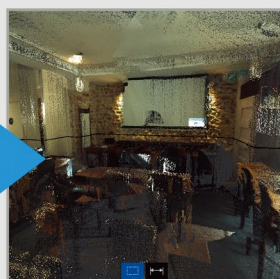
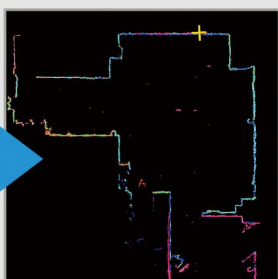


建筑物3D测量扫描仪 (室内移动绘图扫描)



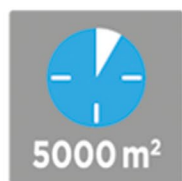
对室内2D/3D环境的扫描基于我们独一无二的SLAM技术
无需GPS (GNSS) 和 INS (惯性导航系统),
无需测站就可以实现厘米级精度的测量



针对3D测量的移动系统已经成功设计
有效地解决了对新旧建筑地形和测量工作所面临的问题
iMS3D可以进行大规模的连续测量
在对待较小表面上的紧凑细节处理能力上
也和对那些很大的如整个公园或工厂建筑一样强大
它在技术上不使用GPS定位和惯性导航系统
可以很好地处理主要的专业问题
即比率精确性和扫描速度
在工作区域无需特别设置，就可以开始扫描
iMS3D对于那些难以接近，需要护卫
订制时间表或有着繁重操作方式的地方，实现完美应用

由于极大地减少了对记录注释的需要
工作也变得极为容易
非常容易运输，无需设置
即刻使用，提供简便、实用的安全测量数据
内置全部最新的绘图与机器人技术
是全球领域的行家（室内和室内环境）
iMS3D是一种依靠于SLAM
（同步定位与制图）技术的改进版

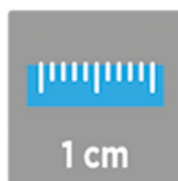
iMS3D 主要的优势：



5000平方米/小时
（结构、设备和家具）



球面图像控制数据采集



厘米级精度



所有操作无需设置



连续扫描，无需测站

iMS3D可对任何类型的建筑进行测量



老式和新式建筑



房屋



办公室



商场



公共设施



工业

iMS3D完美地适合所有专业的需要，无论它是传统的还是最新的



传统的房产管理绘图



建筑绘图更新
设施管理、复原、更新



平面图绘制
建筑物及封闭设施的室内（室外）



能源与热量消耗研究
BIM的3D 集成



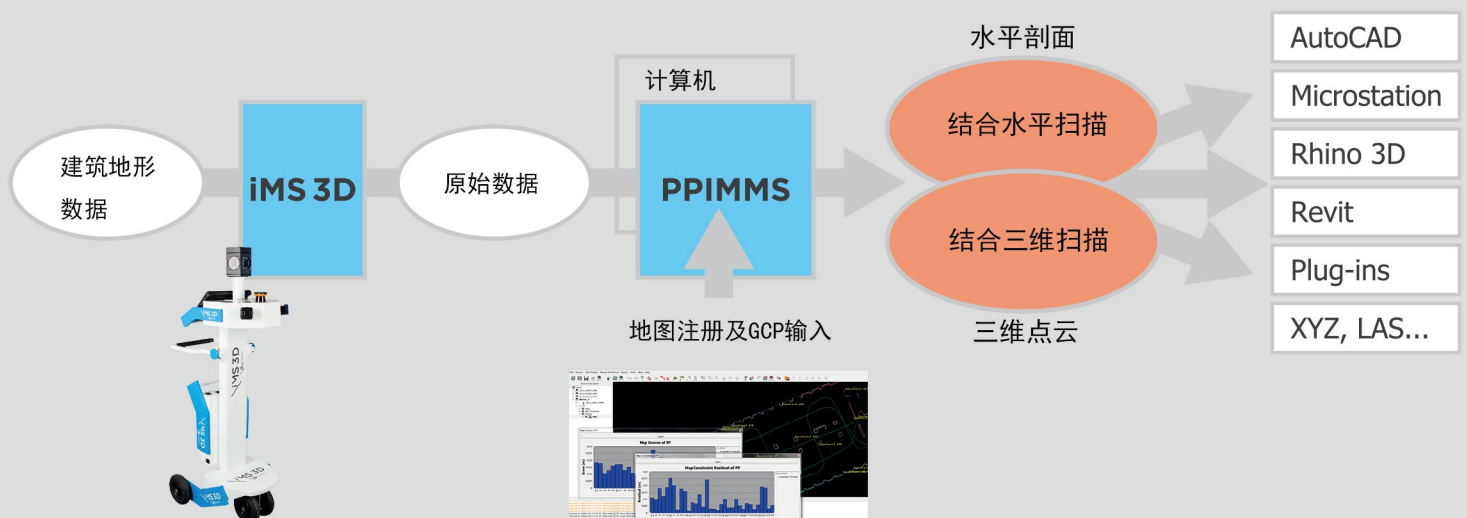
2D或3D室内建模
室内环境和封闭设施



新的室内导航系统

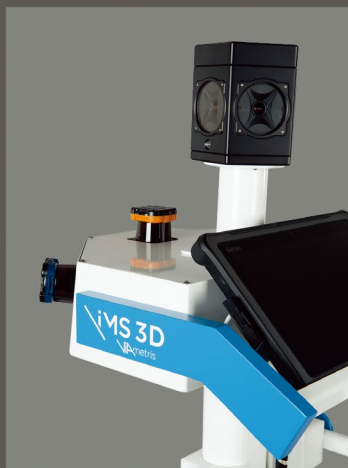


开发过程





捕获设备包括3个激光解析仪
和一个全景照相机



控制触摸屏用于扫描控制和管理



适合运输的设计
(飞行行李限制的尺寸)

iMS3D-PPiMMS系统的特征

- 基于激光扫描 (LiDAR) 和同步定位与制图
同步进行 (SLAM) 技术的高精度定位
- 系统无需GPS定位
也无需用于移动检测的惯导管理单元
- 激光传感器在双倍浓度和30米范围
全景相机可用于沿路的球面图像采集
- 完全的移动性
- 安装和扫描都很简单
- 运输容易
- 给3D点云着色
- 3D点云和球面图片具有时间参考
- 便于数据拼接和合并
- 厘米级精度
- 可将外部测量结果 (测距仪, 标尺)
- 集成与合并
- 容易地理标注

定位和扫描

绝对精度 (定位)
具有反射强度的点云
多重回声技术
扫描角度 分辨率
LiDAR精度
扫描速度
检查距离
AHRS帧速率
横滚/倾斜 精度
绝对北航向

< 1 cm
是
每步可到3个回声
0.25°
± 30 mm (0.1 to 10 meters)
86 400点每秒
> 0.1 米, < 30 米
200Hz
0.2°
是 (1°的内置磁力计)

连接性

USB
Ethernet

I个USB2.0 端口
1个G速率的以太网接口

电压

输入电压
功耗
工作时间

连续13-15 VDC
< 5 A
< 8 hours

物理规格

尺寸
重量

140 x 50 x 60 cm
±34 kg

环境

工作温度

-10°C to +50°C



wintech
——华泰天宇

www.wtechgnss.com

北京华泰天宇科技有限公司

Beijing Win-Tech Science & Technology Co.,Ltd.

地址：北京市经济技术开发区中电金扬科技园C509

邮编：100176

电话：010-67897257 010-67857305 传真：010-67857305

邮箱：info@wtechgnss.com