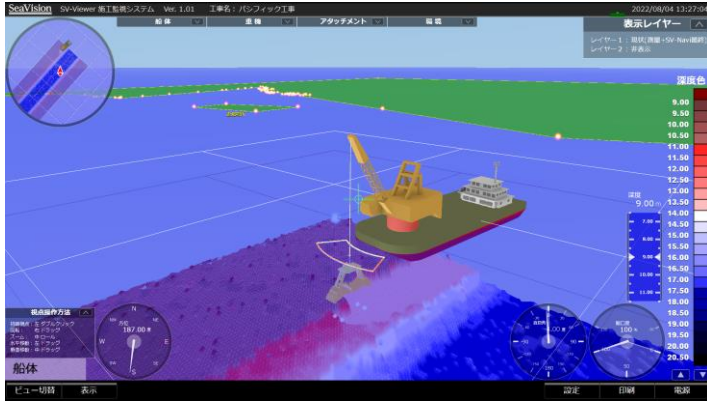
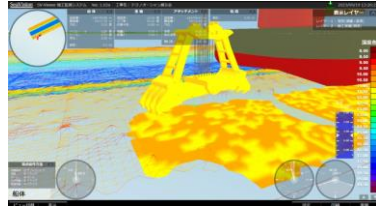


SV-Viewer (エスバイビューワー) Ver1.01



SV-Viewerは、海底形状の変化や作業船の動きを3次元空間上でリアルタイムに確認できる施工監視システムです。浚渫工事の中で普段は見ることのできない海中でのグラブ動作や海底面の変化を仮想的な3次元空間上で見える化することによって浚渫工事をより詳細にイメージできます。



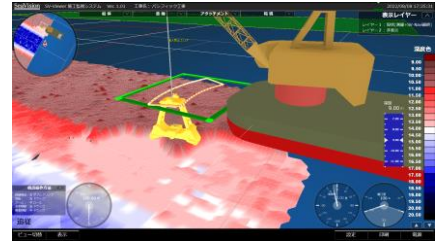
SV-Viewer 3つの特徴

◆ 施工管理システムSV-Navi搭載船への導入が容易

SV-Naviを搭載している場合は、同一ネットワークに接続するだけでSV-Viewerの環境構築が完了となります。その後自動的にデータを同期し、簡単な初期設定を行うだけですぐに利用できます。

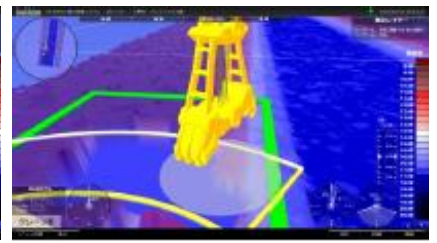
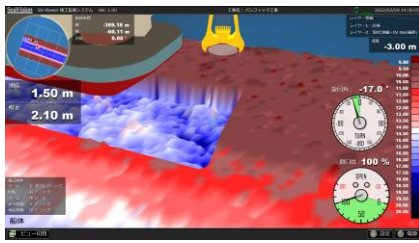
◆ 海底面の仮想表示により堀残し・掘り過ぎを視覚的に確認可能

SV-Viewerでは事前測量データと施工データ、仕上げ面データを合成表示することが可能です。施工中に現状の地盤の状況と仕上げ面データを重ね合わせて確認することで、堀残しや掘りすぎを直感的に把握することが可能となります。



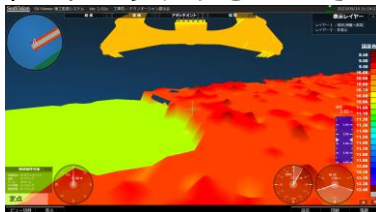
◆ 多彩なビューモードにより自由な視点で細部を確認

3D空間上の視点設定として、4種類のビューモードを搭載しています。「クレーン室モード」はクレーン室からの視点となり、操縦者の視点で情報共有することができます。

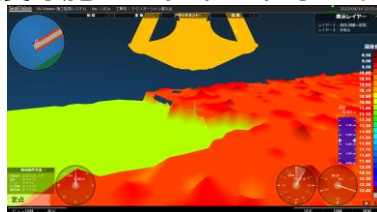


様々な海底データを表示し変化を確認することが可能

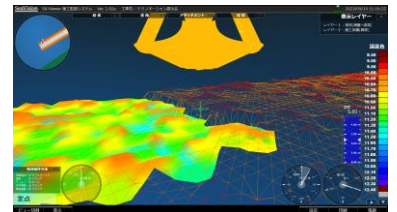
SV-Viewerで海底形状の変化を確認する一例となりますが、以下の画像のように浚渫前の状態（マルチビーム事前測量の結果）から、浚渫直後の状態、浚渫後のソナー測深による海底形状の変化を仮想表示することが可能です。これらの情報を現在の施工へフィードバックすることでより高度な施工をサポートします。



浚渫前
(事前測量データ)



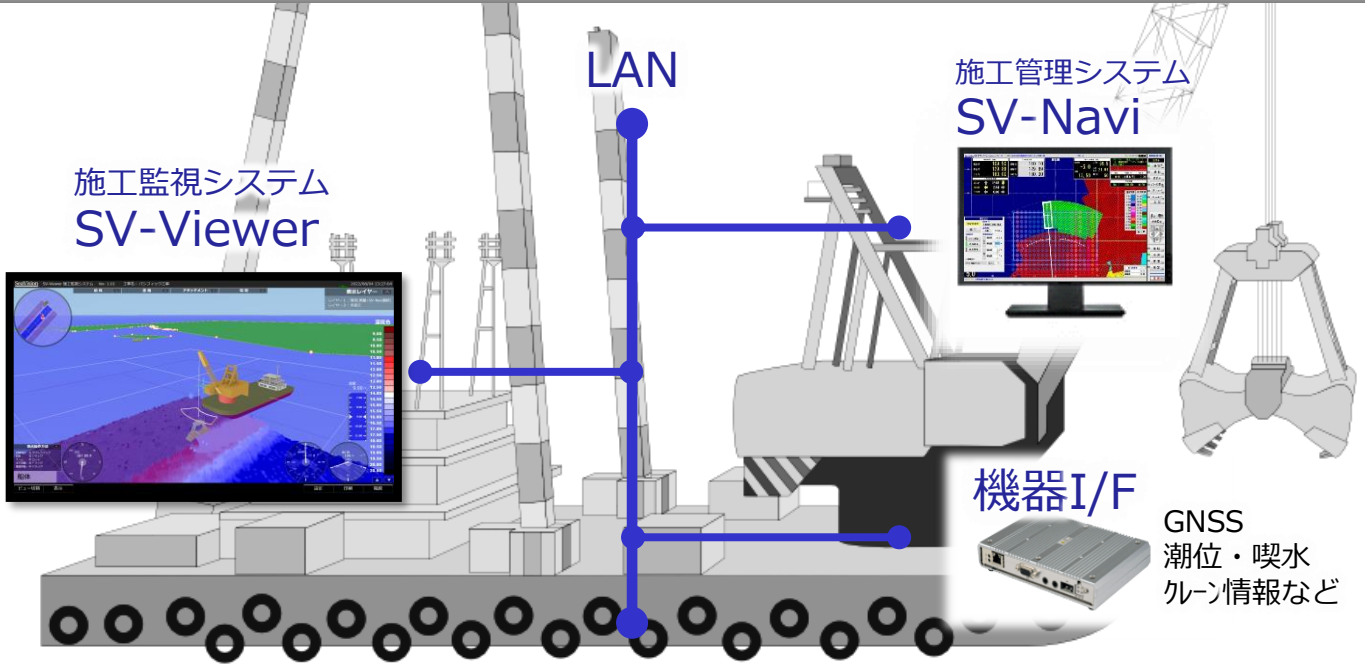
浚渫直後
(+浚渫実績)



浚渫後
(+ソナー測深)

SV-Viewer (エスビィビューワー) Ver1.01

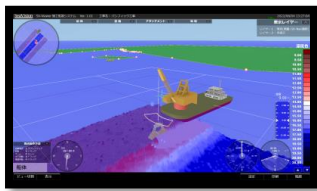
システム構成



- ・SV-NaviとのLAN接続が必要となります。SV-Naviと同一ネットワーク上でのみ動作することができます。
- ・SV-SonarはSV-Naviを介して測深データをSV-Viewerに表示することが可能です。

SV-Naviデータ同期の内容

SV-Naviからネットワーク経由でデータを取り込みます。



施工監視システム
SV-Viewer

起動時同期

工事、船舶、地形、施工実績、外部データ(計画・測量)等

常時同期

施工実績(測深結果含む)、工区、深度色、地形
※SV-Naviのバージョンによっては常時同期とならない場合があります。

通信

GNSS(位置・方位)、クレーン、潮位計、喫水計、傾斜計



施工管理システム
SV-Navi

◆機器・ソフト仕様 (2023年9月現在)

分類	内容
OS・CPU・メモリ	Windows 10 (64bit)以降、Core i5以上推奨、8GB以上
GPU・解像度	グラフィックボード推奨、Full-HD(1920×1080)以上
通信方式	LAN接続(UDP,TCP/IP)
対応SV-Naviバージョン	Ver1.84以降 ※バージョン毎に動作内容が異なります。
データ表示範囲	最大12km×12km (海底データ20mピッチ表示)