



Мобильный SLAM **COLOR** 3D лазерный сканер

R8

- Реалистичные цвета · Сантиметровый уровень шума
- Вращающийся лидар



R8 - Реалистичный цвет • Сантиметровый уровень шума

R8 — это инструмент, который можно использовать в ручном режиме, носить на себе или устанавливать на транспортное средство, что позволяет применять его в самых разных областях, включая: создание полигональных 3D-моделей с реальными текстурами, топографическая съемка, паспортизация дворовых территорий, обследование дорожной инфраструктуры, горные изыскания, съемка фасадов, картографирование подземных пространств, инспекция энергетических объектов, лесостроительные исследования и т. д.



Шум облака 2 см



RTK-SLAM
PPK-SLAM



Точность по горизонтали
и вертикали 0.015°



Отчет о точности и
Инструкция по вставке GCP



Характеристики

Количество скан-линий	32	Удаление движущихся объектов	✓
Скорость сканирования	640 000 тчк/с	CORS System/GNSS Receiver	✓
Относительная точность ¹	1 см	SAOC ⁶	✓
Абсолютная точность ²	план 1,8 см, высота 2,5 см	LIO-PANO ⁷	✓
Survey Standard 5A ³	✓	RTK-SLAM ⁸	✓
Сходимость между проходами ⁴	2 см	PPK-SLAM ⁹	✓
Точность по горизонтали/вертикали	0.015°	LiRF ¹⁰	×
Плотность облака точек ⁵	40 000 тчк/м²	3D Real Scene Mesh Models	×
Шум облака точек	1 см	3DGS-модели	✓
Матрица	1" SONY CMOS*2	3D тепловая карта точности облака точек	✓
Поле зрения камеры	360°	Отчет о точности	✓
Объектив	Leica F2.2*2	Инструкция по установке GCP	✓
Диапазон рабочих температур	от -40 до +60 °C		
Класс защиты от пыли и воды	IP65		

Модель R8-120 R8-300

Максимальная дальность сканирования	120 м	300 м
-------------------------------------	-------	-------

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: инструменты могут достигать максимальной плотности облака точек.

6. SAOC: Самоадаптивная онлайн-калибровка (Self-Adaptive Online Calibration).

7. LIO-PANO: технология онлайн-раскрашивания с мультимодальным объединением лидара панорамной камеры.

8. RTK-SLAM: Плотно связанный алгоритм дополнительной фильтрации для кинематической съемки в реальном времени (Real-Time Kinematic).

9. PPK-SLAM: Плотно связанный алгоритм дополнительной фильтрации для постобработанной кинематической съемки (Post-Processed Kinematic).

10. LiRF: Lidar Radiance Fields.

