

SR-S1



LA RÉALITÉ CAPTURÉE AVEC RAPIDITÉ ET POLYVALENCE.

Grâce aux données LIDAR, visuelles, inertielles (IMU) et RTK, le scanner SLAM Sokkia SR-S1 assure une précision centimétrique stable, même lorsque le GNSS est faible ou indisponible. Les nuages de points détaillés et la colorisation en temps réel facilitent la production des livrables et évitent de nouvelles interventions sur le terrain.

- Une personne, un scanner : relevez le site en vous déplaçant.
- Des données brutes aux livrables, avec un traitement simplifié.
- Précision centimétrique en intérieur, extérieur ou souterrain.
- Utilisable à main levée, sur véhicule ou sur drone.
- Traitement et partage via l'écosystème MAGNET.

Caractéristiques techniques

PARAMÈTRES DU SYSTÈME

Précision absolue	< 3 cm ¹
Précision relative	< 1 cm ²
Répétabilité	< 2 cm ³
Horizontalité / verticalité	< 0,015° ⁴
Alimentation	Batterie lithium
Capacité de la batterie	3 450 mAh
Autonomie par batterie	2 h ⁵
Poids	2,2 kg (avec socle, batterie et module RTK)
Dimensions	345 × 187 × 120 mm
Indice de protection	IP64
Capacité de stockage	SSD 512 Go
Connectique	USB-C
Commande	Application, bouton
Mise à jour du logiciel	OTA, hors ligne
Température de service	-20 °C à +40 °C
Stockage de l'appareil	-40 °C à +70 °C
Stockage de la batterie	22 °C à 30 °C (recommandé) ⁶

CAPTEUR LIDAR

Laser	XT32
Cadence d'acquisition	640 000 pts/s
Précision LiDAR	0,5 cm
Sécurité laser	Classe 1 (sécurité oculaire)
Longueur d'onde	905 nm
Portée de détection	120 m
Champ de vision	Horiz. 280° / vert. 360°

CAMÉRAS

Nombre de caméras	5
Caméras SLAM visuel	2 × 1,3 Mpx
Caméras panoramiques	3 × 12 Mpx
Cadence des images	Réglable

SR-S1

PARAMÈTRES RTK		FORMATS DE SORTIE	
Constellations GNSS	BDS B1I, B2I, B3I, B1C, B2b GPS L1C/A, L2C, L2P(Y), L5 GLONASS G1, G2 Galileo E1, E5a, E5b, E6 QZSS L1C/A, L2C, L5 SBAS L1C/A	Nuage de points colorisé	LAS
Canaux	1 408	Maillage 3D	LOD-OSGB
Protocole RTK	NTRIP	Image panoramique	JPG
Précision RTK	Horiz. : 0,8 cm + 1 ppm Vert. : 1,5 cm + 1 ppm	ADAPTATEUR DE CANNE TÉLESCOPIQUE	
Données différentielles	RTCM v3.x	Poids	300 g
Format RTK	.rtk	Diamètre de canne	25 à 25,5 mm ⁷
CENTRALE INERTIELLE (IMU)		KIT DE PORTAGE VENTRAL	
Fréquence de sortie	200 Hz	Poids	2,1 kg
Précision angulaire après traitement	Roulis/tangage : 0,003° Cap : 0,01°	Dimensions	560 x 340 x 160 mm
Précision position après traitement	Horiz. : 0,005 m Vert. : 0,01 m	KIT DE PORTAGE DORSAL	
MÉTHODES DE CARTOGRAPHIE		Poids	3,9 kg
Méthodes	MLF-SLAM, PPK-SLAM, RTK-SLAM, SLAM	Affichage double batterie	Pris en charge
Colorisation en temps réel	Prise en charge	Dimensions	580 x 303 x 145 mm
Traitement temps réel	Prise en charge	Échange à chaud	Pris en charge

^{1 2} Écarts possibles dans certaines situations.

³ Deux relevés avec GNSS ; interruption du GNSS $\leq$ 100 m.

⁴ Nécessite des surfaces strictement horizontales et verticales (murs, intérieurs).

⁵ Autonomie mesurée à 20 °C sans caméra ni connexion RTK.

⁶ De 20 à 45 °C pour moins d'un mois ; de -20 à 35 °C au-delà.

⁷ Diamètre extérieur de la partie télescopique : 25 à 25,5 mm ; serrage incompatible avec une bague supérieure saillante.