

	530 × 319 × 655		5700 × 6
	512 SSD + 2		17.2
	4		HDMI, USB, LAN
			1 18
			4 ядра и 8 потоков
Характеристики сканера			
	RIEGL VUX-1HA	Точность	3 мм
	10–250 оборотов в секунду, что соответствует 10–250 сканирований в секунду.	Поле зрения по горизонтали	360°
		300 кГц	500 кГц 750 кГц 1000 kHz
	Коэффициент отражений > 10%	150 м	120 м 100 м 85 м
	Коэффициент отражения > 80%	420 м	330 м 270 м 235 м
Система ГНСС			
	GPS: L1C/A, L1C, L2C, L2P, L5 GLONASS: L1C/A, L2C, L2P, L3, L5 BEIDOU: B1, B2, B3 GALILEO: E1, E5a, E5b	Частота обновления ИНС	100 Гц
Акселерометр	Устойчивость при разгоне	0.025 mg (1σ)	Устойчивость при разгоне 0.25° / час (1σ)
	Повторяемость смещения	1.7 mg (1σ)	Повторяемость смещения 7° / час (1σ)
	VRW	0.03 м/с/√час	ARW 0.04° / √ час
	Рабочий диапазон	±20 g	Рабочий диапазон < 200° / сек
Характеристики панорамной камеры Lad bu 5			
Размер пикселей	30 МП (5 МП × 6 сенсоров)	Тип сенсора	CMOS
Частота кадров	30 FPS (JPEG сжатый)	Размер сенсора	2/3 "
Разрешение	8192×4096	Потребляемая мощность	13 Вт макс.
Получаемые данные			
Абсолютная точность	≤ 0.030 м СКО ^[1]	Форматы облака точек	Las, Laz, LiData
Программное обеспечение			
Пред-обработка ПО	LiGeoreference	Пост-обработка ПО	LiDAR360 MLS
[1] Может зависеть от факторов окружающей среды и планирования маршрута.			