



ドローン搭載、車載、SLAMスキャナー Trion S2 (3機種)



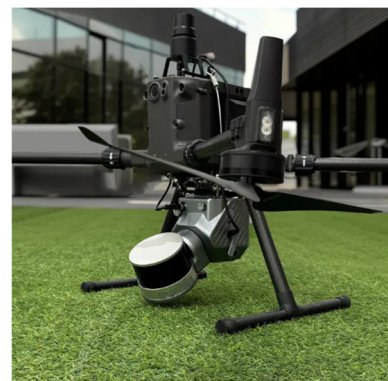
高速ライダー（32万点, 64万点/秒）を採用

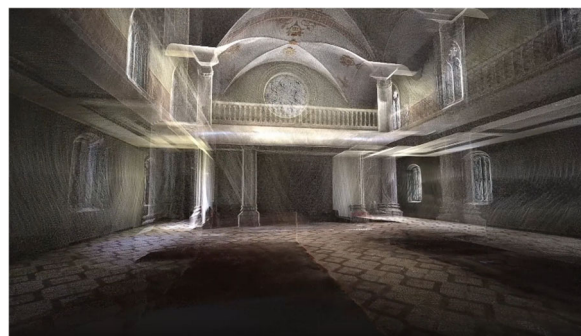
マルチSLAMアルゴリズムにて高精度なデータを出力できます。2台の12MPカメラを内蔵し、高度なVIO (Visual-Inertial Odometry) とSLAMアルゴリズムで、高解像度の画像を生成できます。特徴点の少ない複雑な環境でも、正確なデータを得ることができます。高速ライダーで高密度点群を取得します。

SLAMスキャナー Trion S2 Sシリーズは360°回転ライダー、高精度IMU、RTKを搭載し重量は2kgです。リアルタイム色付け、マルチSLAMアルゴリズムを採用し、相対精度は1.2cmです。建設、測量土木、地籍調査、森林、災害地の計測などで使用されています。



計測の途中でGCPを取得できます。また、RTKモジュールを使用することで座標情報付きの点群データを取得できます。PPKをサポートしており、密集した樹冠やその他の信号が届きにくいエリアでも正確なデータ収集が可能となります。サポートベスト、延長ポール、バックパックなどの実用的なオプションアクセサリを用意しています。





スキャナーの仕様	Trion S2	Trion S2 PRO	Trion S2 MAX
計測距離	120 m @ 80% 反射率 80 m @10% 反射率	120 m @80% 反射率 80 m @10% 反射率	300 m @80% 反射率 80 m @10% 反射率
チャンネル数	16	32	32
点群の取得数／秒	320,000 pts/s	640,000 pts/s	640,000 pts/s
FOV	360° x 270		
レーザークラス	1（905nm）		
システムパラメータ			
相対精度	1.2 cm		
絶対精度	3 cm		
重量	1.8kg（（バッテリー、外部カメラ、RTKモジュールを除く）		
バッテリー時間	3時間（電池2個1セット付き）		
ストレージ	512 GB（1TB拡張可能）		
耐熱温度と消費電力	-10℃ - 50℃, 25 W		
サイズ	107 x 118 x 398 mm（ベース、バッテリー含む）		
データの出力	Wi-Fi, USB Type-C, USB Type-A		
点群形式	.las / .ply / .pts / .e57		
電源	10.8V, 3A		
カメラ			
解像度	2 x 12 MP		
FOV	200°		
Visual SLAM	対応		
画像の出力と画像形式	対応, jpg		
GNSS			
衛星数	GPS L1 / L2 / L5, BDS B1 / B2 / B3, GLONASS L1 / L2 / L3, Galileo E1 / E5a / E5b / E6		
RTK精度	H: 8 mm + 1 ppm RMS V: 15 mm + 1 ppm RMS		
PPK	対応		

高速仕様は予告なく変更になる場合があります。