

SHARE SLAM S20

Scanner LiDAR 3D portátil



Visão Geral

SHARE SLAM S20 é um scanner LiDAR 3D portátil de alta precisão, desenvolvido para mapeamento tridimensional rápido e confiável. Combina tecnologia LiDAR, câmeras de alta resolução e algoritmos SLAM, permitindo geração de nuvens de pontos coloridas em tempo real.

Principais Características

- Design portátil e ergonômico para uso manual em campo
- Scanner 3D LiDAR de alta precisão integrado a câmera de levantamento (surveying camera)
- Geração de nuvem de pontos 3D em tempo real, com informações de cor
- Algoritmos proprietários LiDAR SLAM e Visual SLAM, que aumentam a densidade e a qualidade da nuvem de pontos
- Colorização avançada da nuvem de pontos, com maior fidelidade visual
- Duas câmeras ultra grande-angulares de 1 polegada, proporcionando ampla cobertura visual
- Obturadores mecânicos nas câmeras, garantindo maior precisão na captura e na coloração dos dados
- Alta eficiência para mapeamento e levantamento, reduzindo tempo de coleta em campo
- Ideal para aplicações de topografia, engenharia, inspeções, construção civil e mapeamento 3D
- Sistema integrado para captura detalhada e confiável de ambientes complexos

SHARE

SHARE SLAM S20

Scanner LiDAR 3D portátil

Geral

Peso	Unidade Principal: 700 g Grip de Bateria: 379 g Total: 1079 g
Índice de proteção	IP5X
Temperatura de operação	-20 °C to 50 °C
Temperatura de armazenagem	-20 °C to 60 °C
WIFI	WIFI 6, Support 2.4G/5G 802.11 a/b/g/n/ac/ax Wi-Fi 2.4G: 2.400 ~ 2.4835 GHz 5G: 5.15 ~ 5.35GHz、5.47 ~ 5.725GHz、5.725 ~ 5.85GHz
Distância WiFi	20 m
Bluetooth	Support
Dimensões	Geral: 110.5 * 140 * 313.3mm; Unidade: 110.5 * 114 * 143.1mm
Armazenamento	256 G (Suporta expansão de memória)
Alimentação	13.2 V ~ 16.8 V
Potência	< 24 W
Interface	TF Card slot / Type-C
Processador	8-core 64-bit processor, clock speed 2.4 GHz

LiDAR

Classe	Classe 1 / 905 nm
Densidade	200.000pts/s
Frequência	10 Hz (Valor Típico)
Alcance	0.1 - até 40 m @ 10% refletividade 0.1 - até 70 m @ 70% refletividade
LiDAR FOV 6	Horizontal 360°; Vertical -7° ~ 52°
Posição LiDAR	Inclinado 25° para o chão

RTK

Acurácia RTK	Horizontal 0.8 cm + 1 ppm Vertical 1.5 cm + 1 ppm
Região suportada	Global
Satélites	BDS: B1I, B2I, B3I, B1C, B2a, B2b GPS: L1C/A, L1C, L2C, L2P(Y), L5 GLONASS: G1, G2, G3 Galileo: E1, E5a, E5b, E6 QZSS: L1C/A, L1C, L2C, L5 NavIC: L5 SBAS: L1C/A

CÂMERA

Tamanho do sensor	13.13 * 8.76 mm; 1 inch
Tamanho do Pixel	2.4 µm
Tamanho da imagem	3504 * 4672 pixels
Pixels efetivos	16 milhões
Obturador	Obturador mecânico; Obturador eletrônico
Abertura	Fixa F2.8
Distância focal	3.5 mm
Numero de lentes	2
FOV Lente	Horizontal: 140° Vertical: 200°
Formato imagem	JPG

V-SLAM Câmera

Distância focal	1.68 mm
Resolução	1280 * 800
Pixels efetivo	1 million
Frame Rate	30 Hz

Bateria

Capacidade da bateria	PD 30 W
Alimentação	14.8 V ~ 16.8 V
Tempo de operação	150 min
Porta de alimentação	Type-C
Potência de carregamento	PD 30 W
Tempo de carregamento	120 min

Dados e Software

Espessura da nuvem de pontos	≤ 1 cm
Acurácia relativa	≤ 1cm
Acurácia Absoluta	≤ 5cm

SHARE