



Мобильный цветной 3D лазерный сканер

T8 Многоканальный

- Реалистичные цвета
- Миллиметровый уровень точности
- Три фиксированных лидара

T8- Многоканальный • Реалистичный цвет • Миллиметровый уровень шума

T8 — это прибор, который можно носить на себе или устанавливать на транспортные средства. Он может использоваться в различных областях, таких как охрана культурного наследия, создание настоящих 3D-моделей, топографическое картографирование, гидрологические исследования, контроль завершённых строительных работ, транспортные исследования, горные изыскания, съёмка фасадов, картографирование подземных пространств, инспекция энергетических объектов, лесоустроительные исследования и т. д.



**60 км/ч -высокая
скорость сканирования**



**Можно переносить на
спец. рюкзаке или
устанавливать на авто**



**Точность
2 мм**



**Качество облака точек
стационарного сканера**



**Автоматическое
моделирование 3D
Mesh моделей**

Характеристики

Относительная точность ¹	2 мм (динамика/статика)	Удаление движущихся объектов	✓
Абсолютная точность ²	план 1,8 см, высота 2,5 см	CORS System	✓
Survey Standard 5A ³	✓	LIO-PANO ⁶	✓
Сходимость между проходами ⁴	2 см	RTK-SLAM ⁷	✓
Точность по горизонтали / вертикали	0.005°	PPK-SLAM ⁸	✓
Плотность облака ⁵	500 000 тчк /м²	LiRF ⁹	✓
Шум облака точек	2 мм	3D Real Scene Mesh Models	✓
Матрица	1" SONY CMOS*4	3D тепловая карта точности облака точек	✓
Поле зрения камеры	360°	Отчет о точности	✓
Объектив	Leica F2.2*4	Инструкция по установке GCP	✓

Модель

	T8-120	T8-300
Количество скан-линий	32x3	32x3
Максимальная дальность сканирования	120 м	120 м
Скорость сканирования точек/с	1 920 000	1 920 000

1/2/4. Области со слабым количеством и качеством 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 сцену, может получить уникальный результат в виде облака точек.

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

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

7. RTK-SLAM: плотно связанный алгоритм дополнительной фильтрации для кинематической съёмки в реальном времени (Real-Time Kinematic).

8. PPK-SLAM плотно связанный алгоритм дополнительной фильтрации для постобработанной кинематической съёмки (Post-Processed Kinematic).

9. LiRF: передовой метод обработки данных лазерного сканирования (LiDAR), который, сочетает в себе возможности нейронных полей излучения (Neural Radiance Fields, NeRF) и традиционного LiDAR для создания высокоточных 3D-моделей и сцен.

