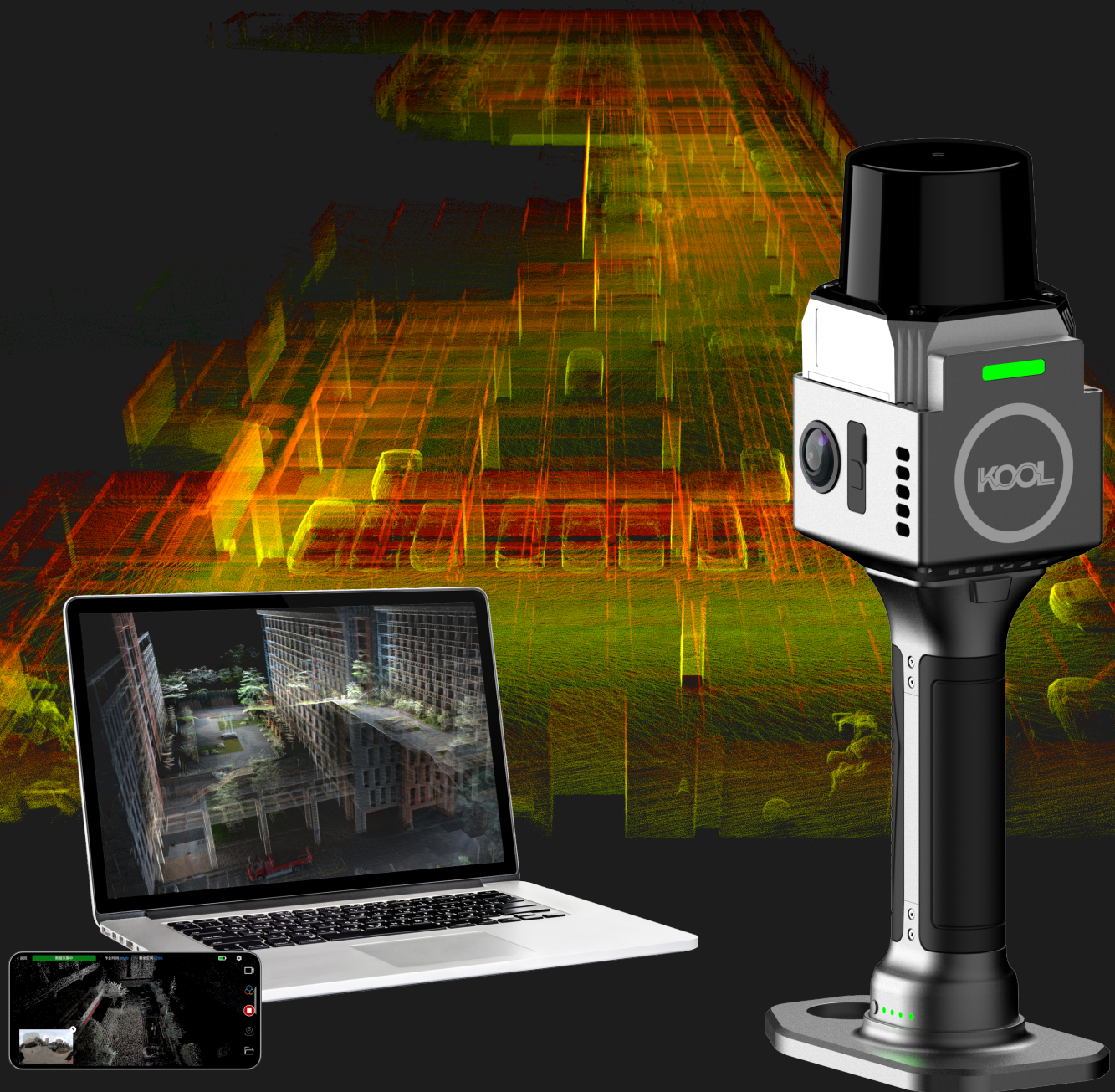


RUIDE



SLAM Portátil



(V.202607)

Características

- Disfruta de un peso ligero y un punto óptimo en el alcance de escaneo de 100 m.
- Campo de visión súper amplio de 360°×130° para una mayor cobertura.
- Dos lentes de cámara HD de 12 MP listos para una coloración fotorrealista.
- Algoritmo potente que permite una captura de realidad de alta calidad y reconstrucción digital.
- Amplios kits de software disponibles, desde el preprocesamiento hasta aplicaciones industriales.



Especificación

Rango de escaneo	0,1–40 m @ 10% de reflectividad; 0,1–100 m @ 90% de reflectividad	Georreferenciación	Establecimiento de puntos de control para localización
Campo de visión (FOV)	360°(H) × 130°(V) optimizado para redundancia de datos	Alimentación	Batería de empuñadura, 3150 mAh, 45.36 Wh
Sensor del escáner	Láser de estado sólido mixto con estructura interna estable	Consumo de energía	23W
Método de mapeo	SLAM, con visualización de nube de puntos en tiempo real	Autonomía	150 min
Modo de procesamiento	Tiempo real y posprocesamiento, ambos	Gestión de datos	Tarjeta TF y Type C
Velocidad de escaneo	200 000 pts/s (equivalente a 1,2 millones pts/s resultante de escaneo no repetitivo y tecnología exclusiva de frecuencia variable)	Capacidad de memoria	128 GB, ampliable
Clase láser	Clase 1, seguridad ocular	Grado de protección	IP5X
Lente de cámara	2x 12MP	Peso neto	1.12 kg
Control de campo	MapStar	Dimensiones	111x222x33 mm
Procesamiento de datos	AcuteLas Studio	Temperatura de funcionamiento	-20°C to 45°C
Rendimiento de precisión	Precisión relativa ≤ 1 cm	Temperatura de almacenamiento	-20°C to 60°C

Nota:

1. El escaneo no repetitivo se refiere a las nubes de puntos globales efectivas capturadas en modo uniforme y aleatorio, de modo que no existen los espaciados entre líneas ni los puntos ciegos típicos de los haces láser fijos convencionales. Por lo tanto, presenta muchos menos huecos de datos y una mejor integridad de la información, incluso durante el movimiento.
2. El campo de visión (FOV) optimizado da como resultado directamente mucha menos redundancia en el escaneo y menos lagunas de datos. Cuando se combina con el escaneo no repetitivo, la nube de puntos resultante tiene un tamaño mucho más reducido y un procesamiento más rápido.
3. Toda la información aquí contenida está sujeta a cambios sin previo aviso.

Aplicaciones

- 1 Interiores de edificios
- 2 Fachadas de arquitectura
- 3 Ingeniería de túneles
- 4 Cálculo de acopios (stockpiles)
- 5 Reconstrucción de paisajes
- 6 Respuesta a emergencias

