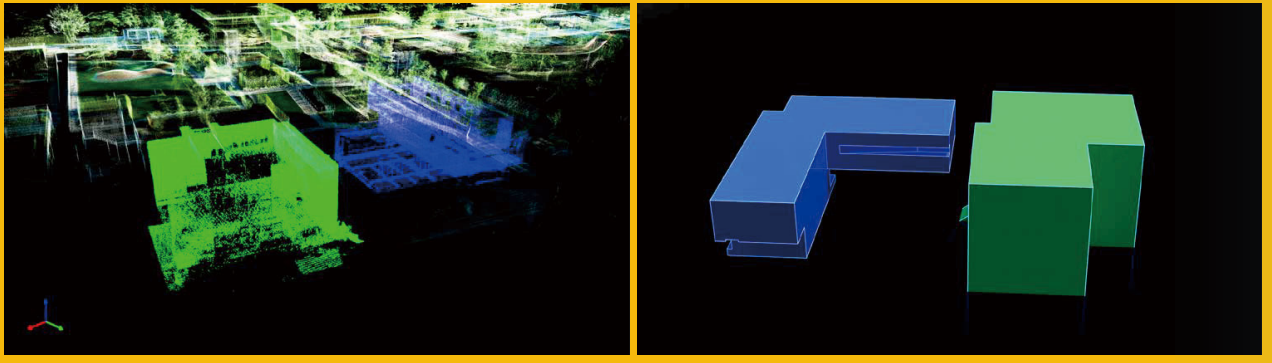


●パラメトリック再構成

特徴抽出とマッチングに基づくインテリジェントな点群登録アルゴリズムにより、ベクトル化された軽量で編集可能なパラメトリック 3D モデルが自動的に生成されます。



●ワンストップのワークフロー

マルチマップ登録、体積計算、距離計測、走行距離統計、軌跡編集、オフラインメッシュ生成など多彩な機能を搭載。

応用



地形図作成



農林業調査



建設現場調査



緊急マッピング



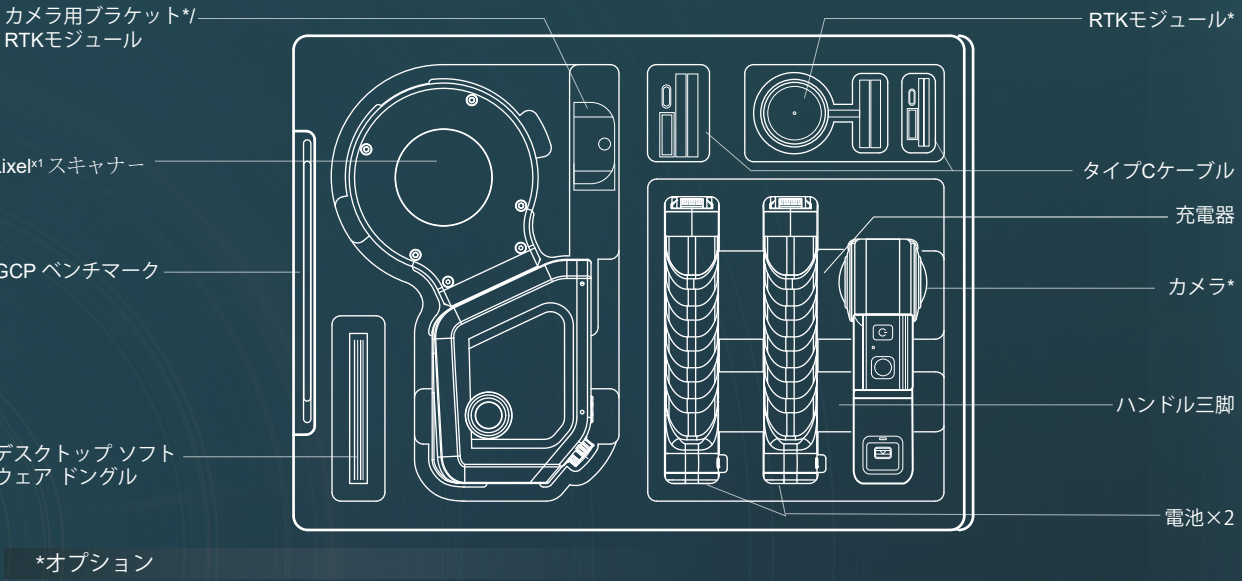
体積計算



地下空間調査

製品仕様

レンジ	0.05 - 120 m
レーザークラス	Class 1 / 905 nm
チャンネル	16
精度	<2 cm
FOV	360 x 270°
スキャンレート	320,000ポイント/秒
処理	リアルタイム処理
ディスプレイ	ライブストリーミング点群
運用形態	ハンドヘルド/バックパック/UAV
スキャナー重量	<1.9 kg (with battery), 138×90×381 mm
カメラ	wide field×1, positioning×3
動作温度	-20°C - 50°C
連続使用時間	1.5 h
1回スキャン時間	60 min
防塵防水等級	IP54
内部ストレージ	1T SSD
点群形式	.las, .laz
入力電力	V-mount 46.8 Wh, 14.4 V battery
消費電力	<30 w



*オプション



Headquarters:
GEOSOLUTION I GÖTEBORG AB
Järnbrotts Prästväg 2
SE-42147 - Västra Frölunda
Gothenburg, Sweden
info@satlab.com.se

Regional Offices:
Warsaw, Poland
Jičín, Czech Republic
Ankara, Turkey
Scottsdale, USA
Singapore
Hong Kong, China
Dubai, UAE

www.satlab.com.se

Lixel^{x1}
Handheld SLAM Scanner



Made by Sweden

ハンドヘルドSLAMスキャナー

軽量で高度に統合された LixelX1 リアル シーン 3D 再構築スキャナーは、SatLab の次世代 SLAM 技術を搭載しており、カラー化された点群を取得し、正確なモデルを直接生成できます。

独自開発した LixelX1 3D リアルタイム再構成アルゴリズムは、リアルタイム データ プレビュー、データを収集しながらのモデル構築、後処理なしで直接利用するためのエクスポートをサポートし、画期的な技術でデジタル時代を推進します。

コンパクトな設計と最小限の操作

Lixel[®]1 は、LIDAR、可視光カメラ、モーションカメラ、高精度慣性航法技術、および高性能計算を統合しており、面倒な操作手順を省略し、スキャンをより簡単かつ便利にします。複雑な構造ですが、放熱性に優れています。

リアルタイムソリューション

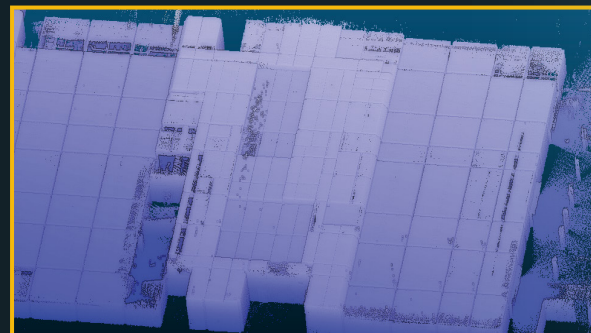
リアルタイムのデータ デコードにより、スキャン直後に利用可能なデータをエクスポートできるため、時間が節約され効率的になります。また、モバイルソフトウェアでは、再構成の効果をリアルタイムで監視して、データの品質を確保できます。



ブレイクポイントスキャン 長時間継続作動

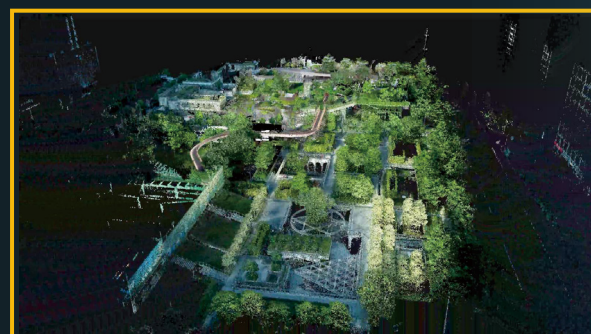
60分間の超長連続動作時間と強力なブレイクポイントスキャン機能。

大規模なシーンでも分割スキャンが不要、計測やデータ解析の効率が飛躍的に向上させます。



リアルタイムカラーレンダリング

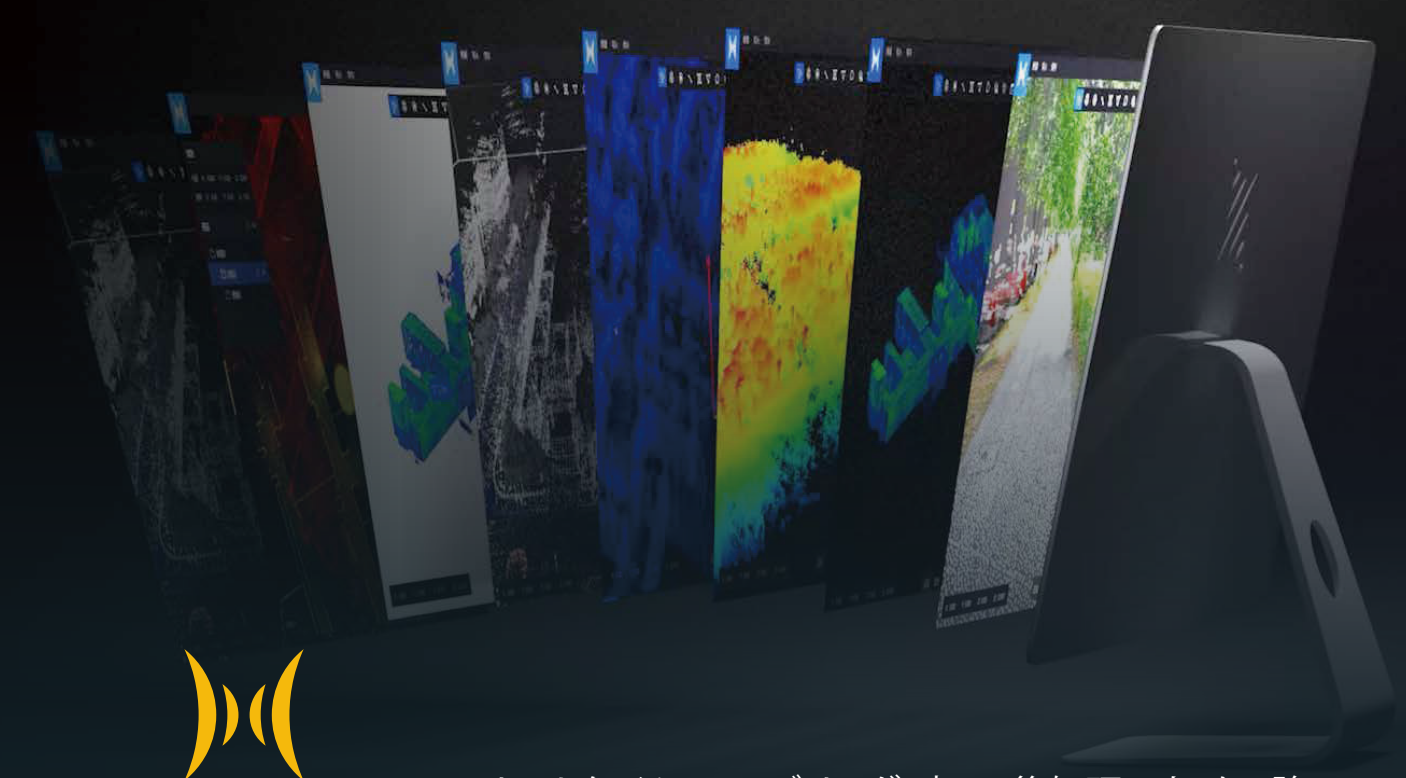
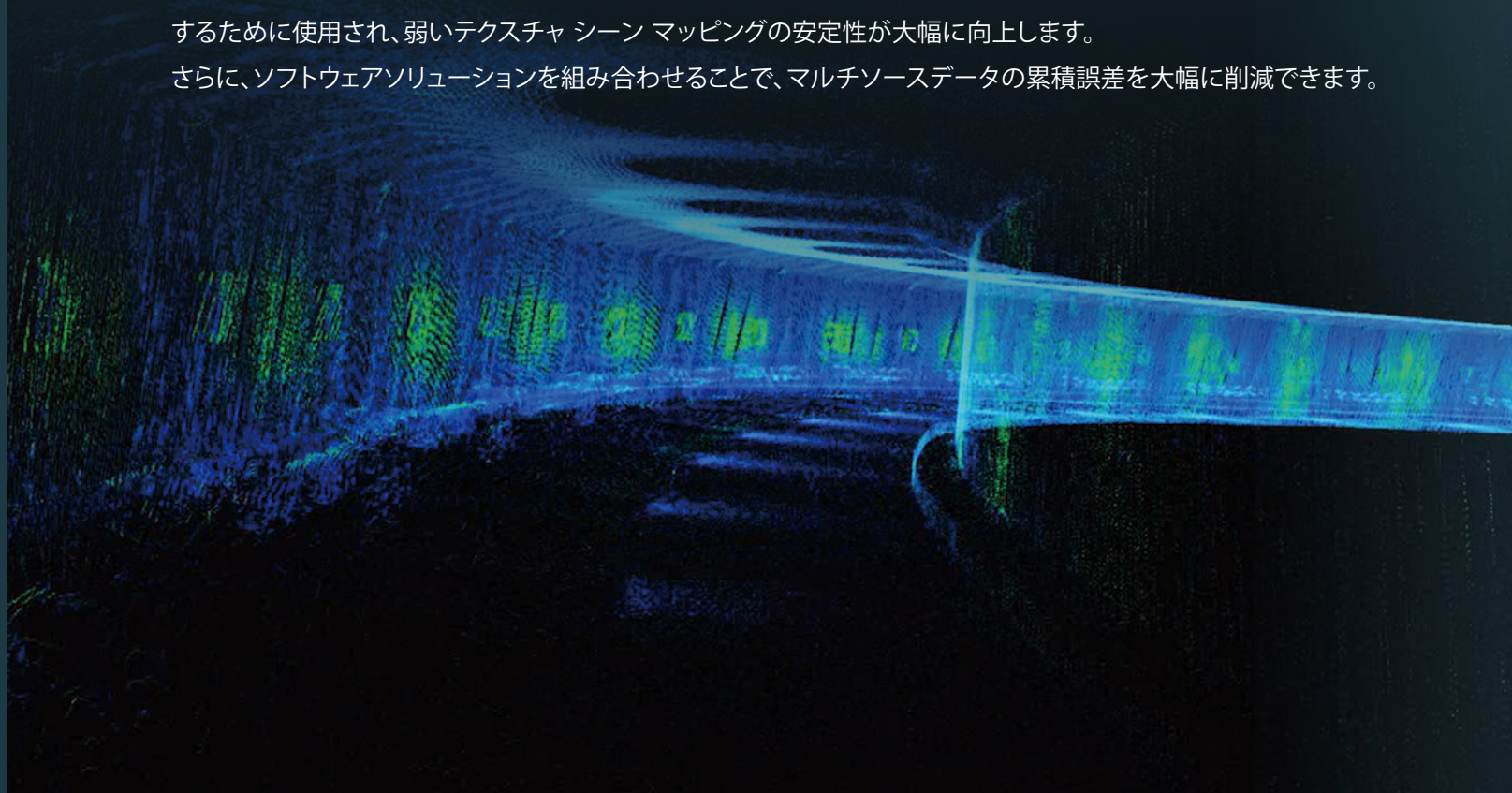
高精度のビジョンとレーザー フュージョン技術により、トゥルー カラーの点群がリアルタイムで生成し、現実世界が再現されます。



堅牢と高い信頼性

業界レベルの SLAM アルゴリズムを備えた LixelX1 は、廊下やトンネルなどの複雑なエリアの高精度点群を生成するために使用され、弱いテクスチャ シーン マッピングの安定性が大幅に向上します。

さらに、ソフトウェアソリューションを組み合わせることで、マルチソースデータの累積誤差を大幅に削減できます。



LixelStudio

リアルタイム3Dモデリング、表示、後処理のための強力なインテリジェントなSW

● すべてはモノマー

点群のセグメンテーション、意味認識、およびニューラル ネットワーク アルゴリズムの深層学習に基づくシーンとオブジェクトの編集により、モノマーの高度な抽出が実行されます。

