OmniSLAM™

ТОЧНОЕ СКАНИРОВАНИЕ РЕАЛЬНОГО МИРА



Мобильный SLAM COLOR 3D лазерный сканер



R8

· Реалистичные цвета · Сантиметровый уровень шума
· Вращающийся лидар

R8 - Реалистичный цвет · Сантиметровый уровень шума

R8 — это инструмент, который можно использовать в ручном режиме, носить на себе или устанавливать на транспортное средство, что позволяет применять его в самых разных областях, включая: создание полигональных 3D-моделей с реальными текстурами, топографическая съемка, паспортизация дворовых территорий, обследование дорожной инфраструктуры, горные изыскания, съемка фасадов, картографирование подземных пространств, инспекция энергетических объектов, лесоустроительные исследования и т. д.



▲ На рюкзаке

Шум облака 1 см

RTK-SLAM
PPK-SLAM

Точность по горизонтали и вертикали 0.015°

Отчет о точности и Инструкция по вставке GCP

Характеристики

Количество скан-линий	32
Скорость сканирования	640 000 тчк/с
Относительная точность [1]	1 см
Абсолютная точность [2]	план 1,8 см, высота 2,5 см
Survey Standard 5A [3]	√
Сходимость между проходами [4]	2 см
Точность по горизонтали/вертикали	0.015°
Плотность облака точек [5]	40 000 тчк/м²
Шум облака точек	1 см
Матрица	1" SONY CMOS*2
Поле зрения камеры	360°
Объектив	Leica F2.2*2
Диапазон рабочих температур	от -40 до +60 °C
Класс защиты от пыли и воды	IP65

Удаление движущихся объектов	√
CORS System/GNSS Receiver	√
SAOC [6]	√
LIO-PANO [7]	√
RTK-SLAM [8]	√
PPK-SLAM [9]	√
LiRF [10]	×
3D Real Scene Mesh Models	×
3DGS-модели	√
3D тепловая карта точности облака точек	√
Отчет о точности	√
Инструкция по установке GCP	√

Модель	R8-120	R8-300
Максимальная дальность сканирования	120 м	300 м

1/2/4. Области сканирования со сложными полевыми условиями могут повлиять на точность повторения, относительную точность и абсолютную точность, поэтому лучше получать точные облака точек в соответствии с методами работы, рекомендуемыми производителем.

3. Критерий 5A в геодезии и картографировании: в геопространственной информации любой человек, в любое время, с использованием любого устройства, следуя любому маршруту и сканируя любую локацию, может получить уникальный результат в виде облака точек.

5. Плотность облака: инструменты могут достигать максимальной плотности облака точек.

6. SAOC: Самоадаптивная онлайн-калибровка (Self-Adaptive Online Calibration).

7. LIO-PANO: технология онлайн-раскрашивания с мультимодальным объединением лидара панорамной камеры.

8. RTK-SLAM: Плотно связанный алгоритм дополнительной фильтрации для кинематической съемки в реальном времени (Real-Time Kinematic).

9. PPK-SLAM: Плотно связанный алгоритм дополнительной фильтрации для постобработанной кинематической съемки (Post-Processed Kinematic).

10. LiRF: Lidar Radiance Fields.

+7 (495) 532-22-53 www.omni-slam.ru buy@omni-slam.ru