

SLAM レーザースキャナー

Stonex社製3DスキャナーX40GOは超小型軽量（ハンドルバッテリー含め1.16kg）です。スキャナーは360° x -7~52° の範囲をリアルタイムで計測します。レーザーは速度20万点/秒、計測距離0.1~70m、クラス1です。1台のカメラ（12Mpx）を内蔵しており、カラー点群や計測の動画を作成できます。スマートフォンで計測状況を確認でき、ルート軌跡表示やコントロールポイント（GCP）の点名入力等行えます。（GCPが公共座標であれば、解析時にJGD2011にて公共座標への変換にも対応しています）計測データは内蔵SSDに自動的に保存され、USBケーブルを接続することにより外部SSDとして認識されます。解析ソフトウェア[GOpost]がバンドルとなっているため、解析結果をlas形式でエクスポートするところまでシームレスに行うことができます。



360° カメラ装着時



X40GO仕様

計測距離	70m(@80%) 40m(@10%)
計測最小距離	0.1m
ビーム数	16channels
絶対精度	5cm
相対精度	6mm *1
計測速度	20万点/秒
計測範囲	360° × -7~52° V
レーザークラス	Class1
メモリー	512GB 内蔵SSD
計測時間	1.7時間

カラーカメラ	12Mpx
カラーカメラFOV	210°
解像度	2704 × 2288px
電源	3000mAh
外部電源供給	USB Type-c
重量	1.16kg(バッテリー含む)
サイズ	283.8 × 173.8 × 170mm
計測環境	-20°C~+50°C
使用環境	湿度95%以下
IP基準	IP54

*1 Environment dependen

Lidar

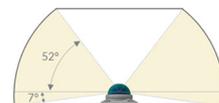
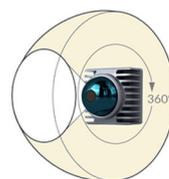
RGBカメラ

GCPベース



内蔵SSDストレージ

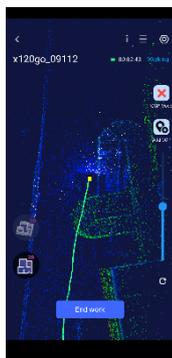
バッテリーハンドル



スマートフォンでコントロール



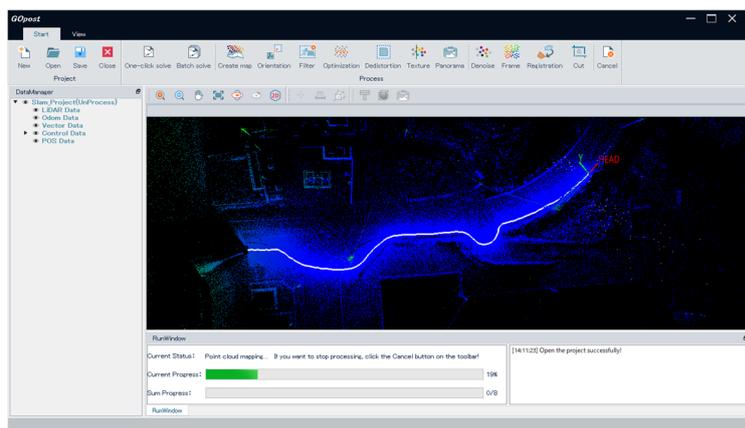
スマートフォンとwifiで接続しX40GOを制御します。(スマートフォンを使用しなくても動作は可能です) X40GOのインシヤライズ、コントロールポイントモードへの切替、計測のスタート・エンド、コントロールポイントの入力が行えます。計測中はリアルタイムで点群の表示を確認することができます。



バンドルソフトウェアで現地解析



計測したデータは、ノートパソコンを持参すればその場で解析を行う事ができます。速度重視設定で解析すれば10分程度の計測データを30分ほどでRGB付点群で終了します。RGB無しであれば数分で処理しますので現地での計測もれ、ミスの確認が可能です。コントロールポイントのインポートでJGD2011での公共座標への変換も可能です。



手軽なバッテリー駆動



グリップ部がバッテリーになっています。付属のコンセントアダプターとUSBケーブルで直接充電します。1個標準添付しています。



コンパクトな収納

専用収納ケースが標準添付です。本体、台座、バッテリー、充電器等コンパクトに収納されますので、忘れ物の防止にもなります。



・本書の全部または一部を個人で使用する他は、著作権者である当社の承諾を得ずに複写、複製、転載することを禁じます。
 ・本書の内容は2024年10月時点での構成であり、将来予告なしに変更することがあります。
 ・その他、本書に記載されている会社名・製品名は、それぞれ各社の商標または登録商標です。

・実際のRTK運用には、別途SIMカードの契約、NTRIPの配信サービス契約をお客様ご自身で行って頂く必要があります。

お問い合わせ先



株式会社 アイ・ビー・エス

〒214-0035 神奈川県川崎市多摩区長沢4-27-3
クレール長沢202

TEL 044-872-8430 FAX 044-872-8431

URL <https://www.ibs-web.co.jp>