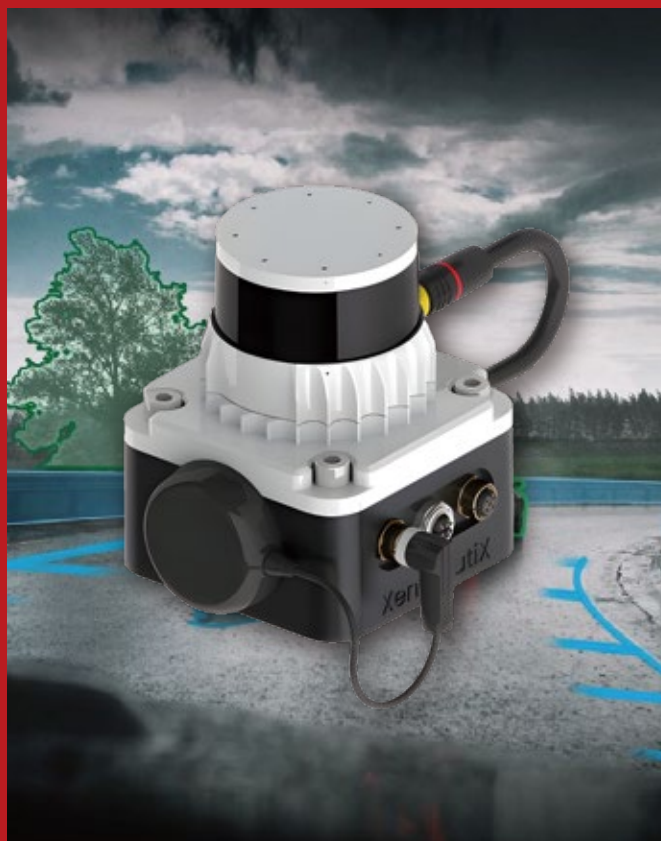
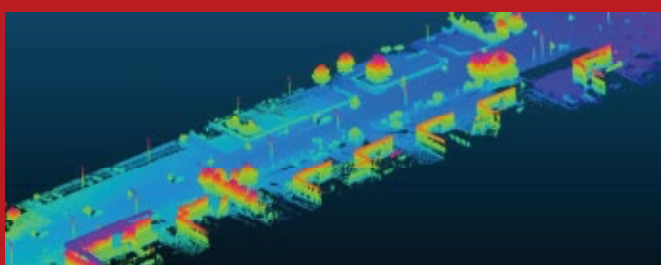
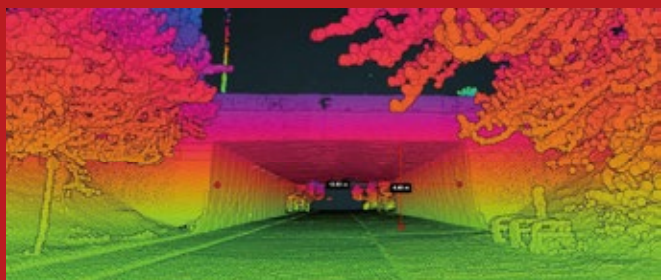


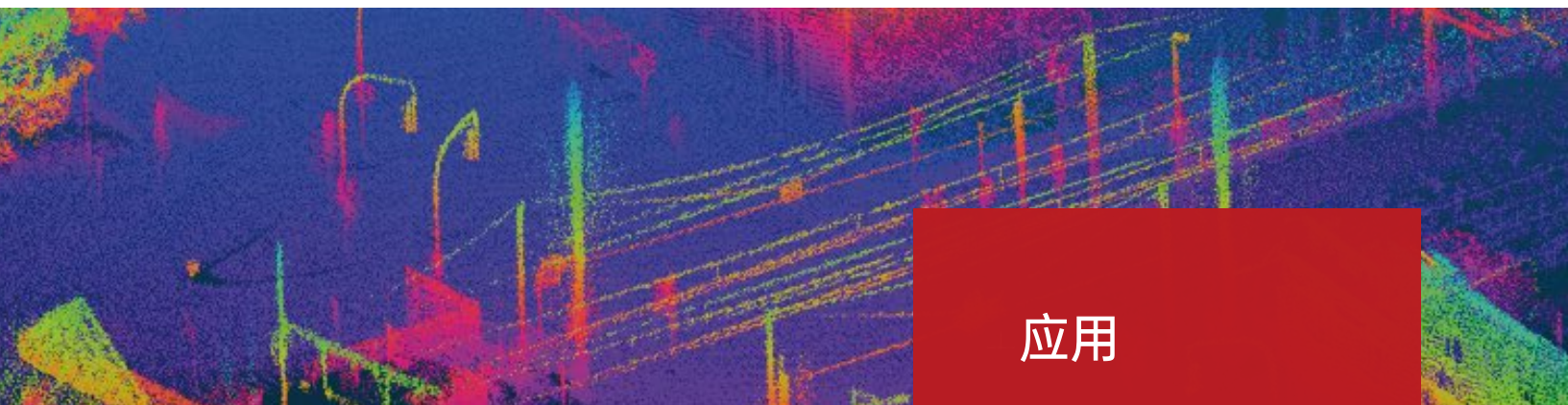
XenomatiX
True solid state lidar

友思特 GPC360 车载移动测绘系统 解决方案



3D 移动测绘

轻松绘制地理位置图



结合地理位置信息参考 实现科学管理

利用直观的移动测绘解决方案 **GPC360**, 在几分钟内简化数据收集和可视化流程。

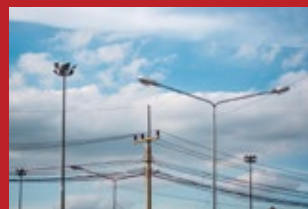
有效探测、记录和测量街道及其周边环境中的物体, 从交通标志到灯杆、停车位、电缆到植被。

每个项目都与特定的地理坐标相关联, 以便进行非常精确的定位和建模。此外, 高度、长度、方向、形状 等尺寸特征也可以量化。

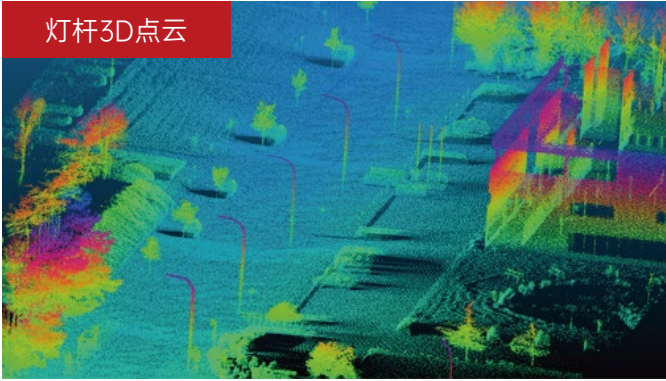
这样就能更好地进行资源分配、维护调度和库存优化。

应用

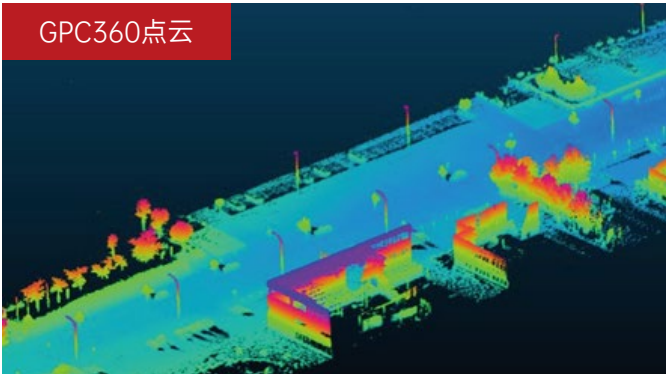
- 资产库存盘点
- 通道间距测量
- 本地化测绘
- 电力线测绘



灯杆3D点云



GPC360点云



移动测绘解决方案: GPC360

激光雷达传感器生成的点云数据包含数百万个单独的数据点,覆盖扫描对象的表面。

在后期处理过程中,XenomatiX 软件会整合来自多个传感器的数据,对齐数据流并创建一个全面的三维环境数字模型。



采集



处理



分析

优势

整个过程非常简单,只需驾车通过一个通道即可收集数据,无需封闭道路。收集到的数据会在几分钟内进行后处理,并在用户友好的用户界面上显示出来。

用户可以根据准确的地理参考信息和最新信息做出明智的决策。

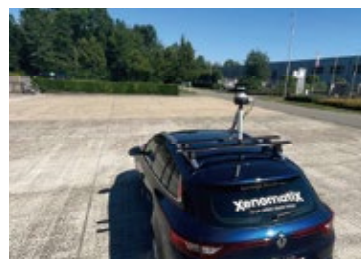
该系统是一个软硬件集成的地理位置参考解决方案。

激光雷达 - 全球导航卫星系统 (GNSS) 集成系统可收集详细的三维地理空间信息,包括周围环境的位置、尺寸和空间关系。



GPC 360

GPC360



规格

| | |
|------|--|
| 每秒点数 | 最高655360个点每秒 |
| 帧率 | 最高10Hz |
| 分辨率 | 每帧1024x64点 |
| 检测距离 | 170m (100klux, 80%反射率) 90m (100klux, 10%反射率) |
| 精度 | 2.5cm |
| 视场角 | 360°x45° |

输出数据

| | |
|-------------|---------------------------------|
| 输出数据连接 | 激光雷达 (Ethernet) , GNSS (RS 422) |
| 3D模型格式 | PCD (开源3D二进制格式) , LAS |
| 操作系统 (非笔记本) | windows10或更高版本 |
| 笔记本电脑要求 | 4核i7或更高, 带有以太网端口 |
| 输出数据 | X,Y,Z, 反射率, GPS定位 |
| 激光等级 | Class 1 |
| 重量 | 2kg (激光雷达+GNSS/IMU) |
| 安装 | 2 x M6螺丝 |
| 电源 | 12-24V |
| IP防护等级 | IP67 |
| GPS精度 | 水平方向1m, 垂直方向1.5m |
| GNSS帧率 | 800Hz IMU, 400Hz导航 (滤波) |

提供支持采集数据和拼接数据的GPC360软件:

板上数据
采集存储

离线创建
世界模型

