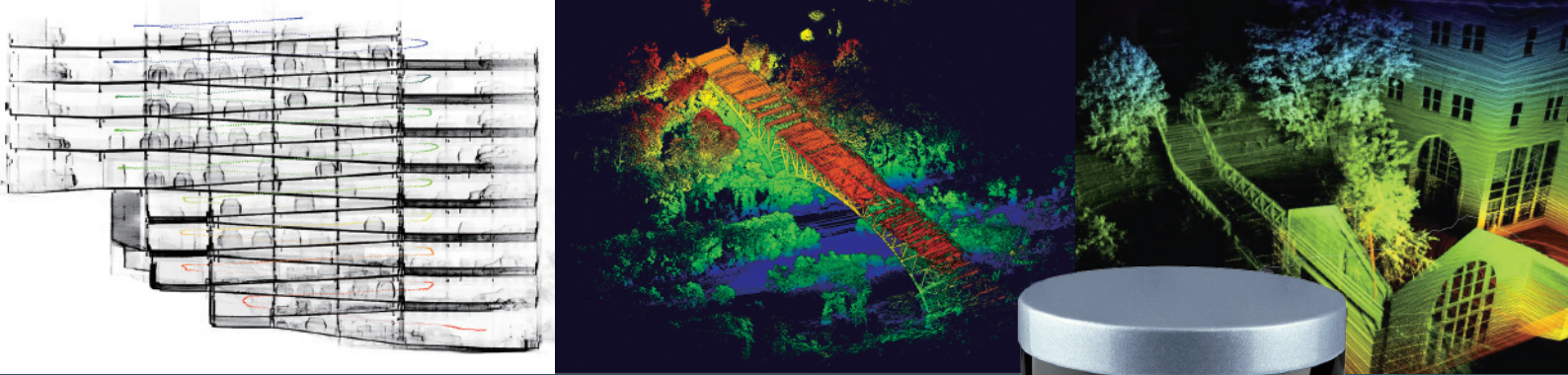


Stencil2

コンパクト 3D マッピングユニット



ABOUT Stencil2

Near Earth Autonomy 社の Stencil2 は、独自のリアルタイムローカルライゼーション（自己位置推定）& マッピング（地図生成）アルゴリズムを実装した 3D マッピングユニットです。

3D-LiDAR とカメラデータを統合処理し、非常に狭い環境や広いフィールド、特徴点が少ない場所においても、非常に正確でロバストな 3D 点群マップを提供します。

GPS 不要ですので、木やビルの陰に隠れる環境や屋内 / 地下空間での使用も問題ありません。車載での移動計測はもちろん、小型軽量なユニットですので UAV への搭載やバックパックシステム、ハンドヘルドでの使用を可能とします。ビル / 橋梁 / トンネル / 道路などのインフラ検査維持管理、森林計測、文化財、その他 3D ドキュメント作成を素早く低コストで行う事ができるスタンドアローンシステムです。



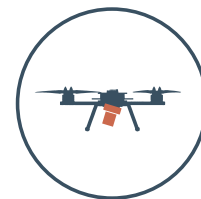
FEATURES

- GPS フリーのマッピングシステム
- IMU 内蔵 (6DoF、200Hz)
- 小型軽量設計
- 屋内・屋外にてマッピング可能
- 付属タブレットでリモート操作可能 (Wi-Fi 接続可能範囲内)
- ROS 連携可能

HOW to USE



Handheld



UAV

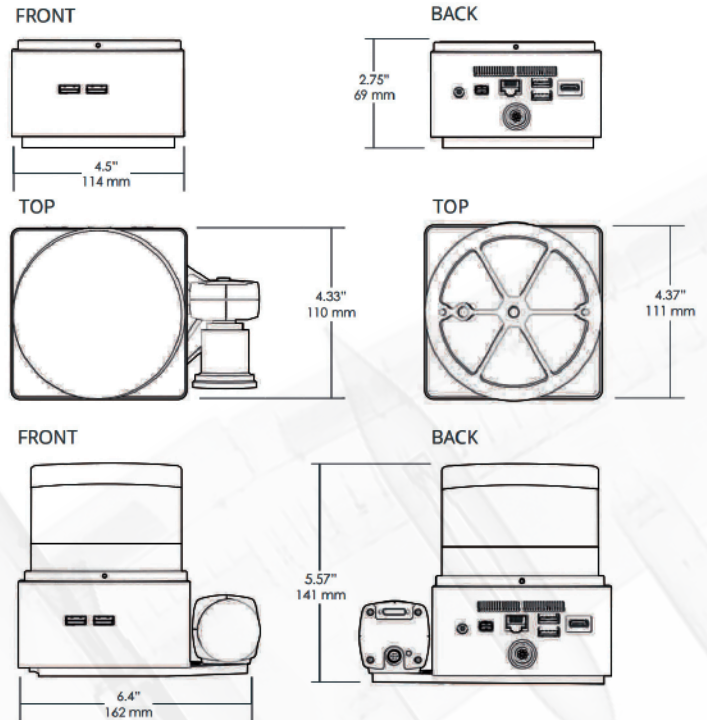


Vehicle

SPECIFICATIONS

商品コード (型番)	AR-Stencil2-VLP16-LM
レーザー	Velodyne VLP-16
*レーザー単体の仕様	<ul style="list-style-type: none"> 測定距離：1~100m 測定点数：約300,000点/秒 視野：360°×30° 精度：±3cm (1σ@25m)
カメラ	640×360 @ 50Hz
IMU	6DoF-MEMS X, Y, Z, Roll, Pitch, Yaw (Stencil2本体に内蔵)
サイズ	162mm × 111mm × 141mm
重量	約1.5kg
動作電源	DC12~19V
ストレージ容量	1TB
ユニットインターフェース	USB3.0 x4、LAN x1、HDMI x2
プロセッサ	Intel NUC i7-Quad-Core
OS	Linux (Ubuntu16.04)
出力ファイル	3D点群マップ、軌跡 (PLYフォーマット)
付属品	収納ケース、ACアダプタ、タブレット、 モバイルバッテリー

DIMENSIONS



USE

屋外

- 建築物やインフラ設備
- 災害現場や工事現場等の迅速な状況把握
- 遺跡調査
- 森林や山中の管理

屋内

- 工場設備や倉庫内設備配置の3Dデータ化
- 広い室内や会議室のレイアウト

PRODUCT LIST

商品コード (型番)	構成 / 内容	価格
AR-Stencil2-VLP16-LM	Stencil2 本体、VLP-16、カメラ マッピング	お問い合わせ

※注意事項

- 計測機とは異なり距離精度保証や機器動作安定性はございません。
- KAARTA 社の廃業に伴い 2023 年 2 月より Near Earth Autonomy 社が販売サポートを引き継いでおります。