

OmISLAM

ТОЧНОЕ СКАНИРОВАНИЕ
РЕАЛЬНОГО МИРА



Мобильный лазерный SLAM сканер D8

Скорость сканирования до 30 км/ч с точностью первых мм.
Пыле-влагозащита: IP65.



D8

Две камеры Leica + 2 лидара = высокое качество
детализации, в том числе и фасадов

D8 - Универсальное решение · Реалистичный цвет · Миллиметровый уровень шума

D8 — это устройство, которое можно носить на себе или устанавливать на транспортные средства, что позволяет широко использовать его в различных областях, таких как охрана культурного наследия, создание полигональных 3D-моделей с реальными текстурами, топографическое картографирование и паспортизация дворовых территорий, контроль завершённых строительных работ, дорожное строительство, горные изыскания, съёмка фасадов, картографирование подземных пространств, инспекция энергетических объектов и лесоустойчивые исследования и т. д.



Точность
2мм.



Качество облака точек
стационарного сканера



30 км/ч
Высокая скорость сканирования



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 точек ⁵	250 000 точек/м ²	LiRF	✓
Шум облака точек	2 мм	3D Real Scene Mesh Models	✓
Матрица	1-дюймовая 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	D8-120	D8-300
Количество скан-линий	32x2	32x2
Максимальная дальность сканирования	120 м	300 м
Скорость сканирования точек/с	1 280 000	1 280 000

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

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).