



SLAM технология **COLOR**

Цветной лазерный 3D сканер



R8+

Точная
Модель

Реалистичный цвет · Вращающийся лидар
Миллиметровый уровень шума

R8+ Точная модель · Реалистичный цвет · Миллиметровый уровень шума

Система лазерного сканирования R8+ с технологией SLAM и миллиметровой точностью и уровнем шума. Создана для использования в различных областях, таких как объекты культурного наследия, геодезическая съёмка, гидрография, исполнительная съёмка, линейные объекты, маркшейдерия, съёмка фасадов, инспекция ЛЭП, лесное хозяйство и многое другое



Шум облака точек 2 мм



Точность динамического сканирования 2 мм



Пикселизация как у фото текстур



Автоматическое создание полигональных моделей



Ручной (Съемный)

▲ На рюкзаке

ПАРАМЕТРЫ

Относительная точность ¹	2 мм (Динамика/Статика)	Удаление движущихся объектов	✓
Обсолютная точность ²	план 1.8 см, высота 2.5 см	Работа от базовых станций	✓
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	250,000 тчк/м ²	LiRF ⁹	✓
Шум облака точек	2 мм	3D Real Scene Mesh Models	✓
Матрица	1-дюймовая SONY	3D тепловая карта точности облака точек	✓
Поле зрения камеры	CMOS*2 360°	Отчет о точности	✓
Объектив	Leica F2.2*2	Привязка к локальной СК	✓

Модель	R8+32	R8+300
Количество линий	32	32
Дальность	120 м	300 м
Точек в секунду	640 000	640 000

1/2/4. Сцены со слабым количеством и качеством могут повлиять на точность повторяемости, относительную точность и абсолютную точность, поэтому лучше получать точные результаты облака точек в соответствии с методами работы, рекомендованными производителем.

3. Критерий 5A геодезии и картографии: собирая геопространственные данные каждый, в любое время, используя любое устройство, следуя по любому маршруту и сканируя любую сцену, может получить уникальный результат облаков точек.

5. Плотность облака точек: Продукты могут приближаться к максимальной плотности облака точек.

6. LIO-PANO: Онлайн-технология слияния данных лидара и панорамной камеры для раскраски облака точек.

7. RTK-SLAM: Алгоритм объединения данных SLAM и ГНСС-RTK.

8. PPK-SLAM: Алгоритм объединения данных SLAM и ГНСС-ППК.

9. LiRF: Lidar Radiance Fields.

