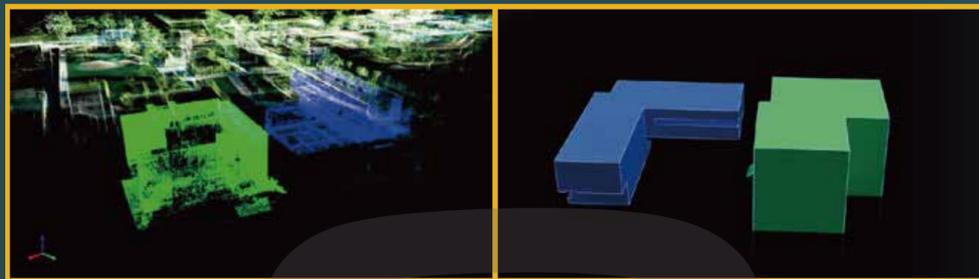


● Modelado 3D

Con el uso de un algoritmo inteligente en el registro de nubes de puntos, basado en la extracción y correspondencia de características, se genera automáticamente el modelo 3D vectorizado, ligero y editable.



● Flujo de Trabajo Único

Entre las distintas funciones se incluyen el registro de varios mapas, el cálculo de volúmenes, la medición de distancias, las estadísticas de kilometraje, la edición de pistas y la generación de mallas offline.

APLICACIONES



Topografía



Mediciones Agrícolas y Forestales



Ingeniería



Emergencias



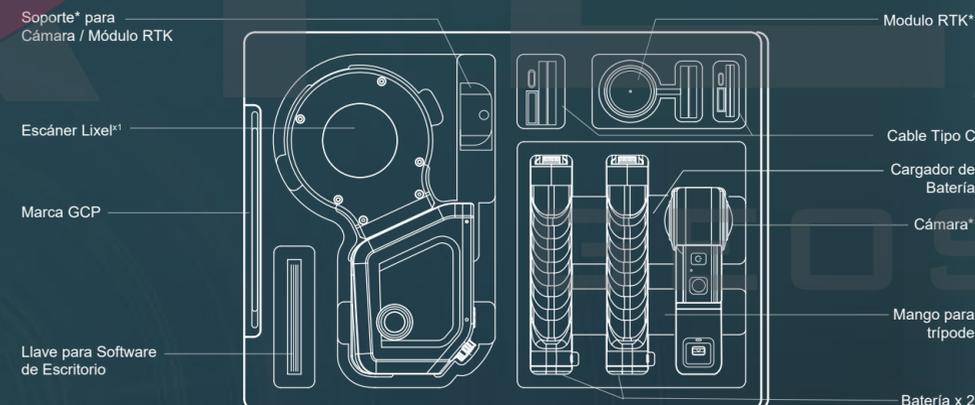
Cálculo de Volumen



Espacios Subterráneos

Especificaciones Técnicas

Rango de alcance	0.05 - 120 m
Laser	Class 1 / 905 nm
Numero de canales	16
Precisión	<2 cm
FOV	360 x 270°
Puntos/seg	320,000
Procesamiento	Procesamiento en Tiempo Real
Pantalla	Nube de Puntos transmitida en directo
Modos de transporte	Portátil / Mochila / UAV
Peso y Dimensiones	< 1.9 kg (Batería Incluida), 138x90x381 mm
Cámara	Gran campox1, Posicionamientox3
Temperatura de Operación	-20°C - 50°C
Duración de la batería	1.5 h
Tiempo de escaneado Único	60 min
Protección Agua y Polvo	IP54
Capacidad de Almacenamiento	1T SSD
Formatos de Nubes de Puntos	.las, .laz
Fuente de Alimentación	Batería de 46,8 Wh y 14,4 V con montaje en V
Consumo de energía	< 30 w



*Opcional



Sede Principal:
GEOSOLUTION I GÖTEBORG AB
Jarnbrots Prastvag 2
SE-42147 - Vastra Frolunda
Gothenburg, Suecia
info@satlab.com.se

Oficinas Regionales:
Varsovia, Polonia
Jičín, República Checa
Ankara, Turkia
Scottsdale, USA
Singapore
Hong Kong, China
Dubai, UAE

www.satlab.com.se

23M229

Lixel^{x1}

Escáner SLAM Portátil



Hecho en Suecia

Lixel^{x1} Escáner SLAM Portátil

Ligero y muy integrado, el escáner de reconstrucción 3D de escena real Lixel^{x1}, con tecnología SLAM de nueva generación de SatLab, permite obtener la nube de puntos coloreada y generar modelos precisos directamente.

El algoritmo de reconstrucción 3D en tiempo real de desarrollo propio del Lixel^{x1} admite la previsualización de datos en tiempo real, la creación de modelos mientras se capturan los datos y la exportación para su uso directo sin post procesamiento, impulsando la era digital con tecnologías de vanguardia.

Diseño incluido todo en uno solo

El diseño integrado de LiDAR, cámara de luz visible, cámara de movimiento, tecnología de navegación inercial de alta precisión e informática de alto rendimiento de Lixel^{x1} elimina los tediosos pasos de la operación y facilita y simplifica el escaneado. Además, su compleja estructura tiene una excelente capacidad de disipación térmica.

Solución en Tiempo Real

La decodificación de datos en tiempo real permite exportar los datos disponibles inmediatamente después del escaneado, lo que se traduce en la reducción y ahorro del tiempo. Y en el software móvil, puede supervisar el efecto de reconstrucción en tiempo real para garantizar la calidad de los datos.



Exploración de puntos de interrupción en funcionamiento continuo a largo plazo

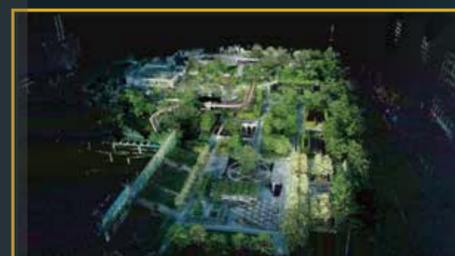
60 minutos de tiempo de funcionamiento continuo y gran capacidad para reanudar la exploración desde el punto de interrupción.

No es necesario el escaneado segmentado en escenas de gran tamaño y mejora enormemente la eficacia de la medición y el análisis de datos.



Renderizado en color en tiempo real

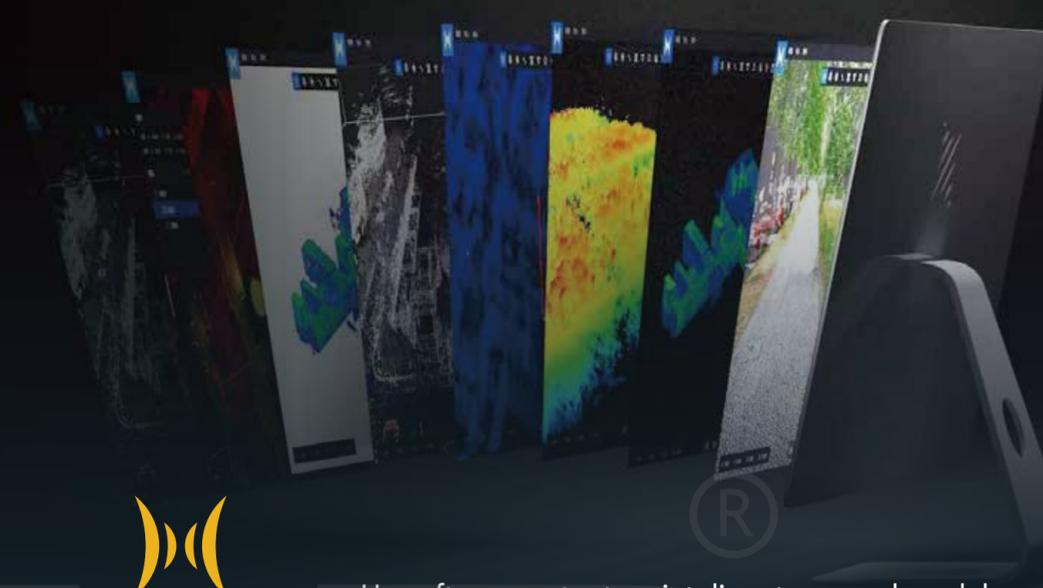
La visión de alta precisión y la tecnología de fusión láser generan nubes de puntos en color real en tiempo real para hermanar el mundo real.



Robustos y fiables

Con el algoritmo SLAM de nivel industrial, el Lixel^{x1} se utiliza para generar nubes de puntos de alta precisión para zonas complicadas como pasillos largos, túneles, etc., y mejora en gran medida la estabilidad del mapeado para escenas de textura débil.

Además, el error acumulado de los datos de varias fuentes puede reducirse significativamente combinando la solución informática.



LixelStudio

Un software potente e inteligente para el modelado, la visualización y el post procesamiento 3D en tiempo real.

● Todo es unido

Segmentación de nubes de puntos, reconocimiento semántico y edición de escenas y objetos basados en el algoritmo de aprendizaje profundo de redes neuronales para realizar sofisticadas extracciones de monómeros.

