

高速処理・カンタン操作で点群取得

現場のための

ロビン

モバイル3Dマッピング
スキャナー



ロビン 製品仕様

計測距離: 120M FOV(視界): 水平面360° 垂直面31°
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: UAV/ハンドヘルド/バックパック
スキャナ重量: 1.6kg
外形寸法: 高さ133mm 134mm(幅)X133mm(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



ロビンの特徴

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

ドローン
搭載可能

ドローンや移動式ロボットに
搭載し
点群データの取得が可能

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

*上側写真の使用ドローン: Autonomy社製 Surveyor- I

*下側写真の使用ドローン: DJI Matrice600 Pro

【開発・販売】 バイトム株式会社

✉ info@vitom-tech.com

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。

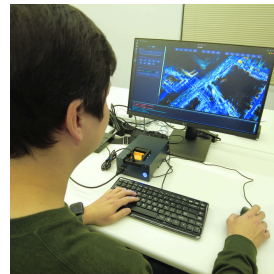
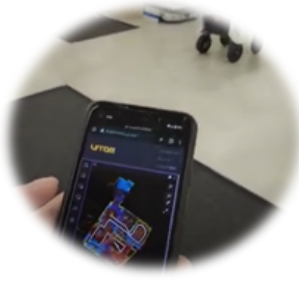
移動しながら
スキャン
リアルタイムで
マッピング状況
を確認可能

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！

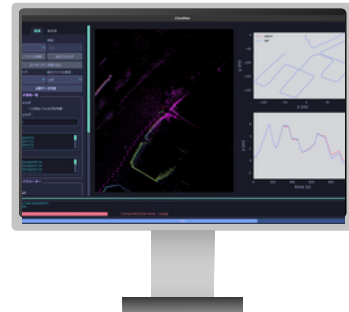
スキャナ本体に
バンドル済みで納品

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

