

LD-260X est une sorte de système d'acquisition de données de nuage de points LiDAR compact de milieu de gamme, un scanner laser HESAI Pandar XT intégré, un système de positionnement et de détermination d'attitude GNSS et IMU, et une unité de contrôle de stockage, est capable en temps réel, dynamiquement, massivement collecter des données de nuage de points de haute précision et des informations d'image riches. Il est largement utilisé dans l'acquisition d'informations spatiales 3D dans l'arpentage, l'électricité, la foresterie, l'agriculture, l'aménagement du territoire.

spécification

LD-260X		
	Nom de l'article	Paramètres système
LD-260X Paramètres	Lester	1,26 kg
	Précision de mesure	Moins de 0.1m/0.05m(@150m)
	Température de fonctionnement	-20°C~65°C
	Plage de puissance	12V- 24V
	Consommation	10W
	Plate-forme de transport	DJI M300, M600 PRO et autres marques
	Stockage	Stockage de 64 Go, prise en charge maximale de la carte TF de 128 Go
Unité Lidar	Plage de mesure	80m@10% Réflectivité (Max 300m)
	Classe Laser	905nm Classe 1 (CEI 60825-1:2014)
	Canaliser	32 canaux
	Précision de la portée	± 1 cm (valeur typique)
	Fréquence de balayage données	10HZ, 20HZ Écho triple 1 920 000 points/s
	Champ de vision	360°, réglable
	Capteur laser	HESAI Pandar XTM2X
	Unité PDV	Fréquence de mise à jour
Précision du cap		0,017°
Précision de hauteur		0.005°
Précision de roulement		0.005°
Précision de positionnement		≤0.05m
Type de signal GNSS		GPSL1/L2/L5 GLONASSL1/L2 BDS B1/B2/B3 GAL E1/E5a/5b
Logiciel de pré-traitement	Logiciel de point de vente	Informations de sortie : position, vitesse, attitude
	Logiciel de nuage de points	Format de données de nuage de points de sortie : format LAS, format TXT personnalisé
Caméra (facultatif)	Modèle de caméra	Sony a 6000 ou autre marque avec le même niveau
	Pixel efficace	24 mégapixels
	Événement déclencheur	Déclencheur de distance ou de temps
	Poids (g)	135



N'hésitez pas à nous contacter si vous êtes intéressé par ce produit.