

# Escáner lidar 3D Compartir SLAM S20

## Descripción detallada



**Integrated lightweight body**

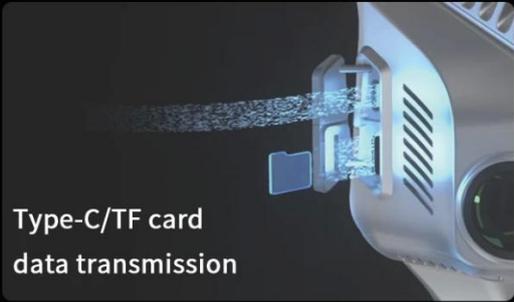
Type-C fast charging

Bluetooth + WIFI6  
One-touch connection

Aluminum alloy material



**Quick-dismantle battery handle**



Type-C/TF card data transmission



Operation time up to 150 minutes



Newly upgraded RTK antenna



Centering Rod new reinforced connection kit



Standard upgraded positioning board for GCP



### Sensor de imagen de formato grande de una pulgada

Equipado con sensores CMOS de formato grande de una pulgada, con tamaño de píxel de 2.4  $\mu\text{m}$  y 16 megapíxeles efectivos por lente. Esta configuración ofrece una claridad de foto mejorada y una colorización de nube de puntos más precisa y clara.



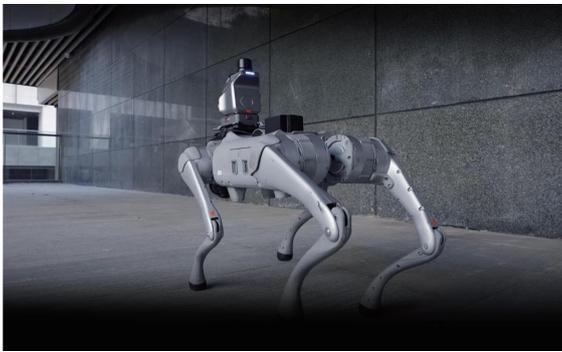
### Nube de puntos coloren preciso

Con una sincronización de tiempo de hardware a nivel de microsegundos a nivel de sistema, esto da como resultado datos de nubes de puntos altamente precisos. Asegura una integración perfecta de las nubes de color e intensidad.



#### Obturador mecánico de grado profesional

El obturador mecánico permite la exposición global sin efecto de gelatina. Esto garantiza una colorización de nubes de puntos coloridas más precisa y hace que las fotos sean muy adecuadas para el modelado de fotogrametría de la siesta del objeto.



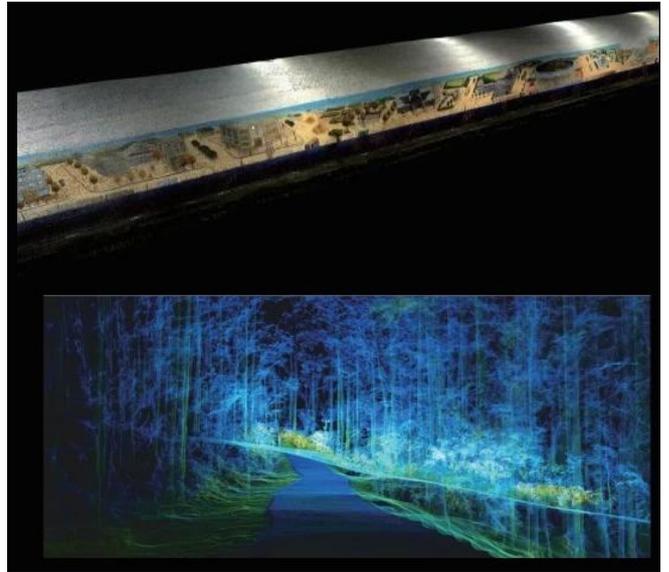
#### Abrir interfaces de hardware

Las interfaces de hardware abiertas habilitan la colaboración multiplataforma. Open SDK admite la comunicación del dispositivo, la transferencia de datos y el control operativo, ideal para nuevos equipos de topografía (por ejemplo, sistemas de inteligencia incorporados).



#### Optimizado para flujos de trabajo de postprocesamiento

Nube de puntos Data se integra a la perfección en flujos de trabajo BIM/CAD. Aprovechar los datos de nubes de puntos de alta precisión permite el mapeo y el modelado eficientes.



#### Impulsado por algoritmos propietarios

[Slam Rtk lidar escáner fábrica directamente desde china](#). El sistema ofrece un rendimiento robusto con los algoritmos de Slam y Visual Slam Visual Slam y Slam Visual Slam y la densidad de nubes en tiempo real y los efectos de colorización, lo que lo hace adaptable a diversos escenarios complejos.



#### Las fotos admiten modelado 3DGS

En beneficio de la cámara de formato grande de una pulgada y combinada con la tecnología de metadatos de pose de imagen, las fotos son claras con color uniforme. Esto los hace más adecuados para la generación de modelos de splatting Gaussian 3D.



#### Admite la generación de modelos de malla

Los datos sin procesar son totalmente accesibles para los desarrolladores de software, lo que les permite procesar los datos utilizando sus propios algoritmos SLAM. Las fotos se pueden utilizar para modelos de malla, satisfaciendo las necesidades de procesamiento de datos en varias industrias.

## Presupuesto

Parámetro físico	
Peso	1.07 kg (esta batería)
Batería	14,8V 3150 mAh
Duración	150 minutos
Cargar	USB-C 30W (carga rápida)
Almacenamiento	256 GB (tarjeta SD)

Nivel de protección	IP54
Temperatura de trabajo	-20 °C -55 °C
Plataforma de transporte	Manual
Modos de trabajo	Pure Slam, puntos de control y RTK
<b>Unidad láser</b>	
Rango de detección	40m@10%, rango máximo 70m
Precisión relativa	1 cm
Precisión absoluta	5 cm
LiDAR FOV	H: 360° - V: 52° H: 360° - V: 52° H: 360° - V: 52°
Clase LiDAR	Clase 1
Tasas de puntos	200,000 puntos/seg
<b>Unidad GNSS (POS)</b>	
RTK	Integrado
Precisión de RTK	H: 0,8cm 1ppm - V: 1,5cm 1ppm
<b>Cámara</b>	
Número de cámara	2
Resolución de poder	Total de 24 millones de píxeles
Tasa de resolución de cámara única	12 millones de imágenes
Ángulo de campo de visión fotográfico	360 °*270 °
Formato de foto	.png
<b>Datos y software</b>	
Espesor puntual	Dentro de 1 cm
Método de procesamiento	Solución en tiempo real/ solución post
Precisión absoluta	Mejor que 5 cm
Precisión relativa	Mejor que 1 cm
Formato de nubes de puntos	Formatos comunes como .las, PCD, capa, etc.
Point cloud	Admite una vista previa de las nubes de puntos de color
Software móvil	Admite iOS y Android
Software de escritorio	Admite la salida de un clic de las nubes de punto de color
Navegación de nubes de puntos construidos	Soporte de la Asociación de Cloud de Puntos y Espacio de Imagen Vie