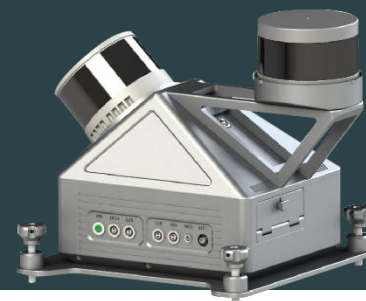


LiMOBILE

Лёгкая мобильная сканирующая система



LiMOBILE - это лёгкая мобильная система в линейке продуктов LiMOBILE. Данная система разработана для установки на транспортное средство для сканирования под углом 45°. Она используется для получения высококачественных данных сканирования поверхности дорожного полотна по обеим сторонам дороги с использованием камеры высокого разрешения. Интегрированная платформа проста в использовании и может быть установлена на любой автомобиль с креплениями на крыше. В наличии порты для подсоединения опциональных модулей, преобразователей, горизонтальных лазеров и др. Это законченное решение для универсального применения.

Модульное применение

Пользователям на выбор доступны различные модули для выполнения специфических задач.

Облегчённый дизайн

Прочный алюминиевый корпус и новейшие печатные платы позволили создать компактный и сверхлёгкий дизайн системы.

Интеграция

Быстроразъёмная установочная платформа может применяться на различных транспортных средствах.

Питание

Батарейный отсек содержит шесть батарей, обеспечивающих работу системы в течение целого дня без подзарядки. Удобная и простая установка.

Сенсоры

Сканирование в движении для получения высокоточных 3D облако точек по вертикали (-90° - 90°) и горизонтали (360°) пределах дальности работы системы.

Управление

Управление системой и контроль параметров работы возможен по Wi-Fi и кабельному соединению в реальном времени. Просмотр получаемого облака точек в реальном времени.

Характеристики

Характеристики системы			
Размеры [1] (mm)	265*270*230 mm	Батарея	5700mAh*6
Вес [1] (Excl. Battery)	4.66 kg	Время работы	~8 h / батарея
Накопитель	512 GB SSD	Порты	HDMI, USB, Network
Применение	Внутри и на улице	Процессор	4 Cores and 8 Threads
Управление системой и просмотр данных	Без кабеля С кабелем	Смартфон/Планшет соединение по WIFI, одновременное управление и визуализация Соединение системы с контрольным устройством и передача данных по кабелю	
Характеристики сенсора		Характеристики GNSS [1]	
Лазерный сенсор	XT32	Сигналы со спутников	GPS: L1 C/A, L1C, L2C, L2P, L5 GLONASS: L1 C/A, L2C, L2P, L3, L5 BeiDou: B1, B2
Точность измерения расстояний	±3 cm		
Вертикальный FOV	-16° - 15°	Точность позиционирования	1 cm + 1 ppm
Горизонтальный FOV	0° - 360°	Выходные данные	
Максимальная дальность	120 м	Относительная точность	≤3cm ^[2]
Характеристики камеры		Абсолютная точность	≤15cm ^[2]
Камера	Панорамная камера	Формат данных облака точек	las, laz, ply, LiData
Разрешение	8.9 MP		
Частота кадров	6		

[1] Модуль камеры и модуль GNSS опциональные, вес и размеры системы могут варьироваться в зависимости от модулей.

[2] May be affected by environmental and route planning factors.

