

SHARE

SLAM S20

ハンドヘルドLiDAR3Dスキャナー

SHARE SLAM S20は、1インチのメカニカルグローバルシャッターカメラ2台と、サブセンチメートル精度を実現するハイブリッドビジョンレーザーSLAMを搭載し、モバイルスキャンの概念を覆します。軽量設計ながら、150分の稼働時間、リアルタイムのカラー点群、そしてcm単位のRTKジオリファレンス機能を備え、アプリケーションプロジェクトをサポートします。オープンデータSDKはロボットとの連携をサポートし、最適化されたワークフローは3Dモデリングを強化します。



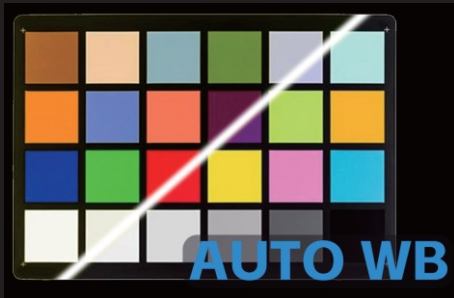
利点



写真測量における特徴が少ない環境向けの
マルチモーダルSLAM



空間シナリオ再現のための
画像と点群のデュアルチャネル結合モデル



正確な色彩表現、オートホワイトバランス



3DGSの画像配置

特徴



SLAM & RTK



25°傾斜LiDAR設計



メカニカルシャッター



複数のデータ送信

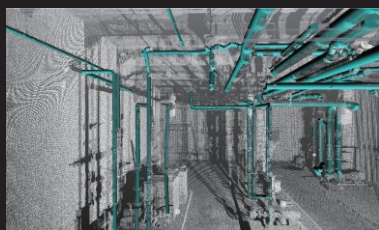


150分の
長時間バッテリー

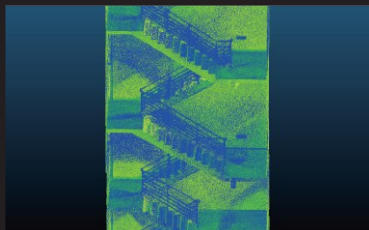


オープンデータSDK

用途



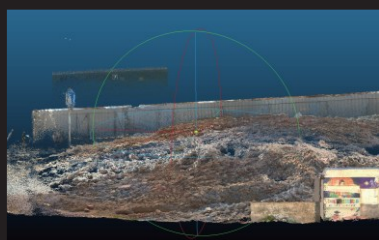
BIM



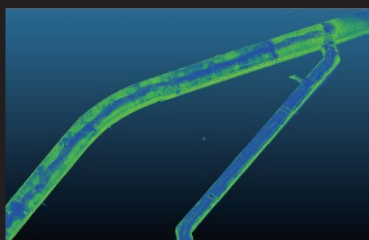
3D再構築と線形測定



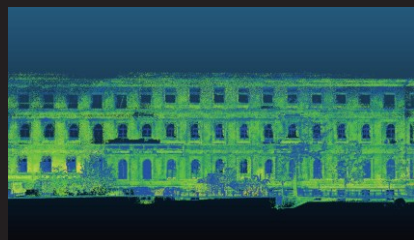
遺跡のデジタル化



体積測定



地下検査



建物管理と評価

仕様

LiDARクラス	クラス1/905 nm
ポイント数	200,000ポイント/秒
スキャン範囲	0.1~40m@10%反射率 0.1m~70m@80%反射率
FOV(LiDAR)	水平360°、垂直59°(-7°~+52°)
LiDARの設置	地面に対して25°傾斜
RTK精度	水平0.8cm+1ppm 垂直1.5cm+1ppm
センサーサイズ	13.13×8.76mm 1インチ
ピクセルサイズ	2.4 μm
画像サイズ	3504×4672ピクセル
有効画素数	一眼1600万
シャッタータイプ	メカニカルシャッター 電子シャッター
焦点距離	3.5mm
FOV(レンズ)	水平:140° 垂直:200°
フレームレート	30Hz
駆動時間	150分
点群の厚さ	≤1cm
相対精度	≤1cm
絶対精度	≤5cm

