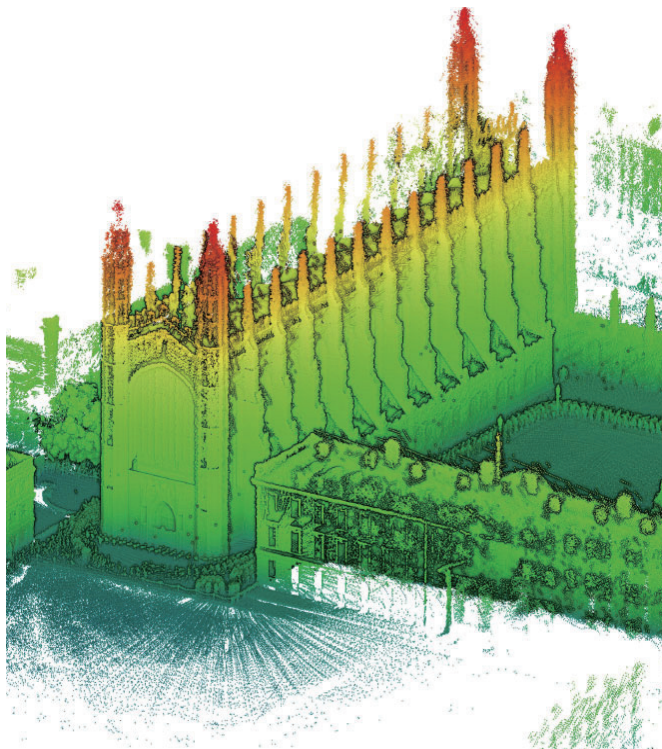


GeoSLAM ZEB-REVO RT / Horizon

실시간으로 스캔 데이터를 정합하고 확인하는 이동형 핸드헬드 3D 스캐너



이동형 핸드헬드 3D스캐너

- IMU(관성항법장치), SLAM(형상자동정합) 알고리즘 탑재
- 가벼운 무게와 빠른 데이터 취득
- 기존의 스캐너 장비로 측정이 어려운 다양한 지역에 사용 가능

실시간 데이터 확인 및 정합 - ZEB-REVO RT

- 취득 데이터를 무선통신으로 전송하여 현장에서 실시간으로 확인
- 휴대폰, 태블릿, 노트북 등 다양한 장비 이용 가능

CAD데이터 자동 추출 - Draw옵션

- 전용 소프트웨어와 연동하여 CAD 데이터 자동 추출 지원

컬러 스캔 - ZEB-CAM

- 액션 캠 촬영을 통한 동영상 취득 및 컬러라이징 데이터 취득

강력한 SLAM 알고리즘이 적용된 최신 모델 (ZEB-HORIZON)

- 실내·외 환경에서 손쉬운 스캐닝 작업 지원
- 수 분 안에 상당히 정확한 3D 모델 구축
- 1~3cm 정확도, 초당 300,000 포인트 속도로 데이터 취득
- 드론에도 장착가능한 다양한 확장성

구분	ZEB-REVO RT	ZEB-HORIZON
측정	거리	최대30m(실외15m)
	정확도	1-3cm
	데이터처리	실시간
	속도	43200 pts/s
	내구성	IP51
레이저클래스	Class1	Class1
저장공간	120GB	
배터리사용시간	4시간	3.5시간
무게	0.85kg+2.5kg(SSD+배터리)	1.3Kg+2.4kg(가방)