# **LIDAR-SLAM**

# 手持扫描镭射系统

L iD A R 扫描仪和內建处理软件	18V 电源供应
资料获取:使用 iPad 扫描应用程序	延伸杆
Apple® ipad mini™ 4,保护箱和测杆	硬壳储存箱
Retrace:W indows 桌面影像查阅软件	1年硬件和软件服务



#### LiDAR-SLAM 规格表

扫描仪		
重量	3.17kg	
高	28 cm	
直径	17 cm	
延伸杆	46-91 cm	

相机		
解析度	1024p x 768p	
像素	3.2 M P	
最大影像帧率	50 fps	
视野 水平/垂直	360° x 250°	

输出	
环状影像 (JPEG)	
RGB 彩色点云(LAS or.PLY)	
透过USB 3.0传输文件	

注意: 为获取精确的扫描结果请使用稳定平稳的 步行速度。 各种因素都会对追踪产生负面影响, 包括:非常快速地旋转6-DoF(快速180°转弯), 在扫描时极端快速移动(在有少数人或车辆的 开放空间扫描不是问題, 但是不推荐在扫描范围 很窄,很多人的走廊作业)。

※本型录如有变更,以原厂规格为准

L iD A R	Velodyne VLP-16
镭射形式(等级)	1级(人眼安全)
视角 水平/垂直	360° x 30° (±15°)
资料获取率	每秒300,000点
距离	0.5m -80m
相对精度	2-3 cm
整体准确性	3-30 cm
	扫描10分钟,1圈
适用环境	室內/室外

# ➡励精科技(上海)有限公司

地址:上海市松江区北杨路158号全国服务热线:400-691-5117 电话: 021-57733233 邮编: 201600

网址: www.length.com.cn

#### 更多精彩请关注一







# 手持式扫描镭射移动系统优点

- 简洁利落的设计,能自由选择全方位的位置追踪
- 专利的SLAM 技术, 能整合LiDAR 、彩色影像和慣性 (IMU)数据
- 自动产生点云,可在Retrace中查看环境影像
- 快速的资料获取,适合用于大型的复杂空间、仓库、建筑工地及室外环境



#### |应用领域 |

- ・工厂改建规划
- ・林相调查
- ・事故现场重建
- ・室內设计
- ・工程建设







3D SLAM 激光全景扫描仪不但作业方式多种多样,应用范围也涵盖了地下空间、数字建档、 行业应用、工程测绘等多个领域。

# 地下空间

地铁站、地下停车场、地下管廊、巷道、人防工程等

# 数字建档

BIM、基础设施测绘、不动产测绘、数字文化遗产等

# 行业应用

消防安全、林业普查、数字工厂、VR实景等

# ● 工程测绘

地形测绘、室内测图、方量测算、道路勘测、电塔选址、电力线巡检等



地下停车场



消防安全



隧道



树木

### 应用场景-交通事故现场的扫描应用

三维激光扫描仪可以快速获取交通事故现场的数据, 大大加快了处理交通事故的速 度。防止因测量时间过长导致的交通堵塞。同时完整的现场点云数据也方便事后的定责 定损, 防止因测量遗漏导致责任不清, 互相推诿等问题。





#### 应用场景-刑侦现场扫描

传统的犯罪现场勘察,是对现场拍照,绘制现场图,录像,制作笔录等工作。但在 实际实用中也会存在一些不足。SLAM三维激光扫描仪的应用,带来的技术革命,具有 如下的优势:

- 1.速度快,一次测量后,只需要几分种的时间
- 2.证据真实可信,采集的数据与现场完全一致,无造假可能性。
- 3. 数字化存档, 现场扫描的数据数字化在电脑中存档, 任何需要的时候都可以调来 浏览查看。保存的都是完整的原始档案,现场破坏也无需担心证据丢失。



# 应用场景-建筑物厂房三维扫描

每小时10000平米

的工作效率

扫描厂区,主要采集建筑,厂房,管道等地标信息。与传统测量方法相比,它既可以节省外来工作时间,缩短工期,又可以将建筑,管道 等信息全部记录下来,方便后期二维出图与三维建模,从而更好的对工







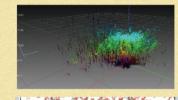
厘米级精度

#### 应用场景-林业行业

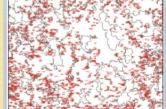
连续扫描

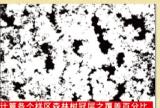
无需测站

SLAM 激光雷达测量技术可以直接获取被测地物的三维信 息,在林业参数信息提取方面具有独特的优势。通过激光雷达 获取林木点云数据反演林木的几何参数信息具有简单方便、高 精度、高时效性等特点,这使得基于激光雷达的林木信息提取 的研究和应用备受关注。近年来,激光雷达技术,尤其是地基 激光雷达、SLAM激光雷达在林业上的应用取得了显著的进展, 在林业调查中应用日益广泛。









#### 应用场景-矿山行业

主要的优势

一键开机

自行运行

地下开采所形成大量采空区安全隐患, 普通测量方法 已不能满足矿山对采空区管理和隐患治理的需求。地下开 采残留大量的采场、硐室、巷道没有进行及时处理会给矿 山工作人员和设备带来严重的威胁;需要三维激光扫描快 速精确的勘察采空区的空间位置,形态,变形观测,体积 等三维立体的数据,科学科管理地下采空区,有效的提高

传统的测绘勘察手段进行单点式与抽检式的测 量,很容易丢失关键性的数据信息,新型的勘察技术手段 将解决这些关键性的技术难题,为采空区的安全生产,安 全性评价的可靠性, 以及治理方案的合理性提供科学的依

SLAM三维激光扫描系统,最大的用途是可以进行实 时移动式的测量, 快速进行采空区的数据采集, 其主要是 依靠SLAM算法。

