



utb Laser und Vermessungstechnik GmbH  
Industriestraße 26a, AT-7400 Oberwart  
FN 334620p | UID: ATU65232045

Tel: +43(0)3352 / 380 90  
E-mail: office@utb.at | www.utb.at

# CHCNAV RS7 mobiler Laserscanner inkl. GNSS Positionierung



Art.Nr.: 1100100004  
Scanner Typ: Scanner  
Hersteller: CHCNAV

€ 6.000,00

exkl. 20% USt.  
€ 7.200,00inkl. USt.

Produkt im Shop kaufen:



## Highlights

Hochgeschwindigkeits-LiDAR  
Bis zu 1,15 Millionen Bildpunkte/s. 360°×189° ultraweites FOV  
Hochpräzise IMU  
2 x 12 MP HD-Kameras für schärfere Bilder  
Erweiterungsfähiges Design  
Offener Hardwareschnittstelle und SDK

Der **RS7** ist der leistungsstarke, werkzeugaugliche Handheld-LiDAR-SLAM-Scanner von CHCNAV für Gebäude- und Innenraumanwendungen.

Durch die Kombination von hochpräzisem INS und SLAM und einer IMU mit einer Bias-Instabilität von weniger als 0,5°/h gewährleistet er eine stabile Bewegungsverfolgung in Umgebungen mit wenigen Merkmalen. Mit 1.15M pts/s LiDAR, einem 360° × 189° ultraweiten FOV, HD-Bildgebung, 3D Gaussian Splatting und Device-to-Cloud-Workflows ermöglicht der RS7 eine effiziente und kostengünstige 3D-Datenerfassung.

### INS + SLAM Fusion für zuverlässige Kartierung

Ausgestattet mit einer hochpräzisen IMU mit 0,5°/h Bias-Instabilität verfolgt der RS7 Bewegungen in Umgebungen mit wenigen Merkmalen, wie z. B. Korridoren und mehrstöckigen Treppenhäusern, genau. Seine leistungsstarke Trägheitsleistung sorgt für stabile und vollständige SLAM-Ergebnisse, selbst wenn die geometrischen Merkmale begrenzt sind.

### Hochgeschwindigkeits-Scan und Ultra-Wide FOV

Der RS7 verfügt über einen LiDAR-Scanner der neuen Generation mit einer Punktrate von bis zu 1,15 Millionen Punkten pro Sekunde, der feine Objekte und Oberflächentexturen mit hoher Präzision erfasst. Mit einem ultraweiten Sichtfeld von 360° × 189° erfasst er Decken und enge Räume ohne manuelle Winkereinstellungen und erzielt so vollständige und genaue Scans.

### HD-Farbe für pixelgenaue Realität

Zwei 12 MP HD-Kameras mit Sony Binning-Technologie liefern schärfere Bilder bei schlechten Lichtverhältnissen. Die CHCNAV HPGS 2.0-Engine generiert 3D-Gaussian-Splatting-Modelle für die farbgerechte Szenenrekonstruktion und kombiniert visuellen Realismus mit präzisen geometrischen

Details.

### **Erweiterungsfähiges Design und Cloud Ready**

RS7 verfügt über ein erweiterbares Design mit einer offenen Hardwareschnittstelle und SDK-Unterstützung. Integriert in CHCNAV CoCloud, bietet RS7 einen einheitlichen Device-to-Cloud-Workflow. Felddaten werden mit einem einzigen Klick hochgeladen, und die Verarbeitung läuft automatisch. Punktwolken, Netzmodelle und 3D-Gaussian-Splatting-Ergebnisse sind sofort einsatzbereit.

### **Technische Daten:**

#### *Laserscanner*

- Kanäle : 64
- Bereich : 40 m
- Scan-Rate : Einfacher Rücklauf: 576000 Pkte/Sek Dual Return: 1152000 pts/sec
- Sichtfeld : 360°x189°
- Retouren : bis zu 2

#### *Positionierung*

- GNSS : GPS:L1.L2.L5 GLONASS:L1,L2 BEIDOU:B1.B2.B3 GALILEO:E1.E5a.E5b
- Absolute Genauigkeit : H <3cm RMS - V <3cm RMS
- Relative Genauigkeit : <1cm

#### *Sensoren*

- Kamera : 48 MP x 2

**Bitte nicht vergessen:** Gewünschte Software von CHCNAV gleich mitbestellen!

### **Vielen Dank für Ihr Interesse.**

Sie haben Fragen? So erreichen Sie uns: Schicken Sie uns entweder eine E-Mail an [office@utb.at](mailto:office@utb.at) oder rufen Sie uns unter der Nummer +43(0)3352 / 380 90 (Mo-Fr 9.00 bis 13.00 Uhr) einfach an.