## **XGRIDS**



リアルタイムで、ポストプロセスを超える

# Lixel L2 Pro

新しいLixel L2 Proは、LiDAR・パノラマビジョン・IMUをAIで統合 リアルタイムで点群を生成し、ポストプロセスと遜色ない品質を実現します。 複雑な環境でも安定した自己位置推定と高密度スキャンを両立 これまでのSLAMにありがちな「遅さ」「不安定さ」「色情報の粗さ」を一掃し 点群処理の常識を変える「ゼロ後処理時代」へと導きます。









リアルタイム点群生成 現場ですぐに活用可能な高精度データ



### マルチSLAM最適化

衛星信号の届かない地下でも安定したマッピング



1㎡あたり100万点、点間距離1mmの高密度データ



#### 5mm厚の点群で正確な線引きとモデリング



絶対垂直精度 ±3cm 水平精度 ±3cm 相対精度 ±2cm

独自アルゴリズム「LixelUpSample™」 写真品質のカラー点群をリアルタイムで生成

6DoF高精度IMU内蔵: 外部センサ不要で 外部カメラ不要のデュアル48MPパノラマカメラ

### 応用可能産業



## 同梱ソフトウェア



製品仕様

重量 1.7kg

外形寸法 180mm × 130mm × 400mm

筐体素材 工業用アルミニウム

消費電力 30W未満

連続稼働時間 約1.5時間

ストレージ 1TB SSD

インターフェース USB 3.1 Gen2

ワイヤレスWiFi 802.11 a/b/g/n/ac

Bluetooth

2.4GHz: 2412-2472MHz

5GHz: 5180-5240MHz / 5745-5825MHz

環境性能

動作温度 -20℃ ~ 50℃ (-4°F ~ 122°F)

保護等級 IP54 (防塵・防滴)

主な機能

ビジュアルポジショニング

リアルタイムRTK融合

リアルタイムRGBカラーキャプチャ

出力形式

点群データ .las

静止画データ .jpg

リアルタイム精度(RMSE)

絶対垂直精度 ±3cm

絶対水平精度 ±3cm

相対精度 ±2cm

処理後の精度 (RMSE)

絶対垂直精度 ±3cm

絶対水平精度 ±3cm

相対精度 ±1cm

再現精度 ±2cm

点群厚み 0.5cm

水平精度(RTK使用時)0.015°

垂直精度 0.03°

LiDAR仕様

測定範囲 0.5~120m / 0.5~300m (モードにより)

センサー Class 1 / 905nm

スキャン周波数 320,000 / 640,000 点/秒

視野角 (FOV) 360° × 270°

カメラ仕様

パノラマカメラ

解像度 48MP × 2

センサー CMOS 1/2"

焦点距離 2mm

絞り値 F2.0

シャッターローリングシャッター

視野角 190° × 190°

最大解像度 56MP

ビジュアルポジショニング用カメラ

解像度 1MP

シャッター グローバルシャッター

視野角 190° × 119°

バッテリー・充電

電圧 14.4V

容量 46.8Wh

入力 100~240V, 50~60Hz, 1.5A, 80VA

出力 16.8V / 2.0A

定格出力 34W

アクセサリー

輸送ケース 42cm × 34cm × 18cm / 総重量6.6kg

RTK仕様

標準RTK・サーベイグレードRTK共通

対応チャンネル: GPS (L1/L2/L5)、GLONASS (L1/L2)

BDS (B1/B2/B3) 、Galileo (E1/E5a/E5b/E6b)

精度:水平 0.8cm + 1ppm、垂直 1.5cm + 1ppm

アンテナ:インピーダンス50Ω

右回り円偏波、水平カバレッジ360°

出力波: ≦2.0、ゲイン:標準2.8dBi / 測量用5.5dBi

軸比 (サーベイグレード) : ≦3dB