



Scanner 3D Ambientale basato su LiDAR

Hawk



TRASFORMARE LE VISTE IN DATI, LA REALTÀ IN VIRTUALITÀ.





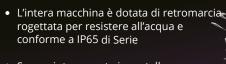
AGGIORNAMENTO SISTEMA DI IMMAGINE



Fotocamera con sensore da 1 pollice



NUOVO DESIGN **INDUSTRIALE**

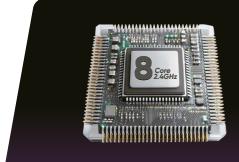


• Scocca interamente in metallo per una migliore dissipazione del calore Prestazioni di dissipazione





8-CORE 2.4GHZ



• 8-core 2.4GHz

IMPUGNATURA CON BATTERIA

12000

- Ricarica rapida da 65 W in 30 minuti per completare da 0% a 80%
- Autonomia complessiva di 1 ora





Parametri di prestazione

Hawk

Accuratezza	1.5 cm 10 metri, 3cm 20 metri, 5cm 40 metri
Raggio di scansione	40–70 m (>10% o >80% di riflettanza)
Intervallo di scansione	80-140 metri
Angolo di scansione	Orizzontale 360°, Verticale 63.5°
Frequenza della nuvola di punti	480,000 punti/secondo
Sorgente di luce laser	905 nm
sicurezza occhi	Class 1 (IEC60825-1:2014) sicurezza oculare
Texture colore	13 MP Fotocamera con sensore da 1 pollice ×2 Sistema di tracciamento visivo NIR con fotocamera singola
Interfaccia dati	USB-TypeC*2
Supporto rete	Wi-Fi 5
Schermo	3.9" AMOLED
Formato di output	Nuvola di punti 3D a colori PLY / Splatting Gaussiano 3D PLY Modello poligonale 3D a colori OBJ
Batteria integrata	12.000 mAh, supporta 1 ora di funzionamento, supporta batteria esterna Alimentazione durante la ricarica
Configurazione	8 core 2,4 GHz, 32 GB (supporta espansione con scheda TF)
Capacità	120*145*85mm
Peso	900g

