

高速処理・カンタン操作で点群取得

現場のための

MK3

モバイル3Dマッピング
スキャナー

MK3 製品仕様

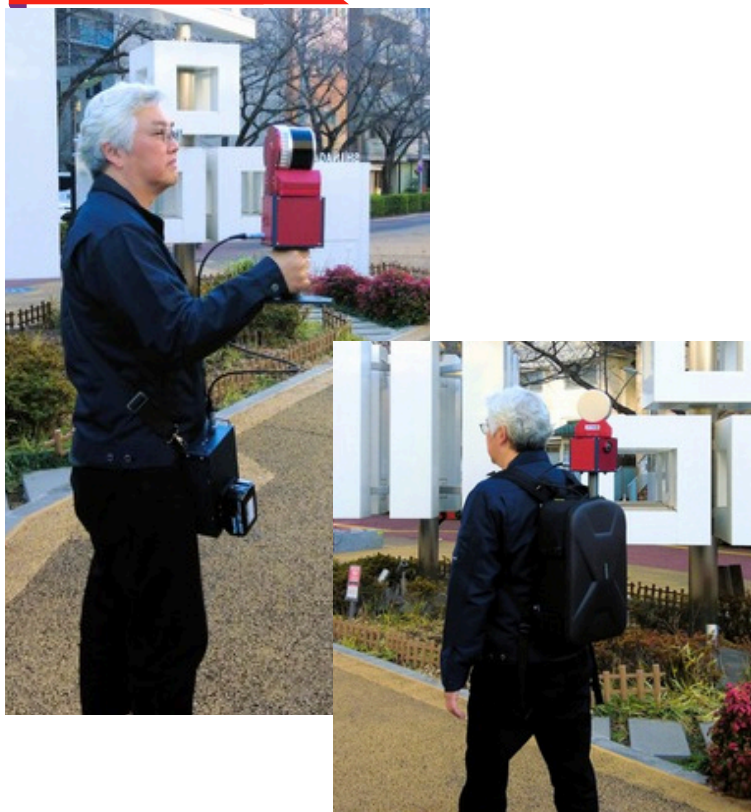
計測距離: 120M FOV(視界): 360°
精度: 0.5~2 cm スキャンレート: 64万ポイント/秒
処理: リアルタイム処理
運用形態: ハンドヘルド/バックパック/据置
スキャナ重量: 1.8kg
外形寸法: 高さ356mm 110mm X 104mm(横)
連続使用時間: 120分 カメラ: 12MPの魚眼カメラ搭載

日本国内
自社開発*

*LiDARはHesai社製を使用



スキャンの様子



MK3の特徴

点群処理
ソフト内蔵

データ処理のために別途PCやUSBメモリは不要
スキャナ本体に処理ソフトが内蔵されているため現場で
点群の生成が可能

高速処理
&
時間短縮

強力なSLAM技術でスキャ
ンと同時に処理を実行
処理時間を最大10倍短縮

簡単操作

リアルタイムにマッピング
状況を確認可能

バイトムSLAMの特徴

SLAMとは自己位置推定と空間地図作成を自動で同時に実行するアルゴリズムで移動しながら3Dマッピングを行うために必要不可欠な技術です。
スキャナーの心臓部ともいえるSLAMを自社開発、高精度で堅牢なマッピングかつ高速処理が可能な「バイトムSLAM」を開発しました。

点群生成までのステップ

点群生成までのステップは下記の通りです。

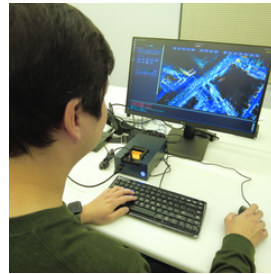
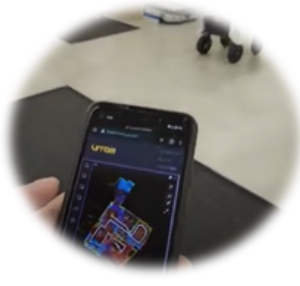
移動しながら
スキャン
リアルタイムで
マッピング状況
を確認可能

生データは
スキャナ本体の
SSDに保存され
る

スキャナに付属の
Cloudmanソフト
を起動させて
生データから点群
を生成



空間を移動しながらスキャンし、
手元のスマホ等でリアルタイムに確認可能！



現場でサクサク点群の処理可能！

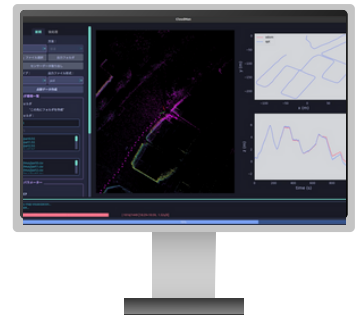
スキャナ本体に
バンドル済みで納品

専用処理ソフトウェア

Cloudman

様々なアプリケーションに
対応可能な形式に変換可能

PCD、PLY、E57、
LAS、OBJ



Cloudmanの処理機能

点群生成

点群色付け

メッシュ化

ジオレファ
ランス

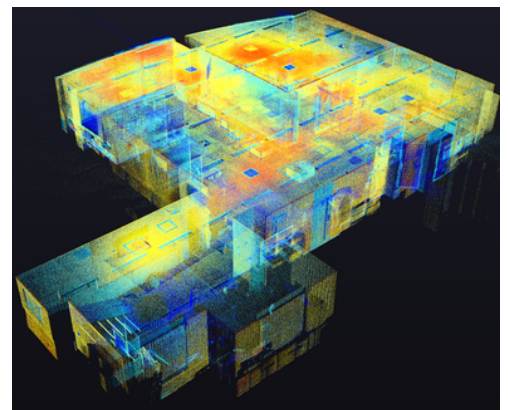
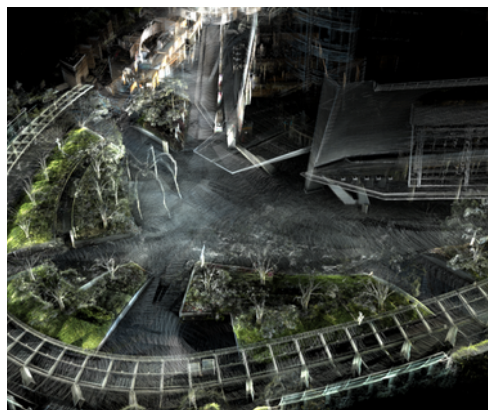
点群結合

測距

レベルリング

計測例

お客様の指定場所へデモンストレーションに伺います。お気軽にお問合せください。



お見積・
お問合せ

Eメールまたはお電話にてお問い合わせください

✉ info@vitom-tech.com

バイトム



【開発・販売】バイトム株式会社 ☎ 03-3764-1530

