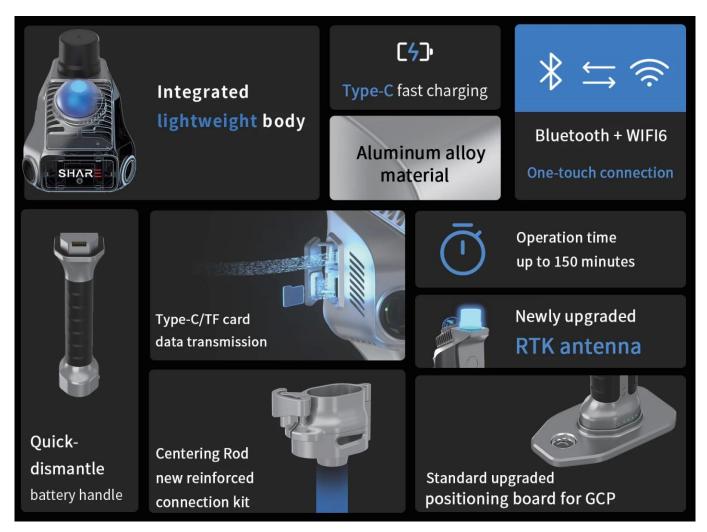
# **Scanner Lidar 3D** Partager slam s20

### Aperçu détaillé





Capteur d'image à grand format d'un pouce Équipé de doubles capteurs CMOS à grand format d'un pouce, avec une taille de pixel de  $2,4\,\mu m$  et 16 mégapixels efficaces par objectif. Cette configuration offre une clarté de photo améliorée et une colorisation de nuage de points plus précise et plus claire.



Nuage de points coloré précis
Doté de la synchronisation du temps matériel à l'échelle du système au niveau microseconde, ce qui se traduit par des données de nuage de points très précises. Il garantit une intégration transparente des nuages de couleurs et de points d'intensité.



Obturateur mécanique de qualité professionnelle
L'obturateur mécanique permet une exposition globale sans effet de gelée. Cela garantit une
colorisation de nuages de points colorée plus précise et rend les photos très adaptées à la
modélisation de photogrammétrie NAP-OBJET.



### Interfaces matérielles ouvertes

Les interfaces matérielles ouvertes permettent une collaboration multiplateforme. Le SDK ouvert prend en Charge la communication des appareils, le transfert de données et le contrôle opérationnel, idéal pour les nouveaux équipements d'arpentage (par exemple, les systèmes d'intelligence incarnés).



Optimisé pour les workflows post-traitement
Les données de cloud Point s'intègrent parfaitement dans les flux de travail BIM / CAD. Tirer parti
des données de cloud de points à haute précision permet une cartographie et une modélisation



Propulsé par des algorithmes propriétaires
Slam Rtk lidar scanner usine directement de la Chine, Le système offre des performances robustes
avec les algorithmes propriétaires de Slam et Visual Slam de partager.



Les photos prennent en charge la modélisation 3DGS
Bénéficiant de l'appareil photo à grand format d'un pouce et combiné avec la technologie des
métadonnées de la pose d'image, les photos sont claires avec une couleur uniforme. Cela les rend
mieux adaptés à la génération de modèles d'échalons gaussiens 3D.



Prend en charge la génération de modèles de maillage Les données brutes sont entièrement accessibles aux développeurs de logiciels, ce qui leur permet de traiter les données à l'aide de leurs propres algorithmes SLAM. Les photos peuvent être utilisées pour les modèles de maillage, répondant aux besoins de traitement des données dans diverses industries.

## Caractéristiques

Paramètre physique	
Poids	1 07 kg (Con Batería)
Batterie	14,8v 3150 mAh
Durée	150 minutos
Charge	USB-C 30W (charge rapide)

Stockage	256 Go (carte SD)	
Niveau de protection	lp54	
Température de travail	-20 °C -55 °C	
Plate-forme de transport	Manuel	
Modes de travail	Slam pur, points de contrôle et RTK	
Unité laser		
Plage de détection	40m @ 10%, plage maximale 70m	
Précision relative	1 cm	
Précision absolue	5 cm	
Lidar fov	H: 360º - V: 52º H: 360º - V: 52º H: 360º - V: 52º	
Classe lidar	Classe 1	
Tarifs ponctuels	200 000 points / sec	
Unité GNSS (POS)		
RTK	Intégré	
Précision RTK	H: 0,8cm 1 ppm - V: 1,5cm 1 ppm	
Caméra		
Nombre de caméras	2	
Résolution de la puissance	Total 24 millions de pixels	
Taux de résolution de caméra unique	12 millions d'images	
Angle de champ de vue photo	360 ° * 270 °	
Format photo	.png	
Données et logiciels		
Épaisseur	À moins de 1 cm	
Méthode de traitement	Solution en temps réel / solution de post	
Précision absolue	Mieux que 5cm	
Précision relative	Mieux que 1 cm	
Format de nuage de points	Formats courants tels que.le, PCD, pli, etc.	
Nuage	Prise en charge des nuages ponctuels colorés	
Logiciel mobile	Prend en charge iOS et Android	
Logiciel de bureau	Prend en charge une sortie de clic des nuages de points de couleur	
Navigation sur les nuages de points	Point de support Cloud et Image Space Association Vie	