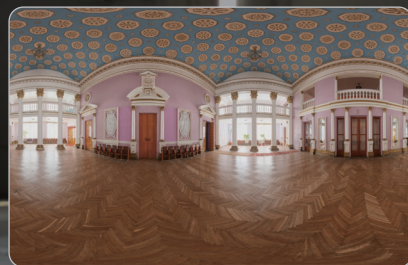
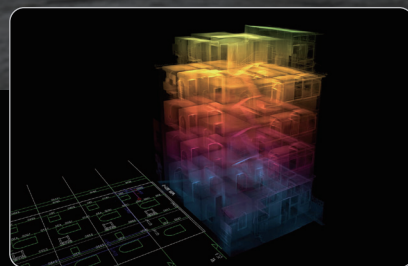


# Skyland X



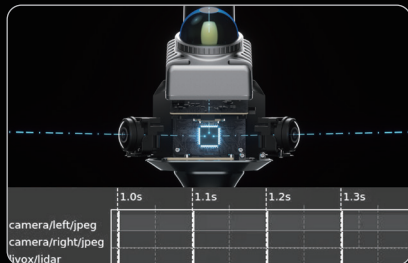
## パノラマ映像とGaussian Splattingの融合

フラッグシップ級パノラマカメラを搭載し、全天球映像とGaussian Splatting技術を融合。JPG / LAS / RCP / PLYなど主要フォーマットへのワンクリック出力に対応し、「見たまま」のリアルな空間を忠実に再現します。



## SOTA-SLAM: 実戦で鍛え抜かれたアルゴリズム

2,000台以上の稼働実績と1億㎡を超える実フィールドデータをもとに開発されたSOTA-SLAM。複雑な環境下でも優れたマッピング安定性を発揮します。



## マイクロ秒レベルの高精度同期 データ品質を支える高精度同期

ハードウェアレベルのマルチセンサー同期システムにより、マイクロ秒単位の高精度同期を実現。データ取得段階から整合性を確保し、高精度かつ信頼性の高いセンサーフュージョンを実現します。

# MetaCam Air 2

## 軽く、強く、高性能

MetaCam Air 2 は、超軽量設計でありながらプロ仕様の性能を備えたハンディSLAMスキャナです。強化されたパノラマ撮影、SOTA-SLAMアルゴリズム、TimeSync 3.0マイクロ秒レベルのセンサー同期、そして3DGSテクノロジーにより、センチメートルレベルの精度と鮮明な空間再構成を実現し、あらゆる現場で高効率な3D計測を実現します。



真のマイクロ秒  
精度の同期



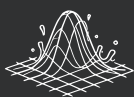
インテリジェント  
レジューム機能



リアルタイムカラー点群  
レポート生成



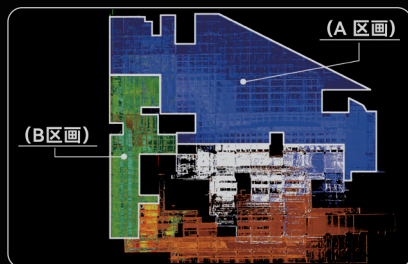
パノラマ計測



3D Gaussian Splatting  
対応



統合型ワークフロー



## 大規模現場にも対応する 高効率スキャンング

レジューム機能(中断再開)と自動ステッピングにより、作業範囲や時間の制約を軽減。大規模な現場でも計測作業をスムーズに継続でき、業務効率を向上します。

## 一般仕様

重量	982g(バッテリー363g、本体619g)
寸法	104×140×305.7mm (マウントプレート含む)
本体サイズ	104×105×133.2mm
防塵・防水性	IP5X
動作温度	-20℃～55℃
保管温度	-20℃～60℃
スマホ固定	マグネットホルダー

## 電源

消費電力	9V～18V
消費電力	< 20W
バッテリー容量	45.36Wh
バッテリー電圧	12.8V～16.8V
動作時間	150分
充電ポート	USB Type-C
充電容量	USB PD 30W
充電時間	120分

## LiDAR

レーザークラス	Class 1, 905nm
点群レート	200,000点/秒
周波数	10Hz
測定距離	0.1-40m @反射率10% 0.1-70m @反射率70%
FOV	水平 360°, 垂直 -7°～+52°
保持角度	地面に対して20°傾斜

## RTK/GNSS

精度	水平 0.8cm + 1ppm 鉛直 1.5cm + 1ppm
受信衛星	BDS: B11, B21, B31, B1C, B2a, B2b; GPS: L1C/A, L1C, L2C, L2P(Y), L5; GLONASS: G1, G2, G3; Galileo: E1, E5a, E5b, E6; QZSS: L1C/A, L1C, L2C, L5; NavIC: L5; SBAS: L1C/A

## 3DGS

モデル生成対応	サポート
プレビュー表示	サポート

## カメラシステム

解像度	48MP × 2
センサーサイズ	1/2"
パノラマ	サポート
カメラ数	2
撮影レート	最大10Hz
FOV(レンズ)	垂直 200°、水平 200° (魚眼レンズによる)

## インターフェイス

WiFi	WiFi6, 2.4G/5G dual-ba 最大20m
Bluetooth	サポート
データ出力	SDカード / Type-C
USB	USB OTG USBケーブル接続、SDカードコピー対応

## 内蔵コンピュータ

処理能力	6TOPS
メモリ	8GB
ストレージ	256GB (増設可)

## ソフトウェア

モバイルアプリ	iOS, Android
TFカード読込	サポート
USB type-C読込	サポート
レジャー機能	サポート
マッピングモード	RTK-SLAM, Multi-Sensor Fusion SLAM
色付け	リアルタイム/後処理
解析	リアルタイム/後処理

## 処理精度

点群厚さ	< 1cm
精度	相対< 1cm、絶対< 5cm

## 出力フォーマット

点群フォーマット	.las, .pcd, .ply, .rcp
画像フォーマット	.jpg