



Sat-LiDAR

Logiciel de traitement de données de nuages de points



Sat-LiDAR offre une solution complète et conviviale pour la gestion et le traitement des données SLAM aéroportées et mobiles. Le logiciel garantit des résultats de haute précision et de haute qualité grâce à un flux de travail automatisé, une visualisation améliorée et des outils d'ingénierie avancés.



Une plateforme unique pour tous les flux de travail LiDAR



Apus-MX



Apus



Cygnus Lite



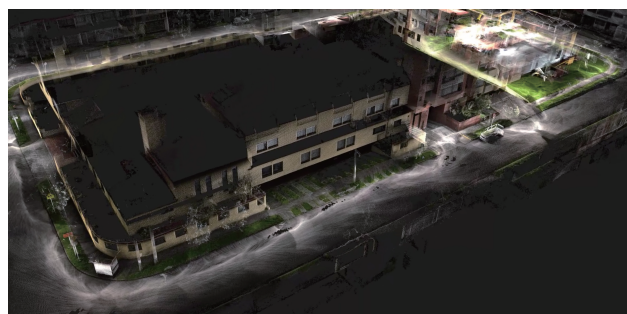
SL9 SLAM RTK

Applications

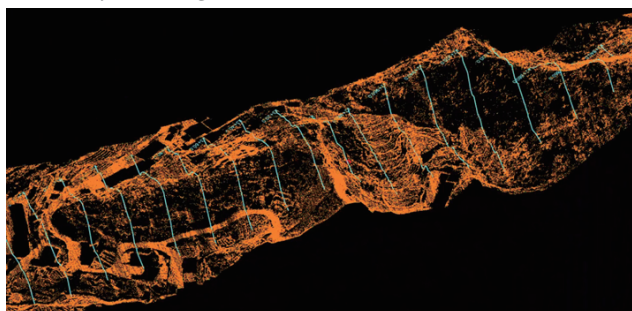
- Cartographie aérienne



- Cartographie SLAM mobile



- Analyse d'ingénierie



- Visualisation 3DGS



Caractéristiques principales



Module aéroporté

— Pour le traitement des données de la série Apus

NEW Génération d'orthophotos DOM

Prend en charge le mode rapide pour la génération de DOM en un clic et le mode professionnel avec des paramètres d'imagerie réglables, produisant des orthophotos de haute qualité pour la cartographie, l'inspection et des livrables de projet complets.

Optimisation du nuage de points

Réglage de la bande en un clic et optimisation affinée du nuage de points.

Contrôles et rapports de qualité

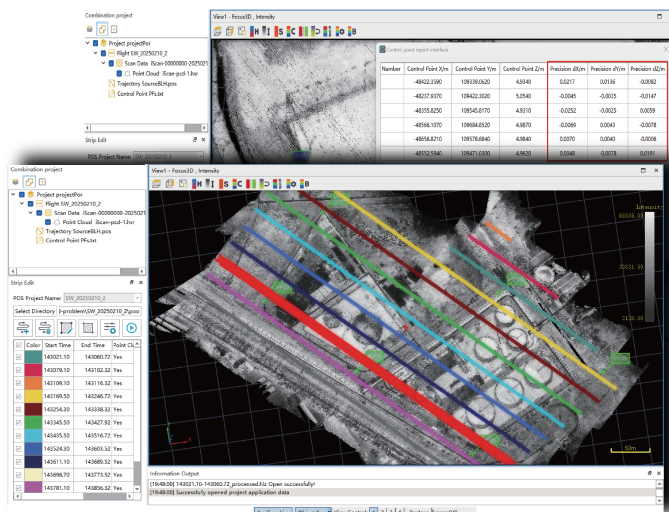
Effectue des contrôles sur les données, le chevauchement, la hauteur, la densité et la portée, et génère des rapports PDF.

Gestion automatique des bandes

Facilite l'édition rapide et facile des bandes dessinées.

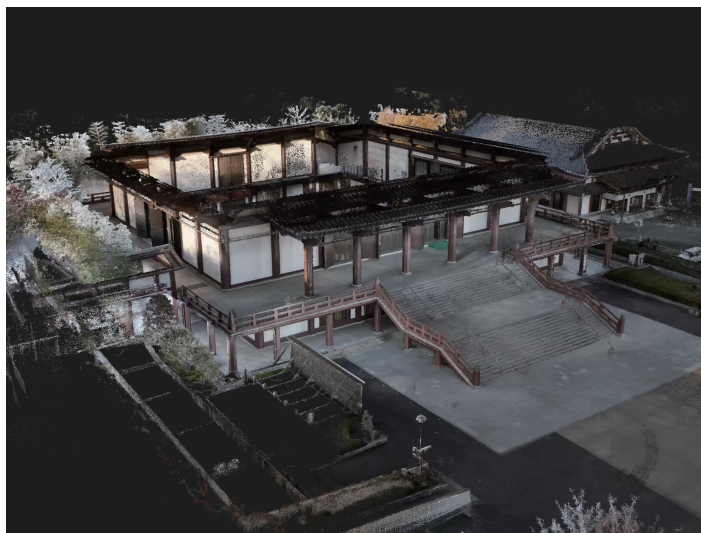
Flux de travail en un clic

Convertit les coordonnées scannées en coordonnées géodésiques à l'aide de données POS et laser, prenant en charge plusieurs systèmes de coordonnées et transformations.



Module SLAM

— Pour le traitement des données SLAM portables



Prise en charge complète des coordonnées

Compatible avec les systèmes de coordonnées globaux et les modèles de géoïde.

Assistant de traitement SLAM

Traitement en un clic avec filtrage automatique, géoréférencement et colorisation pour des résultats SLAM rapides et précis.

Traitement RTK/PPK/GCP

Améliore la précision des trajectoires, même dans les environnements sans GNSS ou avec des obstacles.

NEW Reconstruction et visualisation 3D

Projection gaussienne 3D en temps réel à partir de données SLAM, créant des scènes réalistes et immersives pour l'inspection, la cartographie et les jumeaux numériques, avec un chargement rapide et une navigation fluide.



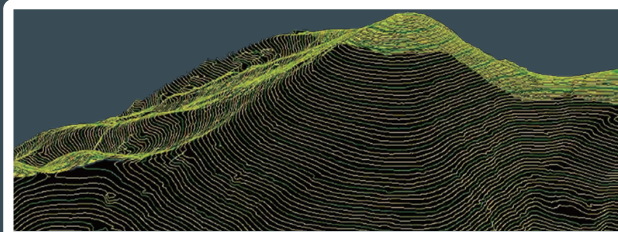
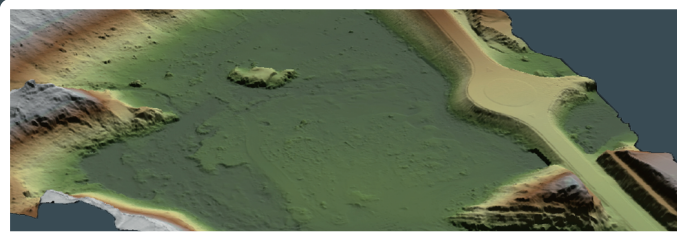
Module Terrain

Classification : Classification automatique des points (sol/hors sol).

Modèles numériques d'élévation (MNE) : Génération automatique de MNE à partir de nuages de points.

Courbes de niveau et points d'altitude : Génération de données topographiques détaillées.

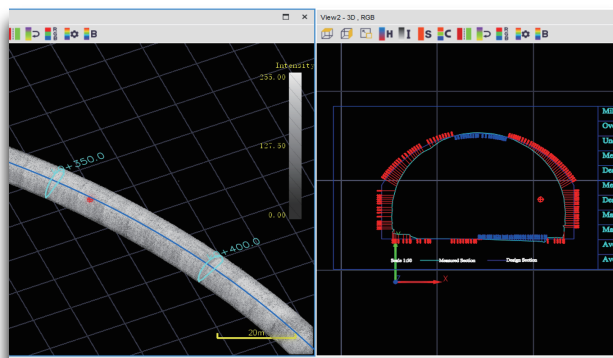
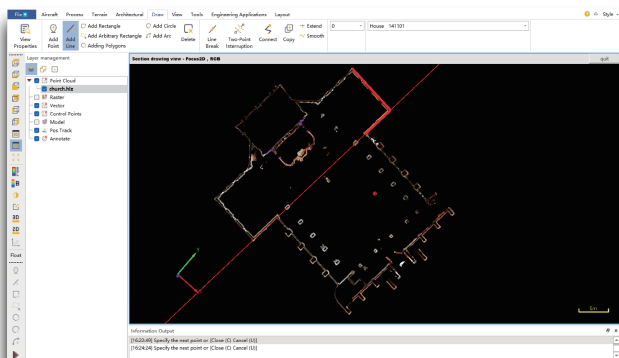
Mesure de volume : Calcul et affichage de données de volume (uniques et multiples).



Module AIC (Architecture, Ingénierie et Construction)

Module Architecture : Découpage et dépliage aisés des nuages de points pour une assistance géométrique CAO sans faille.

Module d'ingénierie : extrait des sections, visualise des structures complexes et fournit des outils de mesure, de comparaison et de génération de rapports de volume.



Specification

Système d'exploitation

Windows 10 (64-bit), Windows 11(64-bit)

Processeur

Processeur Intel Core i7 ou supérieur, 6 cœurs

Mémoire

16 Go de RAM minimum

Graphique

Carte graphique dédiée NViDiA avec au moins 2 Go de mémoire vidéo

Résolution d'affichage

Minimum 1920x1080

NET Framework

Version 3.5

Fonction 3DGS • Mémoire : ≥ 32 Go (64 Go recommandés)

Fonction 3DGS • Carte graphique : NVIDIA GeForce RTX série 20/30/40/50, mémoire graphique ≥ 8 Go



Headquarters:

Geosolution i Göteborg AB
Stora Ävägen 21, 436 34 ASKIM,
Sweden

Regional Offices:

Budapest, Hungary
Ankara, Turkey
Dubai, UAE
New Delhi, India
Scottsdale, USA
Tokyo, Japan
Hong Kong, China

www.satlabgeo.com