



**OmniSLAM**

ТОЧНОЕ СКАНИРОВАНИЕ  
РЕАЛЬНОГО МИРА



## Мобильный лазерный SLAM сканер D8

Скорость сканирования до 30 км/ч с точностью первых мм.  
Пыле-влагозащита: IP65.



**D8**

Две камеры Leica + 2 лидара = высокое качество  
детализации, в том числе и фасадов

## D8 - Универсальное решение · Реалистичный цвет · Миллиметровый уровень шума

D8 — это устройство, которое можно носить на себе или устанавливать на транспортные средства, что позволяет широко использовать его в различных областях, таких как охрана культурного наследия, создание полигональных 3D-моделей с реальными текстурами, топографическое картографирование и паспортизация дворовых территорий, контроль завершённых строительных работ, дорожное строительство, горные изыскания, съёмка фасадов, картографирование подземных пространств, инспекция энергетических объектов и лесоустойчивые исследования и т. д.



Точность  
2мм.



Качество облака точек  
стационарного сканера



30 км/ч  
Высокая скорость сканирования



Автоматическое  
моделирование 3D Mesh  
моделей

### ХАРАКТЕРИСТИКИ

|                                         |                             |                                         |   |
|-----------------------------------------|-----------------------------|-----------------------------------------|---|
| Относительная точность <sup>1</sup>     | 2 мм (динамика/статика)     | Удаление движущихся объектов            | ✓ |
| Абсолютная точность <sup>2</sup>        | план 1.8 см, высота: 2.5 см | CORS System                             | ✓ |
| Survey Standard 5A <sup>3</sup>         | ✓                           | LIO-PANO <sup>6</sup>                   | ✓ |
| Сходимость между проходами <sup>4</sup> | 2 см                        | RTK-SLAM <sup>7</sup>                   | ✓ |
| Точность по горизонтали/вертикали       | 0.005°                      | PPK-SLAM <sup>8</sup>                   | ✓ |
| Плотность облака точек <sup>5</sup>     | 250 000 точек/м²            | LiRF                                    | ✓ |
| Шум облака точек                        | 2 мм                        | 3D Real Scene Mesh Models               | ✓ |
| Матрица                                 | 1-дюймовая SONY CMOS*4      | 3D тепловая карта точности облака точек | ✓ |
| Поле зрения камеры                      | 360°                        | Отчет о точности                        | ✓ |
| Объектив                                | Leica F2.2*4                | Инструкция по установке GCP             | ✓ |

| Модель                              | D8-120    | D8-300    |
|-------------------------------------|-----------|-----------|
| Количество скан-линий               | 32x2      | 32x2      |
| Максимальная дальность сканирования | 120 м     | 300 м     |
| Скорость сканирования точек/с       | 1 280 000 | 1 280 000 |

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

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

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

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

Москва, ул. Сельскохозяйственная, д.5, 2 этаж

☎ 8 (800) 2222-801

🌐 [www.omni-slam.ru](http://www.omni-slam.ru)

✉ [info@tigeo.ru](mailto:info@tigeo.ru)

