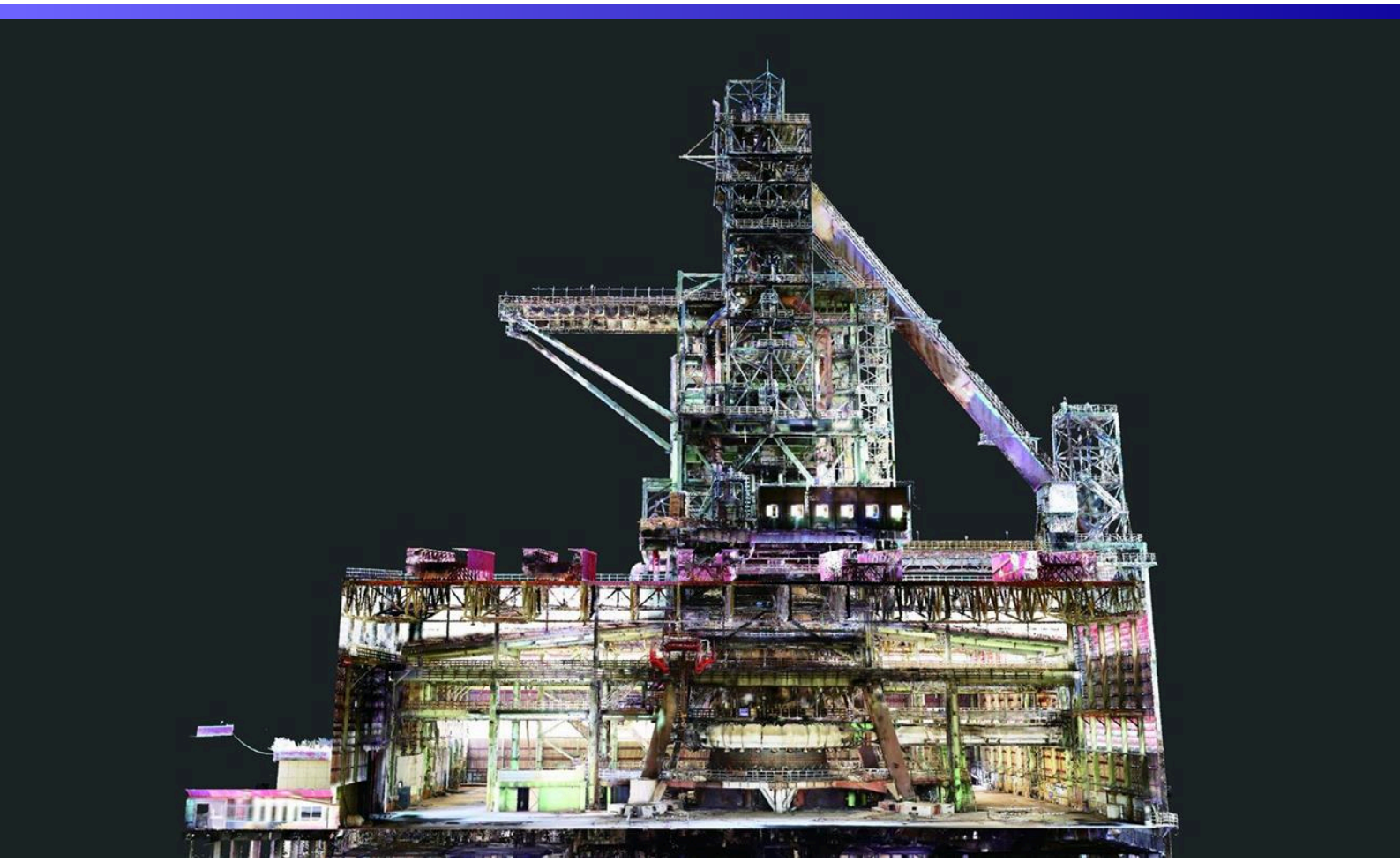
Presnosť na prvom mieste

Mobilný SLAM

farebný 3D laserový skener – katalóg produktov



PRESNOSŤ NA PRVOM MIESTE

R8 · R8+ · D8 · T8 · RM · RM+ · softvér OmniSLAM · príslušenstvo

* Údaje v tomto katalógu zodpovedajú typickým testovacím podmienkam. Podrobnosti o meraní vám radi poskytneme – kontaktujte nás.

VILLA s.r.o.
Ferdiša Kostku 56/24, 900 31 Stupava
Tel.: 0905 661 256
info@omnislam.sk | www.villa.sk

www.omnislam.sk

Výhradný autorizovaný predajca OmniSLAM na Slovensku
© 2026 OmniSLAM. Všetky práva vyhradené.
Slovenský preklad: VILLA s.r.o.

O NÁS

Predstavenie spoločnosti

Spoločnosť OmniSLAM™ bola založená v roku 2016 a dlhodobo sa venuje výskumu a uplatneniu umelej inteligencie a robotiky v rôznych oblastiach vrátane geodézie a mapovania geopriestorových informácií, digitálnych dvojčiat, digitálnych tovární, inteligentnej výroby, metaverza a multimédií.

OmniSLAM™ vyvinula vysoko presné mobilné farebné 3D laserové skenery s vlastnými technológiami vrátane modelov R8, R8+, D8, T8, RM a RM+. OmniSLAM™ sa zaväzuje skúmať hranice vedy a techniky, vedená víziou „PRESNE ZACHYTÁVAME SKUTOČNÝ SVET“ – teda verne preniesť skutočný svet do digitálnej podoby.



júl 2016	Založenie spoločnosti OmniSLAM Co., Ltd.
apríl 2020	OmniSLAM™ RLP6 dosiahol skenovanie priestoru jedným rotačným LiDARom.
jún 2022	Uvedenie zariadenia R8 pre geodéziu a mapovanie, ktoré ponúka **absolútnu presnosť**[2] mračien bodov vo WGS84 do 3 cm.
jún 2023	Uvedenie nástroja rozšírenej reality D8 – vstup do sveta farebných mračien bodov v HD rozlíšení v celom priestore s milimetrovou presnosťou.
február 2024	Zariadenie na presné modelovanie R8+ využíva jeden rotačný LiDAR na zber mračna bodov s milimetrovou presnosťou.
október 2024	Uvedenie iskrovo bezpečného 3D laserového skenera YHS12 pre banské aplikácie.
november 2025	Uvedenie multinosičového skenera T8 na použitie na vozidle aj v batohu, ktorý umožňuje rýchle meranie z viacerých platforiem s milimetrovou presnosťou. Predstavenie technológie 3DGS, kompatibilnej s R8+, D8 a T8.

2 cm
opakovateľná presnosť[4]

až 2 mm
presnosť mračna bodov

0,005°
presnosť horizontácie / vertikálneho uhla

4 algoritmy
LIO-PANO[6], RTK-SLAM[7], PPK-SLAM[8], LiRF[9]

PRODUKTY

Mobilný SLAM farebný 3D laserový skener

Mobilný SLAM farebný 3D laserový skener je vysoko presné zariadenie na zber dát, ktoré poháňajú štyri kľúčové algoritmy: LIO-PANO[6], RTK-SLAM[7], PPK-SLAM[8] a LiRF[9]. Podporuje ručný, nosený režim aj montáž na vozidlo, čím zaručuje flexibilnú prevádzku a efektívne prepojenie údajov z interiéru a exteriéru a poskytuje farebné mračná bodov s presnosťou pre mierku 1:500. Široko sa používa na 3D modelovanie, topografické mapovanie, vo vodnom hospodárstve, pri dopravných a porealizačných zameraniach, v baníctve, pri zameriavaní fasád, modelovaní podzemných priestorov, inšpekcii energetických zariadení, v lesníctve a ďalších oblastiach.

Mobilný TLS – nový druh skenera

Mobilný TLS dokáže výrazne zvýšiť efektivitu pri zachovaní vysokej presnosti a **nahradiť** tradičný statický skener (TLS) na statíve približne v **80 %** bežných úloh merania a zberu mračien bodov, najmä pri rozsiahlych plochách a rýchlych inšpekciách.

R8

Geodézia a mapovanie

farby verné skutočnosti · centimetrová presnosť
jeden rotačný LiDAR

Model	R8	R8-300
počet laserových kanálov	32	32
dosah merania	120 m	300 m
počet bodov za sekundu	640 000	640 000

- presnosť horizontácie / vertikálneho uhla 0,015°
- správa o presnosti a navádzanie k vlícovacím bodom (GCP)
- automatická kalibrácia počas celej životnosti



ručný (odnímateľný) · nosený

R8+

Presné modelovanie

farby verné skutočnosti · milimetrová presnosť
jeden rotačný LiDAR

Model	R8+	R8+300
počet laserových kanálov	32	32
dosah merania	120 m	300 m
počet bodov za sekundu	640 000	640 000

- milimetrová presnosť pri dynamickom skenovaní
- hrúbka mračna bodov 2 mm
- automatické vytváranie 3D sieťových (mesh) modelov
- textúra s presnosťou na pixel



ručný (odnímateľný) · nosený

VILLA s.r.o.
Ferdiša Kostku 56/24, 900 31 Stupava
Tel.: 0905 661 256 | info@omnislam.sk | www.villa.sk

D8 — Rozšírená realita

farby verné skutočnosti · milimetrová presnosť
dva pevné LiDARy

Model	D8	D8-300
počet laserových kanálov	32 × 2	32 × 2
dosah merania	120 m	300 m
počet bodov za sekundu	1 280 000	1 280 000

- automatické vytváranie 3D sieťových (mesh) modelov
- presnosť až 2 mm
- kvalita mračna bodov ako zo statického skenera
- rýchle skenovanie pri 30 km/h



nosený

T8 — Viac nosičov

farby verné skutočnosti · milimetrová presnosť
tri pevné LiDARy

Model	T8	T8-300
počet laserových kanálov	32 × 3	32 × 3
dosah merania	120 m	300 m
počet bodov za sekundu	1 920 000	1 920 000

- automatické vytváranie 3D sieťových (mesh) modelov
- kvalita mračna bodov ako zo statického skenera
- nosený aj na vozidle – viac nosičov
- rýchle skenovanie pri 60 km/h
- presnosť až 2 mm



nosený · na vozidle

VILLA s.r.o.
Ferdiša Kostku 56/24, 900 31 Stupava
Tel.: 0905 661 256 | info@omnislam.sk | www.villa.sk

Mobilný SLAM nevýbušný 3D laserový skener

OmniSLAM™ ponúka dva mobilné SLAM nevýbušné 3D laserové skenery: banský iskrovo bezpečný RM (centimetrová presnosť) a banský modelovací RM+ (milimetrová presnosť). Používajú sa v uhoľných baniach, chemických závodoch a ďalších prostrediach s nebezpečenstvom výbuchu na zber mračien bodov banských chodieb a šachiet. RM+ navyše umožňuje automatické vytváranie 3D sieťových (mesh) modelov, podporuje platformy digitálnych dvojčiat a poskytuje 3D výkresy pre digitálnu transformáciu.

RM — Banský, iskrovo bezpečný

centimetrová presnosť
jeden rotačný LiDAR

Model	RM	RM-300
počet laserových kanálov	32	32
dosah merania	120 m	300 m
počet bodov za sekundu	640 000	640 000

- stupeň krytia IP54
- 4 h prevádzky
- správa o presnosti a návrh doplnenia vlícovacích bodov (GCP)



RM+ — Banské modelovanie

milimetrová presnosť
jeden rotačný LiDAR

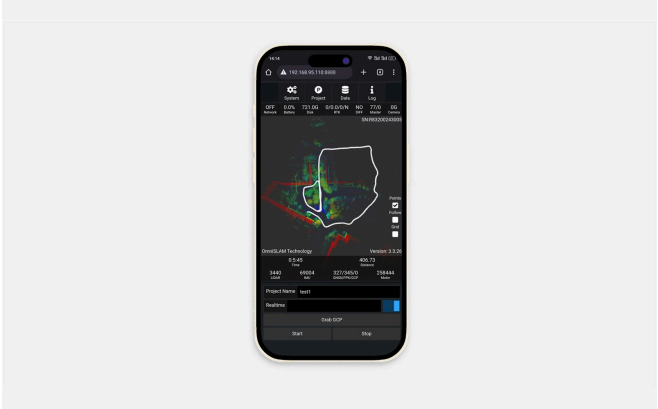
Model	RM+	RM+300
počet laserových kanálov	32	32
dosah merania	120 m	300 m
počet bodov za sekundu	640 000	640 000

- milimetrová presnosť
- mračná bodov v reálnom čase
- automatické vytváranie 3D sieťových (mesh) modelov



VILLA s.r.o.
Ferdiša Kostku 56/24, 900 31 Stupava
Tel.: 0905 661 256 | info@omnislam.sk | www.villa.sk

Softvér OmniSLAM™



OmniSLAM™ Capturer

softvér na zber dát

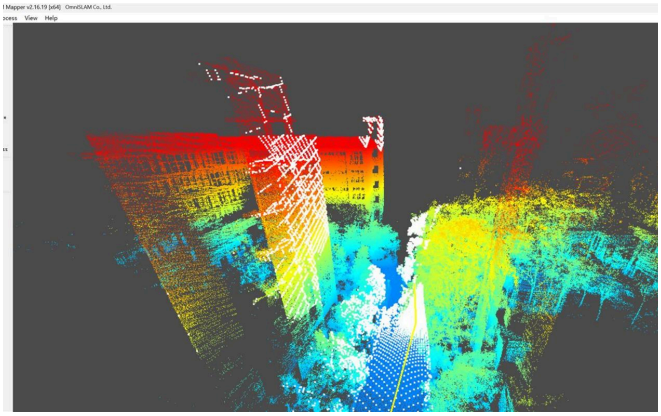
- zobrazenie v reálnom čase, ktoré zabraňuje opakovanému skenovaniu
- zobrazenie, zber, ukladanie a prenos dát v telefóne
- sledovanie stavu zariadenia v reálnom čase



OmniSLAM™ Viewer

softvér na zobrazenie dát

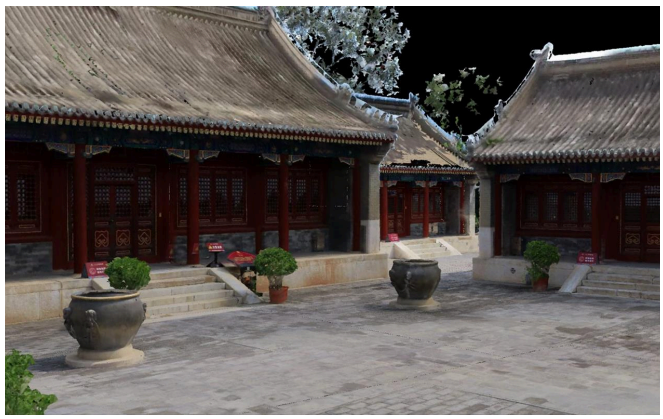
- interaktívne zobrazenie reálnych scén a mračien bodov
- inteligentný priestorový prechod scénou 3DGS
- meranie v 3D realite a presné orezávanie mračna bodov
- mimoriadne rýchle načítanie rozsiahlych mračien bodov, panorám a dátových súborov 3DGS



OmniSLAM™ Mapper

softvér na výpočet (spracovanie) dát

- automatické spracovanie dát na mračná bodov, panorámy a trajektórie
- transformácia súradníc, odstránenie pohybujúcich sa objektov a výpočet s vlícovacími bodmi (GCP)
- čistenie mračna bodov, generovanie mračien bodov vo WGS84 a ďalšie funkcie
- export správy o presnosti a návrhu doplnenia vlícovacích bodov (GCP)



OmniSLAM™ Modeler

automatické modelovanie (len pre R8+/D8/T8/RM+)

- automatické generovanie sieťových (mesh) modelov z mračien bodov s milimetrovou presnosťou
- podpora bežných formátov modelov, napríklad obj, osgb a ďalších
- možnosť ďalšieho spracovania v nástrojoch tretích strán na úpravu modelov
- nie je potrebný výpočtový klaster – modely efektívne vytvorí jeden počítač
- odľahčené riešenie modelovania 3D reálnych scén

VILLA s.r.o.
Ferdiša Kostku 56/24, 900 31 Stupava
Tel.: 0905 661 256 | info@omnislam.sk | www.villa.sk

Príslušenstvo 3D laserových skenerov



Súprava batérií

kompatibilná so všetkými radmi

- pohodlné prenášanie
- rýchle nabíjanie
- inteligentná ochrana



Prenosný batoh

kompatibilné produkty: R8/R8+

- ochrana proti otrasom
- nízka hmotnosť, ľahké prenášanie
- pohodlný a priedušný



Predlžovacia tyč

kompatibilné produkty: R8/R8+/RM/RM+

- uhlíkové vlákno
- tyč dĺžky 4 m
- vysúvacia konštrukcia



Predlžovacia tyč na vlícovacie body

kompatibilné produkty: R8/R8+/RM/RM+

- dosiahnutie vlícovacieho bodu
- uhlíkové vlákno
- centimetrová presnosť



Súprava na montáž na vozidlo

kompatibilné produkty: R8/R8+

- vysoko efektívna práca
- bezpečná stabilita
- rýchla montáž



Nositeľný ručný gimbal

kompatibilné produkty: R8/R8+/RM/RM+

- ručné ovládanie
- ergonomický dizajn
- menšia námaha, väčšie pohodlie

VILLA s.r.o.
Ferdiša Kostku 56/24, 900 31 Stupava
Tel.: 0905 661 256 | info@omnislam.sk | www.villa.sk

VÝHODY

Kritérium 5A pre geodéziu a mapovanie

Definícia

V oblasti geopriestorových údajov by sa teoreticky malo získať JEDINEČNÉ mračno bodov, keď **akúkoľvek scénu** naskenuje **ktokoľvek**, po **akejkoľvek trase**, **akýmkoľvek zariadením** a **kedykoľvek**.

akákoľvek scéna · ktokoľvek
akákoľvek trasa · akékoľvek zariadenie
kedykoľvek

2 cm

opakovateľná presnosť

Opakovateľná presnosť[4]

R8, R8+, D8, T8, RM (nevýbušný) a RM+ (nevýbušný) spĺňajú prísne kritérium 5A pre geodéziu a mapovanie. **Opakovateľná presnosť** mračien bodov vo WGS84 alebo v miestnom súradnicovom systéme je pri opakovanom skenovaní do 2 cm.

4 kľúčové algoritmy

RTK-SLAM

OmniSLAM™ RTK-SLAM[7], jedinečný algoritmus tesne viazanej komplementárnej filtrácie, poskytuje mračná bodov s presnosťou < 2 cm vo WGS84 – bez potreby vlícovacích bodov (GCP).

PPK-SLAM

Pri slabom signáli RTK môžu zavádzajúce fixované riešenia GNSS viesť k nepresným mračnám bodov. OmniSLAM™ PPK-SLAM[8], inovatívny algoritmus tesne viazanej komplementárnej filtrácie, udržiava presné fixované riešenia a dosahuje presnosť mračna bodov vo WGS84 pre mierku 1:500 aj v náročnom prostredí.

LIO-PANO

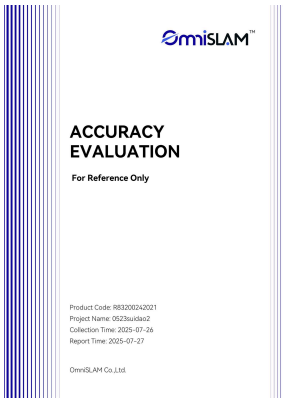
Technológia farbenia mračna bodov online s multimodálnou fúziou LiDARu a panoramatickej kamery.

LiRF

Získanie farebného mračna bodov s hustejšími dátami, menšou hrúbkou, presnejším priradením farieb a ostrejším zobrazením, takže mračno bodov pôsobí ako fotografia.

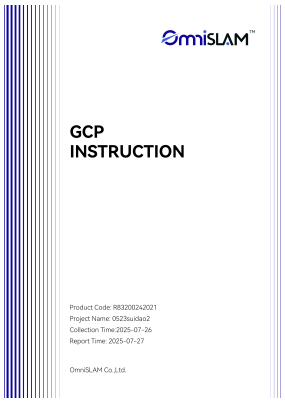
Vyhodnotenie presnosti

OmniSLAM™ Mapper vytvorí pre každé skenovanie vyhodnotenie presnosti*, ktoré uvádza strednú hodnotu absolútnej odchýlky (MVAD) a 3D teplotnú mapu presnosti mračna bodov.



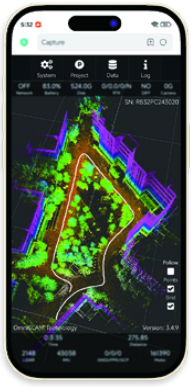
Návrh vlícovacích bodov (GCP)

Mobilný SLAM 3D laserový skener vytvára návrh vlícovacích bodov (GCP)*. Ak presnosť skenovania nie je dostatočná, odporučí potrebný počet a polohu vlícovacích bodov.



Mračná bodov v reálnom čase

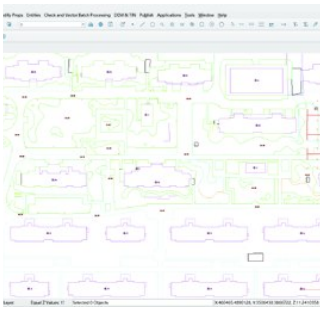
OmniSLAM™ Capturer vytvára a zobrazuje mračná bodov v reálnom čase, takže operátor naskenuje lokalitu dôkladne – bez vynechaných miest, opakovania či prerábania. Súčasne vznikajú predbežné výsledky, vďaka čomu je každé skenovanie rýchle a kvalitné.



zobrazenie mračna bodov v reálnom čase

Presnosť pre mierku 1:500 v geodézii a mapovaní

Mobilný SLAM 3D laserový skener OmniSLAM™ poskytuje relatívnu presnosť mračna bodov na úrovni milimetrov a absolútnu presnosť do 2 cm, čím spĺňa požiadavky geodézie a mapovania v mierke 1:500 aj potreby rôznych odvetví.





DLG (1:500) z farebných mračien bodov

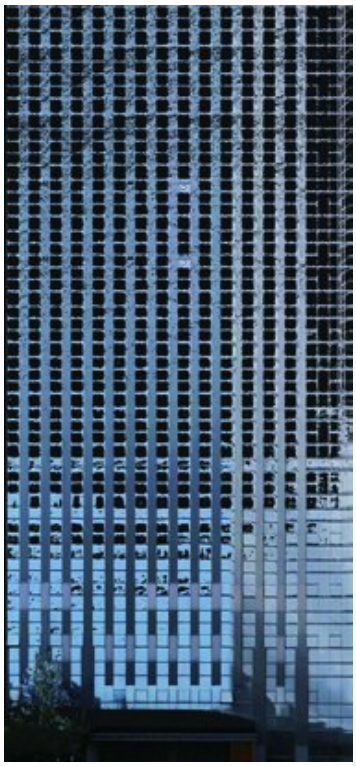
* Kompatibilitu s jednotlivými produktmi nájdete v tabuľke porovnania technických parametrov.

„Horizontála a vertikála“ mračien bodov

Mobilný SLAM 3D laserový skener vytvára absolútne mračná bodov vo WGS84 s presnosťou horizontácie / vertikálneho uhla do 0,015° (0,005° pre R8+/D8/T8/RM+), čím zaručuje presnosť vo WGS84 do 2 cm pri meraniach na úrovni terénu aj vo veľkých výškach.



horizontálna geoidálna čiara: 0 m – 150 m · vertikálna geoidálna čiara · presnosť horizontácie / vertikálneho uhla do 0,015° (bez manuálnej úpravy)



vertikálna geoidálna čiara: 0 m – 150 m

Automatická kalibrácia počas celej životnosti

Samoadaptívna online kalibrácia (SAOC[5]) zabezpečuje automatickú kalibráciu počas celej životnosti, takže presnosť mračna bodov zostáva stabilná a nezhoršuje sa. Nie je potrebná výrobná kalibrácia, čo zvyšuje efektivitu a znižuje náklady na údržbu.

Hrúbka mračna bodov*	1. rok	2. rok	3. rok
nameraná hrúbka	2 mm	2 mm	2,3 mm

* Uvedené údaje vychádzajú z interných testov; skutočné výsledky sa môžu za rôznych podmienok líšiť.

Odľahčené automatické modelovanie 3D reálnych scén

Mračná bodov s milimetrovou presnosťou umožňujú vytvárať 3D sieťové (mesh) modely vo formáte OBJ/OSGB. Vďaka multimodálnej fúzii LiDARu a panoramatických snímok OmniSLAM™ nie je potrebný veľký výpočtový výkon – sieťové modely efektívne vytvorí jeden počítač. Výstup je kompatibilný aj so softvérom tretích strán na úpravu modelov.



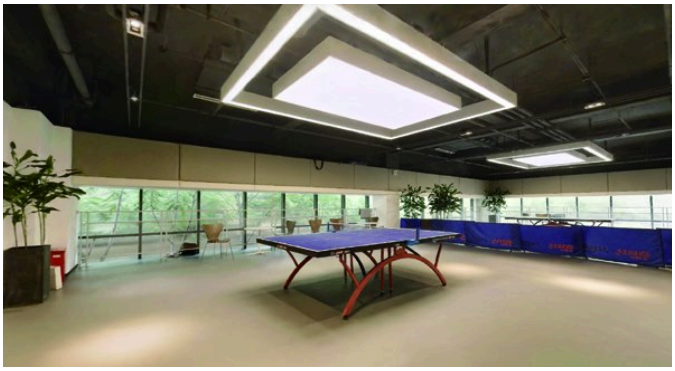
farebné mračno bodov s milimetrovou presnosťou



sieťové (mesh) modelovanie

3D Gaussian Splatting (3DGS)

Pokročilá technológia 3DGS premieňa zložité mračná bodov a obrazové dáta na vysoko presné, mimoriadne realistické a plne interaktívne 3D modely. Výsledky merania sú tak nielen presné a spoľahlivé, ale aj názorné a ľahko použiteľné v rôznych aplikáciách.



vizualizácia 3DGS – stolnotenisová hala



vizualizácia 3DGS – závod

Voľný (agilný) pohyb

Vďaka pokročilému algoritmu SLAM od OmniSLAM™ nemusí operátor so skenerom zaobchádzať pomaly ani opatrne – skener zachytí veľmi presné mračná bodov aj pri živých pohyboch.



beh



otáčanie



švih



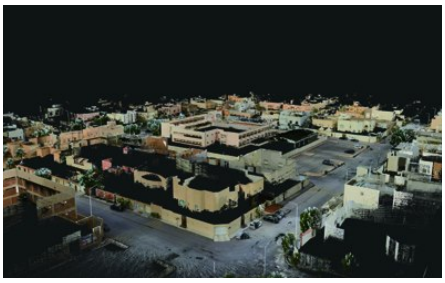
prevrátenie

VILLA s.r.o.
Ferdiša Kostku 56/24, 900 31 Stupava
Tel.: 0905 661 256 | info@omnislam.sk | www.villa.sk

APLIKÁCIE

Rozsiahle DLG výkresy

Mobilný SLAM farebný laserový skener efektívne získa podklady pre DLG mapu aj v bezletových zónach a panoramatické snímky využíva na interpretáciu v reálnom čase, vďaka čomu zvládne aj rozsiahle mapovacie práce.



farebné mračno bodov budov



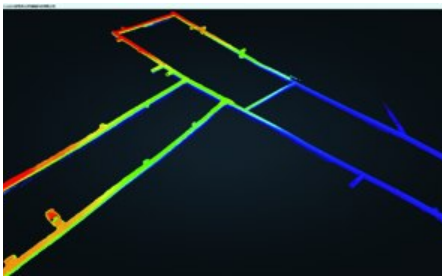
mračno bodov a panoramatická snímka



digitálna líniová mapa (DLG)

Výpočet objemu banských chodieb

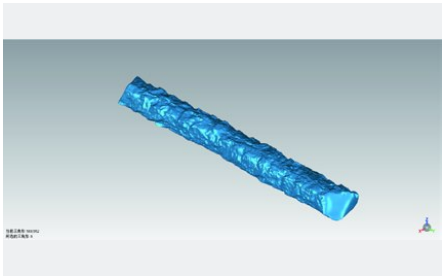
Mračno bodov z mobilného SLAM farebného laserového skenera jasne zobrazuje tvar a štruktúru banskej chodby a dá sa použiť aj na rýchly výpočet objemu, čo zvyšuje efektivitu riadenia baní.



mračno bodov banskej chodby



farebné mračno bodov banskej chodby



výpočet objemu z mračna bodov

Digitálne dvojča závodu

OmniSLAM™ Modeler spracuje farebné mračná bodov s milimetrovou presnosťou na 3D sieťové (mesh) modely vo formáte OBJ/OSGB, ktoré slúžia ako základné dáta pre digitálne dvojča závodu.



stanica na využitie odpadového tepla – farebné mračno bodov



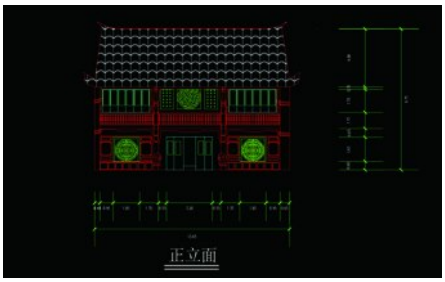
stanica na využitie odpadového tepla – 3D sieťový (mesh) model

VILLA s.r.o.
Ferdiša Kostku 56/24, 900 31 Stupava
Tel.: 0905 661 256 | info@omnislam.sk | www.villa.sk

Digitalizácia kultúrnych pamiatok

Mobilný SLAM farebný 3D laserový skener dokáže efektívne získať mračná bodov s milimetrovou presnosťou z interiérového vybavenia, vonkajších rezbárskych prvkov aj konštrukcií historických budov. Skener rýchlo vytvorí pôdorysy, pohľady a rezy a pomocou softvéru OmniSLAM™ Modeler aj 3D sieťové (mesh) modely, ktoré účinne pomáhajú pri digitálnej ochrane historických budov.


farebné mračno bodov historickej budovy

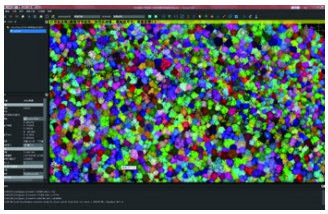


výkres fasády


3D sieťový (mesh) model historickej budovy

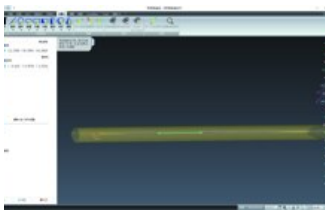
Lesnícke mapovanie


mračno bodov lesa


segmentácia jednotlivých stromov

Údržba tunelov


mračno bodov tunela

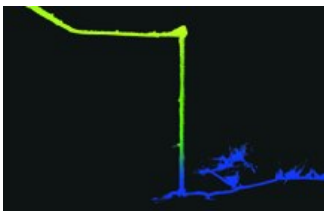

kontrola nebezpečných miest v tuneli

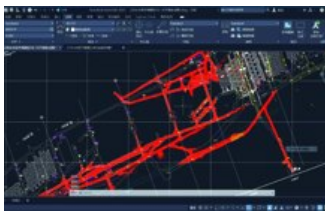
3D sieťové modely petrochemického areálu


mračno bodov zariadení závodu

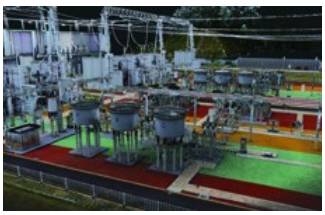

3D sieťové modely zariadení závodu

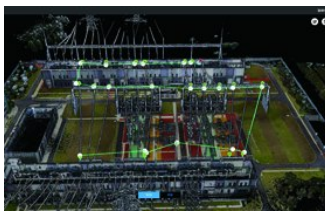
Analýza priestorových dát bane


mračno bodov 450 m šachty


porovnávací plán povrch – podzemie

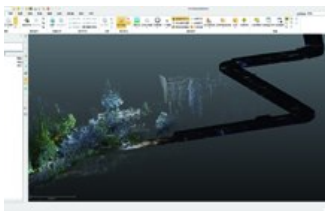
Inšpekcia energetických staníc


mračno bodov rozvodne


plán trás dronu (UAV)

Ochrana vodohospodárskych stavieb


mračno bodov kanálov


správa a údržba zariadení kanálov

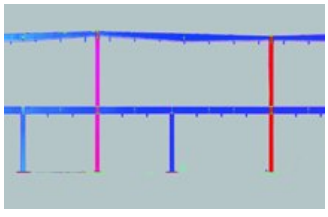
Riadenie výstavby BIM


mračno bodov tepelnej stanice letiska


BIM model tepelnej stanice

Monitorovanie výstavby závodu


mračno bodov oceľovej konštrukcie


overenie presnosti oceľovej konštrukcie

VILLA s.r.o.
Ferdiša Kostku 56/24, 900 31 Stupava
Tel.: 0905 661 256 | info@omnislam.sk | www.villa.sk

PARAMETRE

Nevýbušné skenery RM a RM+





	RM	RM+
relatívna presnosť[1]	1 cm	milimetrová úroveň
absolútna presnosť[2]	3 cm	3 cm
kritérium 5A pre geodéziu a mapovanie[3]	✓	✓
opakovateľná presnosť[4]	2 cm	2 cm
presnosť horizontácie / vertikálneho uhla	0,015°	0,005°
hustota mračna bodov	10 000 bodov/m²	250 000 bodov/m²
hrúbka mračna bodov	1 cm	2 mm
3D teplotná mapa presnosti mračna bodov	✓	✓
správa o presnosti	✓	✓
návrh vlícovacích bodov (GCP)	✓	✓
mračná bodov v reálnom čase	✓	✓
3D sieťové (mesh) modely	×	✓
stupeň krytia	IP54	IP54
záruka presnosti	automatická kalibrácia počas celej životnosti	automatická kalibrácia počas celej životnosti

1. Relatívna presnosť: odchýlka vzájomných polôh bodov v rámci mračna bodov od ich skutočných hodnôt; nezávisí od vonkajšieho súradnicového systému.

2. Absolútna presnosť: odchýlka súradníc mračna bodov od skutočných súradníc vo vonkajšom súradnicovom systéme; závisí od vonkajšieho súradnicového systému.

3. Kritérium 5A pre geodéziu a mapovanie: v oblasti geopriestorových informácií môže ktokoľvek, kedykoľvek, akýmkoľvek zariadením, po akejkoľvek trase a pri skenovaní akejkoľvek scény získať jedinečný výsledok – mračno bodov.

4. Opakovateľná presnosť: rozdiel medzi dvoma nezávislými skenovaniami tej istej scény; s vlícovacími bodmi (GCP) alebo RTK je relatívna odchýlka ≤ 2 cm.

5. SAOC: samoadaptívna online kalibrácia – presnosť zostáva zachovaná roky, bez potreby servisnej údržby u výrobcu.

6. LIO-PANO: multimodálna fúzia LiDARu a panoramatickej kamery na farbenie mračna bodov.

7. RTK-SLAM: technika tesne viazanej komplementárnej filtrácie, ktorá spája RTK (Real-Time Kinematic) a SLAM pre rýchle a vysoko presné mapovanie.

8. PPK-SLAM: technika tesne viazanej komplementárnej filtrácie, ktorá spája PPK (Post-Processed Kinematic) a SLAM pre robustné a vysoko presné mapovanie.

9. LiRF: technológia LiDAR Radiance Field, ktorá umožňuje hustejšie mračná bodov a realistickejšie zobrazenie zložitých detailov.

VILLA s.r.o.
Ferdiša Kostku 56/24, 900 31 Stupava
Tel.: 0905 661 256 | info@omnislam.sk | www.villa.sk

Mobilné skenery R8, R8+, D8 a T8

	R8	R8+	D8	T8
relatívna presnosť[1]	1 cm	milimetrová úroveň (dynamické/statické skenovanie)	2 mm (dynamické/statické skenovanie)	2 mm (dynamické/statické skenovanie)
absolútna presnosť[2]	H: 1,8 cm V: 2,5 cm	H: 1,8 cm V: 2,5 cm	H: 1,8 cm V: 2,5 cm	H: 1,8 cm V: 2,5 cm
kritérium 5A pre geodéziu a mapovanie[3]	✓	✓	✓	✓
opakovateľná presnosť[4]	2 cm	2 cm	2 cm	2 cm
presnosť horizontácie / vertikálneho uhla	0,015°	0,005°	0,005°	0,005°
hustota mračna bodov	10 000 bodov/m²	250 000 bodov/m²	250 000 bodov/m²	250 000 bodov/m²
hrúbka mračna bodov	1 cm	2 mm	2 mm	2 mm
odstránenie pohybujúcich sa objektov	✓	✓	✓	✓
záruka presnosti	automatická kalibrácia počas celej životnosti (všetky modely)			
LiDAR (kanály · dosah · body/s)	32 · 120 m · 640 000 32 · 300 m · 640 000	32 · 120 m · 640 000 32 · 300 m · 640 000	32 · 120 m · 1 280 000 32 · 300 m · 1 280 000	32 · 120 m · 1 920 000 32 · 300 m · 1 920 000
družicové systémy	GPS/GLONASS/Galileo/BDS/QZSS (všetky modely)			
presnosť RTK	horizontálne: 0,8 cm + 1 ppm; vertikálne: 1,5 cm + 1 ppm (všetky modely)			
systém CORS	✓	✓	✓	✓
GNSS prijímač	✓	✓	✓	✓
obrazový snímač	1″ SONY CMOS × 2	1″ SONY CMOS × 2	1″ SONY CMOS × 4	1″ SONY CMOS × 2
zorné pole kamery	360°	360°	360°	360°
objektív	Leica F2,2 × 2	Leica F2,2 × 2	Leica F2,2 × 4	Leica F2,2 × 2
prevádzková teplota	−25 °C až +65 °C	−25 °C až +65 °C	−25 °C až +65 °C	−25 °C až +65 °C
rozmery (D × Š × V)	35,0 × 32,0 × 99,0 cm	35,0 × 32,0 × 99,0 cm	45,8 × 31,6 × 104,7 cm	46,6 × 30,5 × 47,2 cm
hmotnosť	nosený: 8,7 kg v ruke: 2,1 kg (120 m) v ruke: 1,8 kg (300 m)	nosený: 8,7 kg v ruke: 2,1 kg (120 m) v ruke: 1,8 kg (300 m)	nosený: 10,0 kg v ruke: 4,3 kg	11,5 kg
mračná bodov v reálnom čase	✓	✓	✓	✓
SAOC[5]	✓	✓	✓	✓
LIO-PANO[6]	✓	✓	✓	✓
RTK-SLAM[7]	✓	✓	✓	✓
PPK-SLAM[8]	✓	✓	✓	✓
LiRF[9]	×	✓	✓	✓
3D sieťové (mesh) modely	×	✓	✓	✓
3DGS	×	✓	✓	✓
3D teplotná mapa presnosti mračna bodov	✓	✓	✓	✓
správa o presnosti	✓	✓	✓	✓
návrh vlícovacích bodov (GCP)	✓	✓	✓	✓

Poznámky 1 – 9 sú vysvetlené na predchádzajúcej strane. Verzia katalógu výrobcu V1.8.0.

© OmniSLAM. Ilustrácie, popisy a technické parametre nie sú záväzné a môžu sa zmeniť. Všetky ochranné známky a obchodné názvy patria príslušným vlastníkom.
Slovenský preklad: VILLA s.r.o.

VILLA s.r.o.
Ferdiša Kostku 56/24, 900 31 Stupava
Tel.: 0905 661 256
info@omnislam.sk | www.villa.sk

© 2026 OmniSLAM. Všetky práva vyhradené.
Slovenský preklad: VILLA s.r.o.