

LiGrip O2

Escáner LiDAR SLAM portátil insignia



LiGrip O2 es el escáner LiDAR SLAM portátil de última generación, desarrollado por GreenValley International. Este dispositivo todo en uno integra un escáner láser, cámaras panorámicas, cámaras SLAM visuales y una antena GNSS, lo que permite la adquisición de datos de alta precisión y en todas las direcciones, sin limitaciones de tiempo ni entorno.



Las cámaras panorámicas frontal, izquierda y derecha ofrecen una cobertura 3D completa, lo que simplifica la captura de datos y mejora la colorización y la calidad 3DGS.





VSLAM de doble cámara para un mapeo más amplio y estable

Las cámaras duales de 1,3 MP cubren todo el rango LiDAR, lo que mejora la estabilidad en áreas con características limitadas, como túneles y espacios subterráneos.



Precisión de nivel de encuesta

Impulsado por la tecnología SLAM de fusión multisensor de desarrollo propio de GVI, el sistema garantiza una precisión absoluta de 3 cm y una repetibilidad de 2 cm, independientemente del operador, el entorno, la trayectoria o el tiempo.



Nubes de puntos a nivel milimétrico: Captura de la realidad con alta fidelidad

Admite salidas de nubes de puntos con espaciado de 2 mm, lo que proporciona resultados comparables al escaneo láser terrestre.



Múltiples modos de posicionamientos para aplicaciones versátiles

LiGrip O2 admite varios modos de posicionamientos para adaptarse a diferentes entornos de trabajo:

RTK-SLAM: ideal para áreas con señal

RTK PPK-SLAM: adecuado para entornos sin señal

RTK MLF-SLAM: diseñado para entornos con pocas o ninguna función

SLAM: mejor para entornos sin GNSS

RTK-SLAM PPK-SLAM MLF-SLAM SLAM

Especificaciones

Parámetros del sistema			
Precisión absoluta	< 3cm[1]	Nivel de protección	IP64
Precisión relativa	< 1cm[2]	Capacidad de almacenamiento	512GB SSD
Precisión de repetición	< 2cm[3]	Puerto	TYPE-C
Horizontalidad / Verticalidad	< 0.015°[4]	Método de control	Aplicación/Botón
Velocidad de escaneo	Hasta 640,000 pts/s [5]	Rango	Hasta 300m[6]
Peso	2,2 kg [7] (con base y batería)	Método de actualización del firmware	Desconectado
Duración de la batería individual	120 min[8]	Temperatura de funcionamiento	-20°C ~40°C
Temp. de almacenamiento (disp.)	-40 °C ~70°C	Método de suministro de energía L	Alimentado por batería de litio
Temp. de almacenamiento. (bat.)	Temperatura de almacenamiento 22 °C~30 °C ^[9] recomendada		
Parámetros del sensor LiDAR			
Modelos de láser compatibles Velocidad	XT16 XT32 XT32M2X 320,000	Longitud de onda láser	905 nm
de escaneo	pts/s, 640,000 pts/s 280°	Rango de detección	120 m, 300 m
Campo de visión	(horizontal)×360° (vertical)	Precisión del LiDAR	0.5 cm
Nivel de seguridad	Clase 1 (seguro para los ojos)		
Parámetros de la cámara			
Número de cámaras	5	Cámaras panorámicas	12 MP ×3
Cámaras visuales	1.3 MP ×2		Ajustable
Parámetros de la IMU			
Frecuencia de salida	200HZ	Posición de posprocesamiento Precisión	Horizontal 0.005 m,Vertical 0.01 m
Precisión de actitud del posprocesamiento	Roll/Pitch: 0.003°, Heading: 0.01°		
Método de mapeo		Procesamiento en	
Principios de mapeo	MLF-SLAM, PPK-SLAM RTK-SLAM, SLAM		Admitido
Colorización en tiempo real	Admitido		
Especificaciones de salida			
Nube de puntos coloreada	LAS, LiDATA	Imágenes Panorámicas	lmglist+jpg
MESH	LOD-OSGB	Salpicadura gaussiana	lisplat, ply
Adaptador de poste telescópico Peso	300 g	Diámetro del poste telescópico soportado	25-25.5 mm
Compatibilidad	Serie LiGrip O (incluye O1 Lite y O2 Lite)		
Parámetros del kit Frontal			
Peso	2.1 kg	Dimensiones del embalaje exterior	560×340×160 mm
Compatibilidad	Serie LiGrip O (incluye O1 Lite y O2 Lite)	EXTERIOR	
Parámetros del kit de mochila			
Peso	3,9 kg	Dimensiones	580×303×145 mm
Pantalla de alimentación de batería dual	Compatible		Admitido
Compatibilidad	Serie LiGrip O2		
• • • • • • • • • • • • • • • • • • • •	•		

- $[1]\ [2]: Medido\ en\ el\ campo\ de\ precisión\ de\ Green Valley; pueden\ ocurrir\ desviaciones\ en\ algunos\ escenarios..$
- [3]: Dos escaneos con GNSS, con desconexión GNSS no superior a 100 metros.
- $[4]: Requiere \ la \ medici\'on \ de \ objetos \ absolutamente \ horizontales \ y \ verticales, como \ pare des \ de \ edificios \ e \ interiores..$
- [5] XT16: 320.000 puntos/s; XT32/XT32M2X: 640.000 puntos/s
- [6] XT16/XT32: Alcance máximo 120 m; XT32M2X: Alcance máximo 300 m
- [7] XT16/XT32: 2,5 kg (sin GNSS); XT32M2X: 2,2 kg (sin GNSS)
- [8] Medido a 20 °C, sin grabación de cámara ni conexión RTK
- [9] Almacenamiento a -20°C a 45°C durante menos de 1 mes; -20°C a 35°C durante más de 1 mes