

Mobilný 3D skenovací systém Lidaretto
Mobile 3D scanning system Lidaretto

Lidaretto je mobilný 3D skenovací systém na zachytenie reality. Výstupom je mračno bodov, požadovanými parametrami. Ako nosič pre lidar je možné použiť, automobil (pre rýchle a presné skenovanie), dron (pre presné skenovanie v neprístupnom teréne), alebo batoh (napr. pri zastavaných oblastiach)

Lidaretto is a mobile 3D scanning system for capturing reality. The output is a pointcloud with the required parameters. It is possible to use a car (for accurate scanning), a drone (for accurate scanning in inaccessible terrain), or a backpack (e.g. in built-up areas) as a carrier for the human.



| Parametre | Parameters |
|--|---|
| <ul style="list-style-type: none"> • LIDAR • Laser: Trieda 1 • Kanály: 32 • Skenovací 3D rozsah: 200 m • Presnosť: +/- 3cm • Počet odrazov: max. 2 • GNSS • Anténa: Novatel OEM7 • Gns signály: GPS/GLONASS L1/L2 | <ul style="list-style-type: none"> • LIDAR • Laser: Class 1 • Channels: 32 • Measure range: 200 m • Accuracy: +/- 3cm • Number of returns: max. 2 • GNSS • Gns reciever: Novatel OEM7 • Gns signals: GPS/GLONASS L1/L2 |
| Laboratórium (miestnosť) | Laboratory (room) |
| Mobilné laboratórium parametrov cestných komunikácií | Mobile Laboratory of Road Parameters |
| Zodpovedná osoba | Responsible person |

Ing. Michal Veselovský