

神戸清光 Presents XGRIDS

ハンドヘルドスキャナー製品と 3D 再構成ソリューション マルチ SLAM と 3DGS (3D Gaussian Splatting) に基づく 次世代 3D コンテンツ テクノロジー



リアルタイムスキャン・モデリングデバイス

Lixel L2 Pro

リクセル エル2 プロ

LixelKity K1

リクセルキティ K1



L2pro 点群計測テスト

【布引の滝 (兵庫)】

YouTube 動画



L2pro 点群計測テスト

【つくはら湖 BEKOBE】

YouTube 動画

3Dレーザースキャナー

徹底比較レポート記事



オールインワン

ポイントクラウド処理ソフトウェア

ドローン搭載



地上型 3D レーザースキャナー BLK360 G2

3D ガウシアンスプラッティング

3D 点群処理システム



新しい Lixel L2 Pro は、LiDAR、ビジュアル、IMU モジュールを AI と組み合わせ、後処理品質に匹敵するリアルタイムのポイントクラウドデータを提供し、SLAM デバイスの「後処理ゼロ時代」の到来を告げます。

デュアル 48MP パノラマビジョン、外部カメラ不要・高精度 6DOF IMU・マルチ SLAM ジョイント最適化によるパフォーマンスの最大化。

L2 Pro (リアルタイム出力) 絶対垂直精度 3cm、絶対水平精度 3cm、相対精度 2cm

高密度点群では 1mm 間隔で 100 万点 / m²、あらゆる細部を正確に捉えます。5mm の点群の厚さ より正確なマッピングと線描画が可能になります。

東京ビッグサイト南ホールで開催の G 空間 EXPO 出展



開催日時

2025 1/29 WED - 1/31 FRI

10:00~17:00 東京ビッグサイト 南1~4ホール

<https://www.g-expo.jp/>