

Systeme de mesure des fissures par laser

LCMS-4M

Améliorez votre SMM pour l'inspection de chaussée!

AVANTAGES CLÉS

- 100 fois la résolution typique du LiDAR mobile
- Intégration facile avec les SMM
- Détection automatisée des fissures, de l'orniérage, des nids-de-poule, des regards et plus encore
- Sortie selon le protocole de cote PASER de 1 à 10
- Répétabilité de 95 % et plus
- Images haute résolution avec les dégradations
- Sortie en fichier SHP ESRI



**Eddyfi
Technologies**

Automated Vision Systems

Pavemetrics

Systeme de mesure des fissures par laser

LCMS-4M

Les villes et les municipalités ont besoin de données précises sur l'état de leurs chaussées pour l'ensemble de leur réseau routier chaque année, afin d'alimenter leur processus de planification de l'entretien des chaussées.

Cependant, le processus d'inspection est souvent long et entièrement manuel, les ingénieurs devant parcourir les rues à pied pour inspecter visuellement et consigner manuellement les informations sur les dégradations.

Les systèmes mobiles de cartographie (SMM) ne répondent pas à ce besoin, car les inspections basées sur le LiDAR ne disposent pas

d'une résolution et d'une précision suffisantes pour satisfaire aux normes de l'industrie. De plus, le traitement des données est généralement manuel et exige que l'utilisateur possède des connaissances en ingénierie des chaussées.

Le capteur de chaussée LCMS-4M MMS de Pavemetrics résout ce problème en combinant la technologie de triangulation 3D avec un flux de travail entièrement automatisé pour produire des indices d'état de chaussée conformes aux normes de rapport, prêts à être téléversés dans les systèmes de gestion de chaussées (SGC) des villes et municipalités.

Qualité	Rang	Traitement
Excellent	9-10	Aucun entretien requis
Bon	7-8	Colmatage des fissures et rapiéçage mineur
Passable	5-6	Traitements de préservation (non structuraux)
Mauvais	3-4	Renouvellement structural (rechargement)
Hors service	1-2	Reconstruction



**Eddyfi
Technologies**

Automated Vision Systems

Pavemetrics