

X70^{GO} TECHNICAL FEATURES

LIDAR	
計測最大距離	70 m
計測最小距離	0.1 m
スキャンレート	200,000 点/秒
FOV(計測角度)	水平 : 360°, 垂直 : -7~52°
レーザークラス	Class 1
波長	905nm
フレームレート	10 Hz
カラーカメラ	
画素数	1200 万画素
画角	210°
焦点距離	1.26 mm
解像度	4000x3000 px
センサーサイズ	1 インチ
ピクセルサイズ	1.55 μm
ビジュアルカメラ	
画素数	1200 万画素
画角	100°
焦点距離	3.24 mm
解像度	4000x3000 px
センサーサイズ	1 インチ
ピクセルサイズ	1.55 μm

1. 環境により異なります。

システム	
相対精度	6 mm ¹
GCP(標定点) 対応	地面、壁面
ストレージ	512GB SSD
接続	Wi-fi, USB type-c, LEMO
計測モード	SLAM モード Static モード(X-Whizz)
処理モード	リアルタイム処理 後処理(GOpost ²)
電気特性	
消費電力	25W
供給電圧	20V
動作可能時間	1.5 時間 (バッテリー1本)
バッテリー入力電圧	5-20V
バッテリー出力電圧	10.8V
バッテリー容量	3000mAh
本体仕様	
重量	925 g (バッテリー含まず) 1450 g (バッテリー含む)
サイズ	364.5 mm x 173.8 mm x 170 mm
使用可能温度	-20°C to +50°C
保管温度	-40°C to +70°C
使用可能湿度	95%以下
防水/防塵性能	IP54

ACCESSORIES

RTKモジュール

RTKモジュールを追加すると、GCP点の取得無しに点群へ座標を付けることができます。
さらにGNSSの位置情報によって、LIDARおよびIMUのSLAM解析アルゴリズムの補足情報となり、役立ちます。
もしGNSS衛星を補足できない場合、例えば屋内などでは、LIDARおよびIMUによる自己位置推定を行います。

受信機仕様	
受信衛星	GPS L1, L2 GLONASS L1, L2 GALILEO E1, E5b BDS B1, B2
単独測位精度(RMS)	水平 : 1.5m, 垂直 : 3m
DGPS(RMS)	水平 : 0.4m, 垂直 : 0.8m
RTK(RMS)	水平 : 1cm ±1ppm 垂直 : 1.5cm ±1ppm
更新レート	20Hz
時刻精度	20ns
速度精度	0.03 m/s

テレスコープポール

X-Whizzモードを用いたより詳細な静止計測を行うために、テレスコープポールにX70^{GO}を固定します。回転式クイックロックシステムにより、ポールを素早く簡単に様々な高さ(最大1.6m)まで伸ばすことができます。ハンドルは、人間工学に基づいたしっかりとしたグリップで、使いやすく効率的な計測を可能にします。

Illustrations, descriptions and technical specifications are not binding and may change

【販売代理店】
〒230-0042
神奈川県横浜市鶴見区仲通2-70-2
株式会社アクティブ・ソリューション
info@ac-sol.jp / 045-947-2335

STONEX AUTHORIZED DEALER(輸入元)
〒104-0043
東京都中央区湊1-2-1 ミナトビル2階
アジルジオデザイン株式会社
info@agdcorp.com / 03-5875-7470

STONEX®
Viale dell'Industria 53 - 20037
Paderno Dugnano (MI) - Italy
Phone +39 02 78619201
www.stonex.it | info@stonex.it



X70^{GO} Laser Scanner

3D Handheld
Laser Scanner

X⁺WHIZZ^{MODE}



X70^{GO} - FEBRUARY 2024 - VER01 - REV-01

STONEX
SLAM

X70^{GO}

The new era of hybrid scanning

X70^{GO} は慣性ナビゲーションモジュール、高性能コンピュータ、ストレージシステムを組み合わせたリアルタイム3Dモデル構築デバイスです。

360° 回転するレーザーヘッドを搭載し、SLAMアルゴリズムと組み合わせることで、高精度な点群データを生成します。

1,200万画素の可視光（カラー）カメラは、カラー点群用に使用され、ビジュアルカメラにより、より詳細な点群取得が可能となります。

計測結果はすぐにスキャナー内部に保存され、その場で点群データを確認することができます。カラー点群およびより高精度な点群データを必要とする場合、GOpostソフトウェアで後処理を行うことで得ることができます。



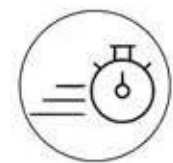
X-WHIZZモード

X70^{GO}は移動計測と静止計測の両方を組み合わせて使用することができます。短時間でかつ広範囲な計測ができる有利なSLAMソリューションであり、静止計測モードでは、より高解像度な点群データを生成します。X70^{GO}をポールにマウントし、より詳細に計測したい箇所で立ち止まって計測すると、スピードだけでなく詳細なデータ取得も短時間で可能となります。



リアルタイム出力

内蔵のビジュアルカメラは、特徴点が少ない厳しい環境下においても、より安定したリアルタイムSLAMアルゴリズムをもたらし、計測完了後すぐに計測結果を見ることができる状態となります。



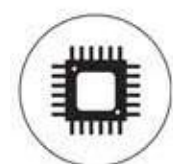
迅速かつ作業負担軽減

もう複数のスキャンステーションは必要ありません。シーンを移動するだけで、3D点群全体を収集でき、点群データ間の位置合わせ作業に時間がかかることはありません。



コントロールポイント

X70^{GO}は、データ取得中に基準点を取得することも可能です。この基準点を既知のコントロールポイントと照合することで、スキャンデータの座標付けが可能となります。



高性能コンピュータ

データ取得後、マッピングの結果がすぐに出力できます。点群データのカラー化および精度を向上させるためにデータの後処理を選択することも可能です。

X-WHIZZ



SLAM TECHNOLOGY

Simultaneous Localization And Mapping

STONEXのSLAM技術は、広範囲かつより多くのポイント数、およびクラス最高のオンボード処理アルゴリズムにより、条件が厳しい環境においても、他に類を見ないデータ取得速度と信頼性を実現します。

BUNDLED SOFTWARE



GOapp

GOappはプロジェクト管理、点群のリアルタイム表示、イメージプレビュー、ファームウェアアップデートなどの操作をするX120GO専用のモバイルアプリです。



GOpost

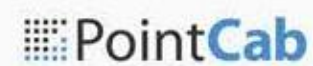
カラー点群化、フィルタリング、ノイズ除去、最適化処理を実行するWindows用後処理ソフトウェア。また、基準点のインポートができ、点群に座標を与える事ができます。



3D SOFTWARE



Cube-3dは、測量のスペシャリスト向けのマッピングおよび航空写真測量用のソフトウェアです。画像データを高精度なデジタルマップおよびとても正確な3Dモデルに変換します。Cube-a測量データをインポートし、Stonexスキャナーおよび、あらゆるサードパーティの3Dモデルと互換性があります。



StonexとPointCabのコラボレーションによって、点群データの管理ができます。PointCab Originsは、点群データ処理においては、すべてのレーザースキャナーおよび、すべてのCADとBIMシステムと互換性があります。

