

H5

高效率扫描利器 手持三维激光扫描仪

采集点云数据的高效率设备，较于传统换站式设备提升5~10倍采集速度

H5是一款独立的、轻量级的实时定位与3D扫描设备，其基于先进的3D激光SLAM算法，无需GNSS等外界辅助即可实时输出设备的六自由度位姿及高精度环境3D点云。

应用于测绘相关领域，可颠覆性地提升3D点云生产效率，并摆脱传统测绘中对GPS等外界定位设备的依赖；也可作为移动机器人的核心定位模块，为移动机器人系统实时提供可靠的六自由度位姿信息。

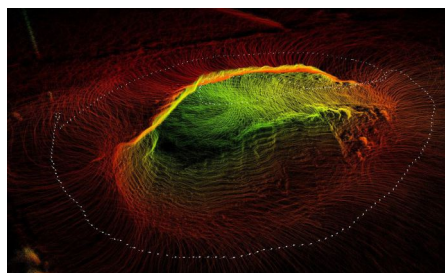


产品特性

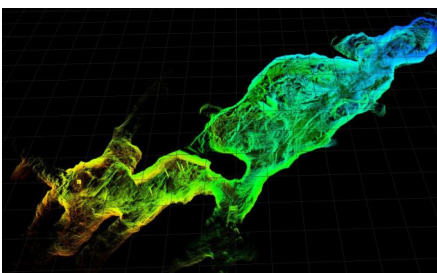
- 体积小、重量轻，12V直流供电，适用于手持、无人机等各种移动平台
- 基于3D SLAM算法，无需GPS等支持
- 外设接口丰富，标准网口实时输出点云与位姿，便于集成入其他系统
- 配备远距离WIFI模块，点云、位姿实时回传
- 配套移动客户端软件，可便捷地进行设备控制及点云、位姿回传显示
- 点云存储为标准工业格式，可与其他工业处理软件对接

测绘点云数据实例

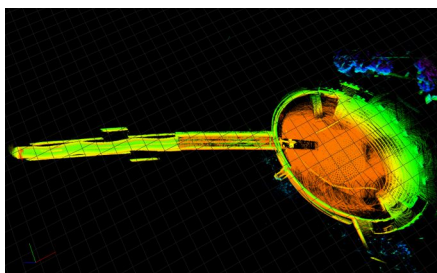
可应用于堆体测量、矿山、隧道应用、园林、工厂园区数字化建模、建筑BIM、灾后应急响应、执法取证、资源调查等项目中，保证一定测绘精度的同时大幅缩短项目周期。



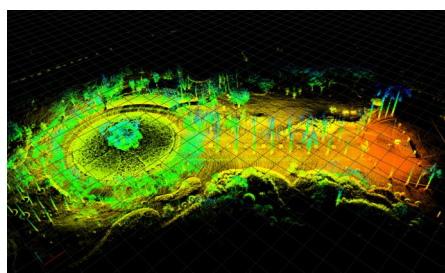
【堆 体】



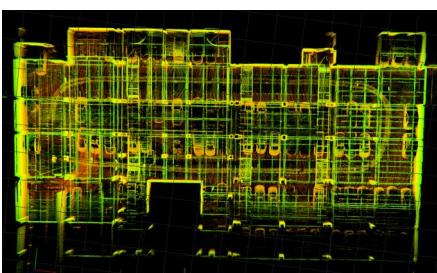
【矿 山】



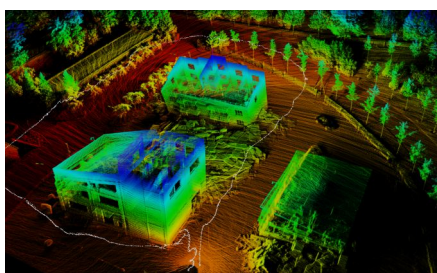
【隧 道】



【园 林】



【园区数字化】



【建筑BIM】

H5 技术参数

扫描性能

扫描精度	3 ~ 5cm
扫描距离	100m
点云频率	最高30万点/秒
视角范围	水平360°，垂直±15°
扫描方式	移动式(六自由度任意移动)
移动线速度	<8m/s(推荐0.5~2m/s)
移动角速度	<60°/s

定位性能

位姿形式	六自由度(x,y,z,yaw,pitch,roll)
位姿频率	0~200Hz
相对精度	相对初始点的位姿漂移<0.8%
绝对精度	相对先验地图位置<10cm、姿态<10°
定位方式	相对初始点/相对先验地图

开发接口	控制、位姿及点云获取API,可定制
------	-------------------

输出接口	标准网口, TCP/IP协议
------	----------------

物理特性

重 量	<1.3Kg
尺 寸	110×110×145mm
电源输入	12V DC
功 率	~50W
内部存储	256G SSD
数据接口	Ethernet×1, USB3.0×1
无线模块	900Mbps
工作温度	-20℃ ~ 40℃
环境要求	室内或室外

以上技术参数以实际产品为准,如有变更,将不再另行通知。



微信公众号



抖音企业号

广州思拓力测绘科技有限公司

地址:广州市黄埔区萝岗科学城彩频路7号C栋601

电话:020-66252886

网址:www.situoli.com

代 理 商 信 息