



감시/감지 장비 비교 >>>

| 구분 | 라이다 | 레이다 | 카메라 |
|-----------|-----------|-------|---------------|
| 이미지 | | | |
| 탐지 범위 | 광범위(360°) | 범위 한정 | 범위 한정(PTZ 제어) |
| 정확도 / 분해능 | 매우 좋음 | 보통 | 매우 좋음 |
| 크기 분석 | 매우 좋음 | 보통 | 미지원 |
| 속도 감지 | 매우 좋음 | 보통 | 미지원 |
| 3D 지원 | 지원 | 미지원 | 미지원 |
| 외부환경 | 낮음 | 보통 | 보통 |

광범위한 감시영역과 3D기반 정밀한 객체 탐지를 위한 최적화된 감지센서

라이다 (Accur8Vision) 통합관제 시스템

“ 4차산업기술 최첨단보안솔루션 ”

정밀탐지 및 오탐 최소화를 요구하는 차량자율주행센서로 활용



라이다 센서

초당 수백만개의 레이저 빔을 활용한 라이다는 강한 직진성과 적은 오차범위로 레이더 등 타 센서에 비해 왜곡 발생이 현저히 낮고, 3D 영상구현 기능으로 정밀한 탐지를 요구하는 곳에 최적화된 4차산업기반 첨단 기술입니다.

라이다 통합관제시스템 비교 >>>

| 구분 | 주식회사 인콘 | M社 | I社 |
|-----------------|--|--|--------------------|
| 3D 관제화면 | Full 3D 엔진 (확대/축소/방향이동 등) | 2.5D E-Map (확대/축소) | 2.5D E-Map (확대/축소) |
| 경계영역 설정 | 3D(공간) | 2D(Line) | 2D(Line) |
| 감지 범위 사전 분석 | 라이다 및 카메라 음영지역 시뮬레이션 | 미지원 | 미지원 |
| 침입자 모의실험 | 침입자 동선 추적 및 탐지 등 시뮬레이션 | 미지원 | 미지원 |
| 이벤트 리플레이 기능 | 이벤트 영상 저장/검색 | 미지원 | 미지원 |
| 연동 가능 LiDAR 제조사 | Ouster, Velodyne, HESAI, Leica Geosystem, LIVOX, Robosense 등 (제조사별 전체모델 연동 지원) | Velodyne 16CH LSleisen 16CH, 1CH (제조사별 일부모델 연동 지원) | Quanergy, Ouster |

Full 3D 엔진을 활용한 시인성 향상과 사전 시뮬레이션 기능의 최적화 운영지원

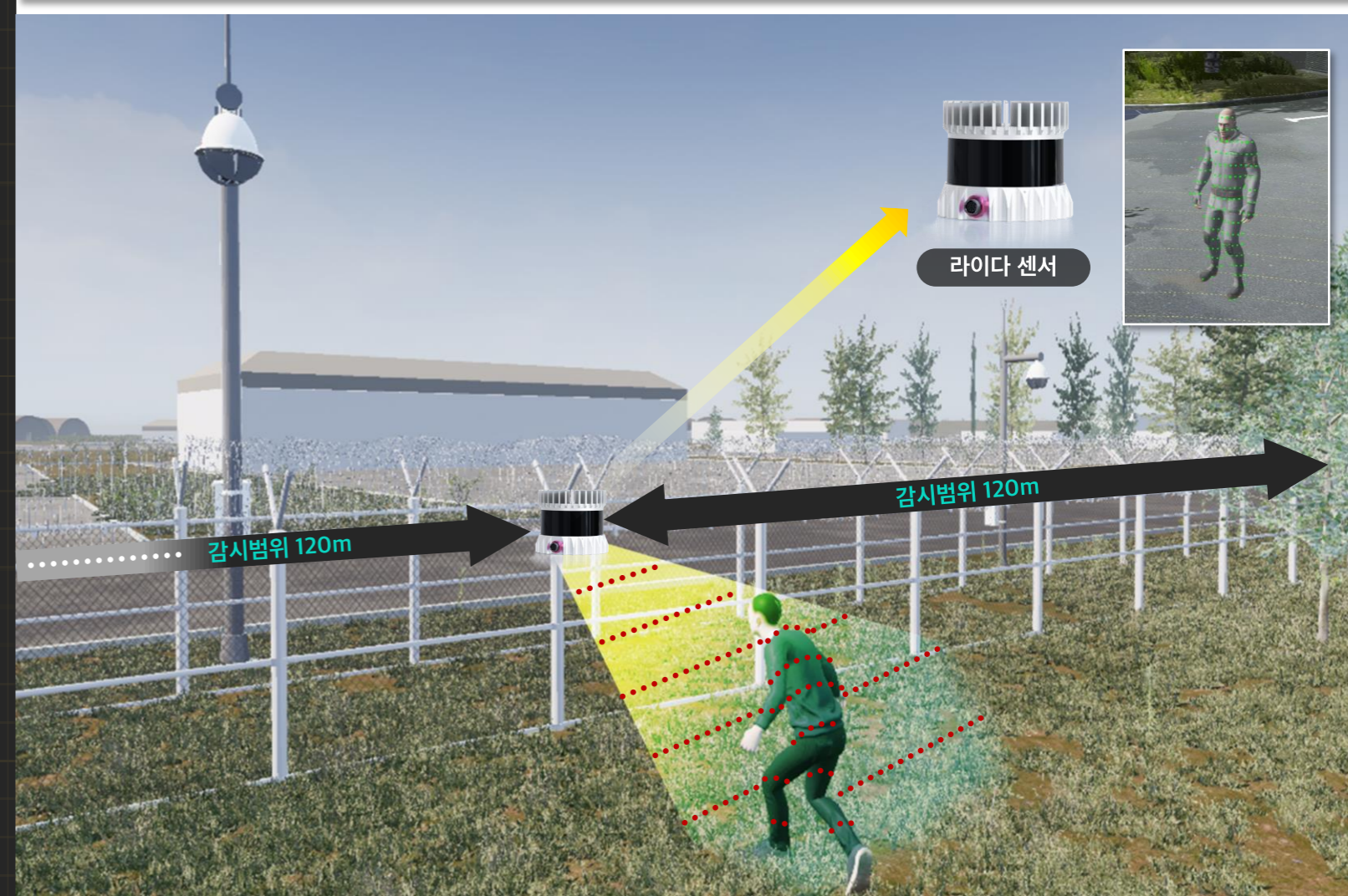
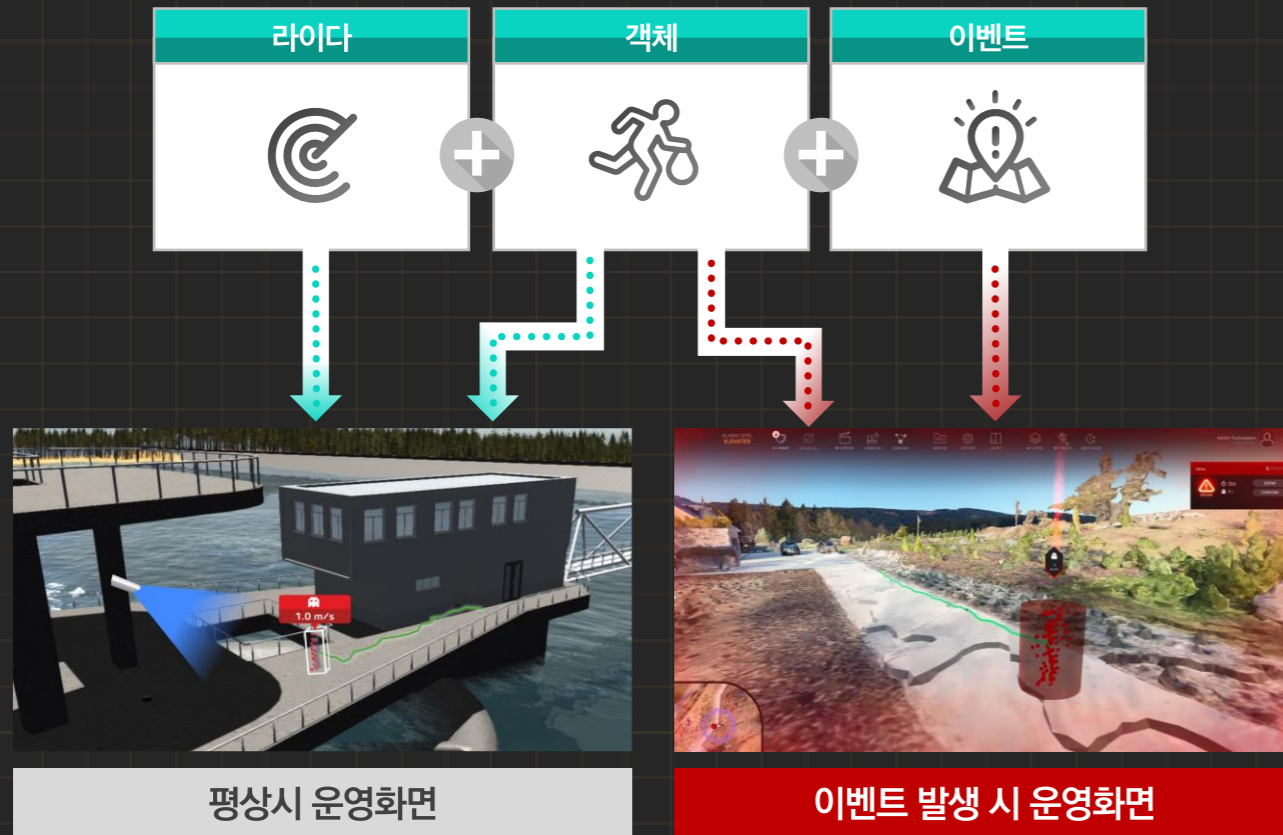
항만, 정유시설, 군부대, 발전소 등 최고레벨의 보안시설에 적용



통합관제시스템

초정밀 라이다 센서에서 제공하는 포인트 클라우드 처리 전문 기술력을 활용한 통합보안관제시스템으로서 뛰어난 탐지 성능과 정밀한 객체 감지, 3D 기반의 공간감시 기능을 접목하여 외곽 보안관제에 최적화된 솔루션입니다.

“ 라이다 센서 기반 객체 인식 및 이벤트 정보 생성 ”



정밀한, 정확한 탐지능력으로 최고레벨의 보안 경계체계에 최적화된 라이다 통합관제시스템

항만현장과 동일한 Full 3D 지도 관제 운용 화면



- 주야간 구분없이 24시간 효율적인 상황 관제 및 지휘
- 객체의 정확한 위치와 이동 경로 등에 대한 실시간 감시
- 화면 확대축소를 통한 다방향 객체 추적 지원

저장된 이벤트 리플레이 기능



- 이벤트 발생 시점 탐지상황 및 CCTV영상 비교 분석
- CCTV 영상분석이 제한되는 야간환경 시 객체의 위치, 이동 경로 등을 3D 관제화면으로 표출

가상 침입자 사전 시뮬레이션



- 가상 인원을 생성하여 이동 방법과 경로 설정을 통한 사전 시뮬레이션으로 감시 성능 극대화
- 감시사각지대 여부 사전 확인으로 최적의 위치 보장

3D(공간) 기반 입체적인 경계영역 설정



- 상/하단 경계영역 구분으로 환경에 최적화된 영역설정 (상단 검지영역 설정 시 하단 이동 객체 미탐지)
- 객체 감지의 명확한 영역 구분으로 관제 효율성 향상