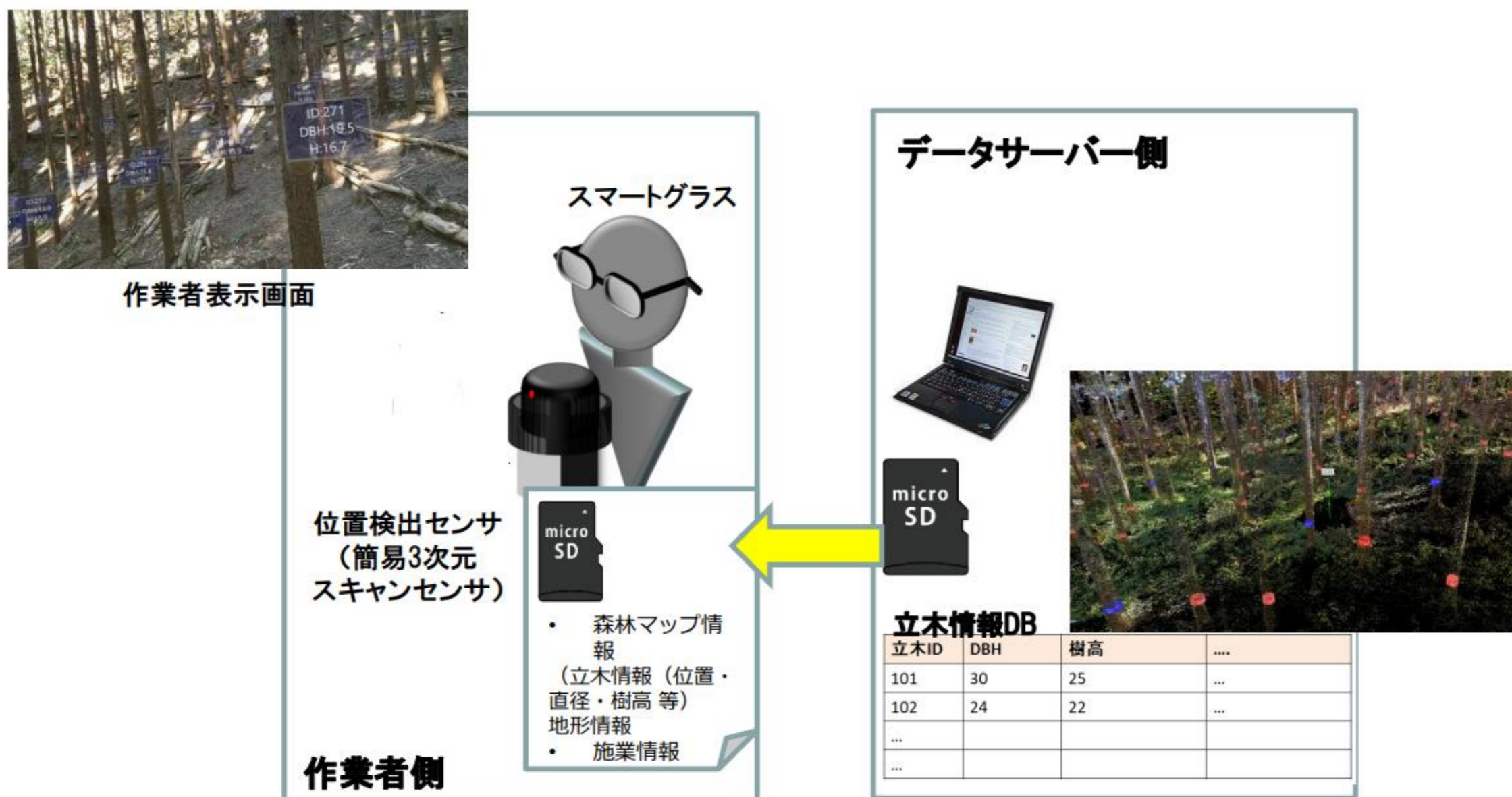
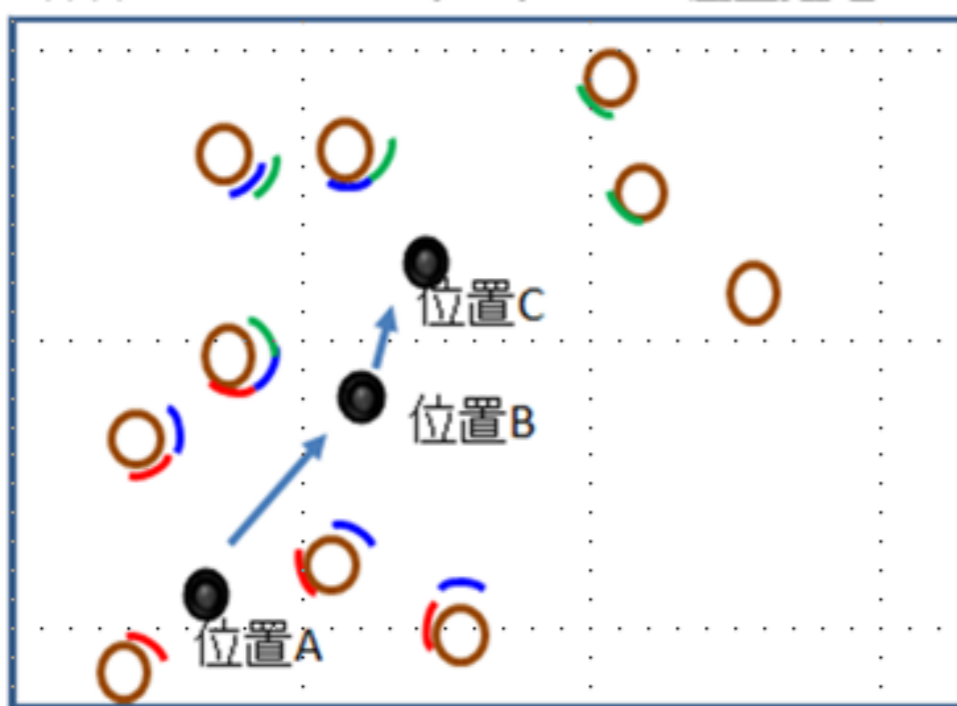


OWL-AR ナビゲーションシステム

OWLで取得した森林マップ情報（森林資源データ）を元に施業計画を行い、GPSの精度が低い又はGPSを受信できない森林内でも立木の位置関係を元に、ARを用いて、立木情報の表示及び施業対象木まで迅速にナビゲーションすることで、作業効率アップ-収益アップを実現します。



森林マップとのマッチングによる位置推定



ルート探索 UI



ルート探索結果