



Новинка

ДОСТАВКА И ОБУЧЕНИЕ

АКЦИЯ

LiDAR-сканер NAVMOPO P2 (FJD Trion P2) нового поколения сочетает в себе революционную портативность и промышленную точность. Разработанный для бесперебойной работы в полевых условиях, он обеспечивает сантиметровую точность, цветные облака точек в реальном времени и многоформатные результаты — всё это в компактном корпусе весом 700 г. P2 позволяет профессионалам, геодезистам и любителям 3D-сканирования достигать большего с меньшими усилиями.

???? ~~750 000 руб~~ 690 000 ???.

?????????

??????

Особенности NAVMOPO P2 (FJD Trion P2):

- точность 1,2 см
- дальность сканирования 70 м
- Multi-SLAM алгоритм
- Раскрашивание облака в реальном времени
- Масса 700 грамм
- Время работы до 4-х часов.

Multi-SLAM Fusion: высокая производительность

Устраняйте дрейф с помощью гибридных ограничений даже на таких однообразных участках, как пляжи, туннели и парки. Благодаря функции HyperDense+ в модели NAVMOPO P2 (FJD Trion P2) облака получаются в 5–7 раз плотнее на расстоянии до 1 мм, что обеспечивает лучшую цветопередачу и общее качество.

Облака точек в реальном цвете

Обеспечьте раскрашивание в реальном времени и создание высококачественных облаков точек благодаря модернизированному процессору. 2-мегапиксельному глобальному затвору и двум 12-мегапиксельным RGB-камерам вы сможете получать высококачественные изображения с яркими текстурами.

Одно сканирование — несколько результатов

Повысьте эффективность работы с помощью мультиматных результатов одного сканирования:

- облака точек
- 2D планы
- 3D Mesh-модели
- 3D Gaussian Splatting
-

Панорамы с геопривязкой.

Простая интеграция в экосистему программного обеспечения NAVMORO (FJD Trion)

Оптимизируйте рабочий процесс от создания облака точек и обработки данных до обмена результатами, обеспечивая бесперебойную работу над проектом.

Технические характеристики

Лидар

Скорость

200 000 точек в секунду

Угол поля зрения

360° x 59°

до 70 м

Дальность

сканирования

Класс лазера

Class 1, безопасен для глаз

Hyperdense+

поддерживает

Continue Scanning

поддерживает

Точность

Облако точек в

относительная точность 2 см

реальном времени

абсолютная точность 5 см

Облако точек в

относительная точность 1,2 см

постобработке

абсолютная точность 3 см

Встроенные камеры

Поле зрения

70°

(фронтальная)

Поле зрения

280°x149°

(боковая)

Разрешение

2 Мп

(фронтальная)

Разрешение

2 x 12 Мп

(боковая)	
Visual SLAM	поддерживает
Экспорт изображений	поддерживает
Формат изображений	.jpg
Внешняя камера	
Поддерживаемые модели	Insta360 X3, Insta360 X5
Разрешение видео (Insta360 X3)	F5.7K: 5760 x 2880 @ 30 / 25 / 24 fps 4K: 3840 x 1920 @ 60 / 50 / 30 / 25 / 24 fps 3K: 3008 x 1504 @ 100 fps
Разрешение видео (Insta360 X5)	8K: 7680 x 3840 @ 30 / 25 / 24 fps 5.7K+: 5760 x 2880 @ 30 / 25 / 24 fps 5.7K: 5760 x 2880 @ 60 / 50 / 48 / 30 / 25 / 24 fps 4K: 3840 x 1920 @ 120 / 100 / 60 / 50 / 48 / 30 / 25 / 24 fps
Разрешение фото (Insta360 X3)	72 Мп (11968 x 5984) 18 Мп (5952 x 2976)
Разрешение фото (Insta360 X5)	~ 72 Мп (11904 x 5952) ~ 18 Мп (5888 x 2944)
Формат видео	360°: INSV Single-Lens: MP4
Системные параметры	
Размеры	110×106×280 мм
Масса	700 грамм (без батареи, внешней камеры и RTK модуля) 1 200 грамм (с батареей и RTK модулем) 1 500 грамм (с батареей, внешней камерой и RTK модулем)
Память	512 ГБ (с возможностью расширения до 1 ТБ)
Рабочие температуры	от -20 °C до +50 °C
Температуры хранения	от -40 °C до +60 °C
Защита от пыли и воды	IP54
Экспорт данных	Wi-Fi, USB Type-C, USB
Формат облака точек	.las / .ply / .pts / .e57
Характеристики питания	
Время работы от батареи	4 часа (комплект из 2-х батарей, включая модуль RTK, без внешней камеры) 3 часа (комплект из 2-х батарей, включая модуль RTK и внешнюю камеру)
Питание	портативный аккумулятор постоянного тока
Потребляемая	15 Вт (без внешней камеры)

мощность	21 Вт (с внешней камерой)
Зарядка	быстрая зарядка 67 Вт
Одновременная зарядка двух аккумуляторов	поддерживается

GNSS

Спутниковая навигация	BDS: B1I / B2I / B3I / B1C / B2a / B2b GPS: L1 C/A / L1C / L2P (Y) / L2C / L5 GLONASS: G1 / G2 / G3 Galileo: E1 / E5a / E5b / E6 QZSS: L1C/A / L1C / L2C / L5 (поддержка IRNSS и SBAS путем обновления прошивки)
Точность RTK	в плане 8 мм + 1 ppm СКО по высоте 15 мм + 1 ppm СКО
Частота позиционирования	10 Гц
РРК	поддерживается

Состав стандартного комплекта:

- лазерный сканер – 1 шт.;
- камера Insta360 X5 – 1 шт.;
- RTK модуль – 1 шт.;
- подставка для геопривязки – 1 шт.;
- крепление контроллера – 1 шт.;
- аккумуляторы – 2 шт.;
- зарядное устройство – 1 шт.;
- транспортировочный кейс – 1 шт.;
- программное обеспечение для управления сканером NAVMOPO Scan – 1 шт.;
- программное обеспечение для обработки облаков NAVMOPO Model – 1 шт.