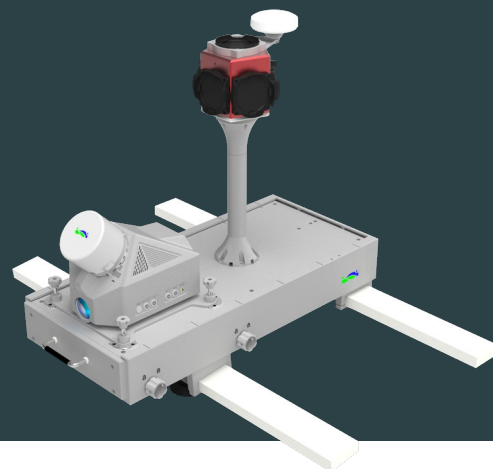




LiMOBILE M1

Sistema Móvil de Escaneo Láser

El sistema móvil de escaneo láser (MLS) LiMobile M1 está equipado con un LiDAR inclinado a 45 grados, una cámara de alta resolución y una cámara panorámica Ladybug5+, que puede obtener rápidamente datos 3D de la carretera y las características circundantes. Al mismo tiempo, ofrece abundantes interfaces de expansión, compatibles con accesorios opcionales como el indicador de medición de distancia (DMI). También admite un disco duro extraíble de 2 TB, lo que facilita el almacenamiento y la transferencia de grandes volúmenes de datos. El diseño integrado de montaje en vehículo permite su instalación en diferentes modelos de automóviles. Combinado con el software LiDAR360MLS, permite un procesamiento de datos integral para entregar resultados a nivel industrial.

Ventajas

I Diseño Ligero

Con un diseño compacto y liviano que reduce significativamente el espacio interno, el dispositivo integrado pesa solo 12.68 kg, lo que facilita su instalación y transporte rápido.

I Operación Continua

Diseño de batería intercambiable en caliente para un suministro de energía continuo y estable.

I Monitoreo en Tiempo Real

Soporta la visualización de datos recopilados y el monitoreo del estado operativo del equipo en la interfaz web en tiempo real.

I Multi-sensor

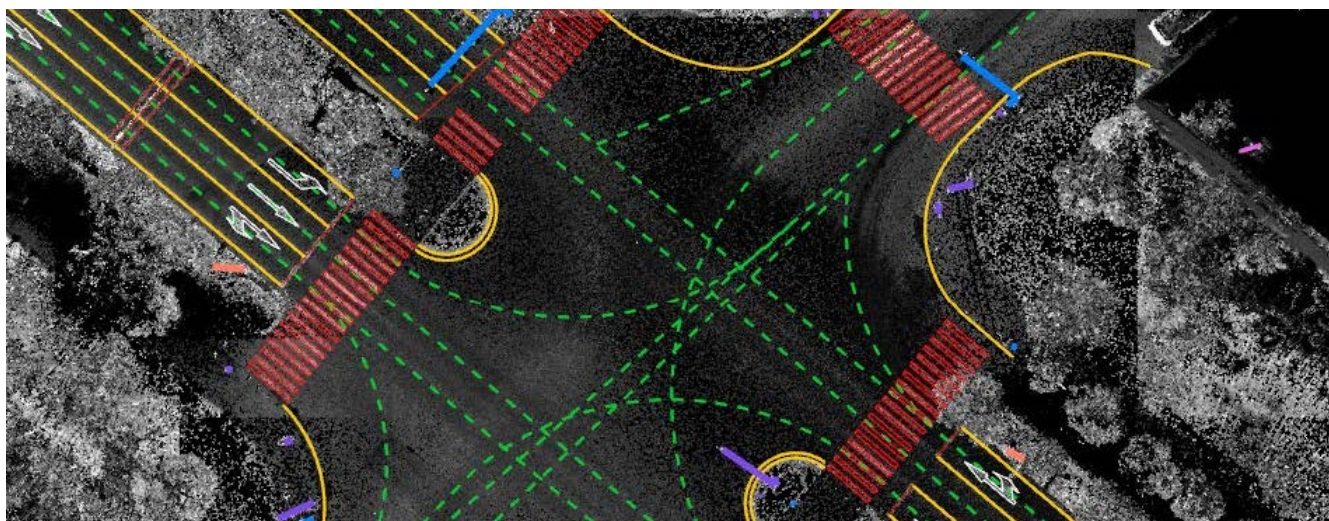
Integración de láser multicanal, sistema de navegación integrado GNSS/INS y cámaras de alta resolución, que permiten la adquisición de datos de nube de puntos e imágenes de alta definición.

I Ampliaciones Abundantes

Disco duro extraíble, DMI, USB 3.0, LAN.

I Aplicaciones Multi-Industria

Ampliamente utilizado en áreas como levantamientos de activos viales, líneas de distribución de energía urbana, análisis urbano, paisajismo urbano, transporte inteligente y más.



Especificaciones			
Especificaciones del Sistema			
Dimensiones	645 mm×289 mm×571 mm	Capacidad de la batería	5875 mAh×5
Almacenamiento de datos	SSD de 512 GB + disco duro extraíble de 2 TB	Peso	12.68 kg
Tiempo de operación	≥4 h	Puerto	HDMI, USB, ODO, LAN
Control del sistema y visualización de datos	Modo inalámbrico	La tableta se conecta al WIFI del dispositivo para control de operación y visualización de sincronización de datos.	
	Modo cableado	Conexión de la tableta mediante cable de datos para transmisión y control de datos.	
Entorno aplicable	Exterior	Procesador	4 núcleos y 8 hilos
Especificaciones del LiDAR			
Modelo del sensor	XT32	Rango de precisión	±1 cm
FOV (Vertical)	31° (-16° ~ +15°)	FOV (Horizontal)	360°
Tasa de escaneo	640,000 pts/s @ retorno único 1,280,000 pts/s @ retorno dual	Rango del instrumento	0.05m a 120m
Especificaciones del Sistema de Posicionamiento y Orientación			
Sistema GNSS	GPS: L1C/A, L1C, L2C, L2P, L5 GLONASS: L1C/A, L2CA, L2P, L3, L5 Galileo: E1, E5 AltBOC, E5a, E5b, E6 BEIDOU: B1I, B1C, B2I, B2a, B2b, B3I QZSS: L1C/A, L1C, L1S, L2C, L5, L6 NavIC (IRNSS): L5 SBAS: L1, L5 L-Band: up to 5 channels	Tasa de actualización de la IMU	Standard: 100 Hz
Precisión de posición (mRMS)	Horizontal: 0.01 m	Precisión de inclinación (RMS 1σ)	0.03°
	Vertical: 0.025 m	Precisión de orientación (RMS 1σ)	<0.08°
Especificaciones de la Cámara de gran angular			
Pixels	8.9 MP	Tipo de sensor	CMOS
Tasa de cuadro	13 FPS	Tamaño del sensor	1"
Resolution	4096×2160	Consumo de energía	3.8 W
Especificaciones de la Cámara Panorámica Ladybug5+			
Pixels	30 MP (6 sensores de 5 MP)	Tipo de sensor	CMOS
Tasa de cuadro	30 FPS (JPEG comprimido)	Tamaño del sensor	2/3"
Resolución	8192×4096	Consumo de energía	Máximo 13 W
Salida de Datos			
Precisión relativa	≤3 cm ^[1]	Precisión absoluta	≤10 cm ^[2]
Formato de nube de puntos	LAS, LAZ, LiData		
Software			
Software de Pre-procesamiento	LiGeoreference/ LiDAR360MLS	Software de Post-procesamiento	LiDAR360MLS
[1] La precisión puede verse afectada por el entorno de escaneo y la planificación de la ruta. [2] La precisión se mide en carreteras urbanas a velocidades que van desde 20 km/h hasta 60 km/h (velocidad promedio de 40 km/h).			