

Pocket2

Escáner espacial en tiempo real sin interrupciones



Proceso Rapido



Alta Definición



Cost-Effective

Escanea el mundo
Define el Futuro

Accesorios Pocket2

Diseño modular para máxima eficiencia

Pocket 2 cuenta con accesorios plug-and-play como el módulo RTK y el soporte para teléfono, que pueden instalarse o retirarse sin necesidad de herramientas. En escenarios que no requieren posicionamiento de alta precisión, como inspecciones de renovación en interiores, los usuarios pueden omitir el módulo RTK para reducir el peso del dispositivo y mejorar la flexibilidad de manejo.

Este diseño modular también mejora la rentabilidad: solo compras los accesorios necesarios para tus escenarios específicos, evitando gastos innecesarios. Los accesorios cuentan con una instalación fácil de usar, con ranuras alineadas con precisión y operación plug-and-play fluida, lo que permite que incluso principiantes comiencen rápidamente sin curva de aprendizaje adicional.

Accesorios Estandar



Asa de Batería



SLAM



Soporte para Telefono

Accesorios Opcionales



Modulo RTK



Bastón de extensión



Especificaciones

General

Precisión relativa	≤1 cm
Precisión absoluta	≤5 cm (Típico 3 cm)
Peso	1275g (Batería:485g/Unidad:790)
Dimensiones	115 x113x120 mm
Capacidad de Batería	44.4Wh(4000mAh)
Interfase de Datos	Type C-USB 3.0
Almacenamiento	Integrado SSD, 256 GB
Duración de la batería	hasta 120 minutos
Temperatura de Operación	-10° C ~ 40° C
Agua/Polvo	IP56
Levantamiento de GCPs	Soportado
Soporte para teléfono	Soportado
Nube de puntos RGB en TR	Soportado
Visual-SLAM	Soportado

LiDAR

Clase	Clase 1/905 nm
Rango	0.1~40m@10% reflectivity; 0.1m~70m@80% reflectivity
Tasa de nube de puntos	200,000 Puntos/s
Espesor de la nube de puntos	≤1 cm
Campo de visión del Lidar	Horizontal 360°; Vertical 59° (-7° a +52°)
Instalación de Lidar	Inclinación de 15° hacia el suelo
Precisión de la nube de puntos	Mejor que 1 cm
Canales láser	40 canales
Tasa de puntos	200,000 Puntos/s

Cámara

Número de Cámaras	3
Sistema de cámara	3 x 2 MP
Tipo de obturador	Cámaras RGB"
Tamaño de imagen	Obturador global 1600*1296 pixeles

RTK(Optional)

Constelaciones Soportadas	BDS B1I, B2I, B3I, B1C, B2a,B2b GPS L1C/A, L2C, L2P(Y), L5 GLONASS G1, G2 Galileo E1,E5a,E5b,E6 QZSS L1C/A,L2C, L5
Precisión del posicionamiento global	Mejor que 5 cm Típico 3 cm

Software

Formato de Nube de Puntos	.las, .laz, .fbx, .e57, .pcd, .ply, .obj
MindCloud Studio	Soporte para exportación en formato .USD (NVIDIA Omniverse) para simulación y entrenamiento robótico, generación de modelos de malla en escala de grises y en color verdadero, soporte para importación de puntos de control externos
MindCloud Go (APP)	Modo de anotación con importación de etiquetas y flujo de trabajo de revisión rápida. Cambio con un solo toque entre modos de renderizado en intensidad y en color verdadero. Carga en la nube con un solo clic para datos LAS y nubes de puntos coloreadas.

Con plantillas integradas para múltiples escenarios y carga en la nube con un solo clic, Pocket2 genera rápidamente entregables estandarizados para una amplia gama de aplicaciones, incluyendo mediciones interiores, levantamientos forestales, captura de activos digitales y despliegue de robots. Ya sea para usuarios individuales, equipos colaborativos o proyectos a escala industrial, Pocket2 simplifica flujos de trabajo complejos en un único proceso estandarizado, permitiendo una ejecución más rápida y una mayor eficiencia.

Fusión de sensores multimodales

No se requiere entrenamiento: simplemente enciende y escanea. Pocket2 combina una cámara con obturador global, LiDAR e IMU con el algoritmo MindSLAM® para ofrecer odometría estable y nubes de puntos coloreadas de alta precisión en tiempo real, incluso en entornos complejos o dinámicos



Sincronización en la nube con un solo toque & colaboración multidispositivo

Se conecta de manera fluida con tu aplicación y la nube, generando automáticamente archivos 3D de alta calidad y bajo peso. Los datos pueden visualizarse, editarse y exportarse en múltiples dispositivos, habilitando la colaboración en tiempo real y acelerando la entrega de proyectos.



Nube de Puntos en Tiempo real

Pocket2 admite un flujo de trabajo real de 'escanea y visualiza', permitiendo la refinación instantánea de detalles. Esto reduce áreas dispersas y puntos ciegos por oclusión, al tiempo que garantiza la integridad, precisión y usabilidad de los datos para medición y modelado



“Ecosistema de colaboración robótica”

¡Más que un escáner! Es la puerta de entrada al ecosistema tecnológico multifacético. A través de una integración profunda con el módulo Odin, alimenta datos ambientales 3D precisos en sistemas robóticos, habilitando percepción avanzada y toma de decisiones autónoma



Mobile Software

MindCloud Go

Diseñado para una adquisición de datos en sitio sin interrupciones y visualización de nubes de puntos en tiempo real.

- **Modos de adquisición flexibles:** admite tanto RTK como GCP (Puntos de Control en Tierra) para la recolección de datos de alta precisión
- **Renderizado versátil:** cambia instantáneamente entre modos de intensidad, elevación y color verdadero
- **Escaneo adaptable:** alterna entre modo estándar y modo degradado
- **Modos de escaneo** para manejar entornos desafiantes
- **Gestión en el dispositivo:** incluye funciones de proyectos locales. Almacenamiento y vista previa de nubes de puntos en tiempo real.



Software de procesamiento de escritorio

MindCloud Studio

Diseñado para un procesamiento eficiente de nubes de puntos y su conversión

- **Computación de alta velocidad:** algoritmos avanzados garantizan un procesamiento rápido y una visualización superior
- **Amplia compatibilidad de formatos** totalmente compatible con las, .laz, .fbx, .e57, .pcd, .ply y .obj.
- **Simulación & Modelado:** Exporta USD (NVIDIA Omniverse) formato que genera mallas en color blanco y en color verdadero.
- **Registro de precisión:** Incluye selección manual de puntos de enlace y registro fino mediante ICP .
- **Union sin interrupciones:** “Relé de escaneo con un solo clic para la fusión automática de datos multiestación.
- **Integración de GCP:** Compatible con la importación de puntos de control externos para mayor precisión

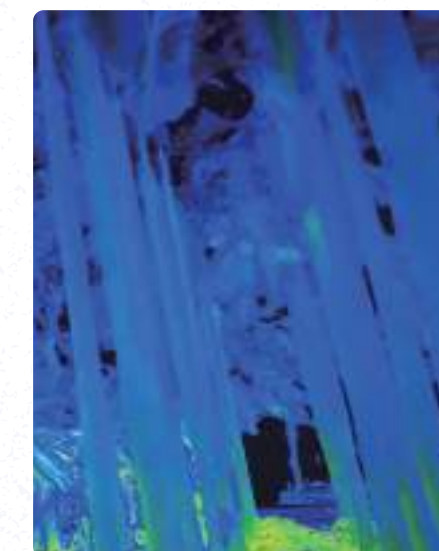


Escenarios de aplicación.



Medición de interior & planificación de renovación

Después de la captura, Pocket2 permite la carga en la nube con un solo clic y la rápida generación de dibujos CAD y archivos acotados, proporcionando soporte sólido de datos y una visualización clara para diseño, construcción y reportes



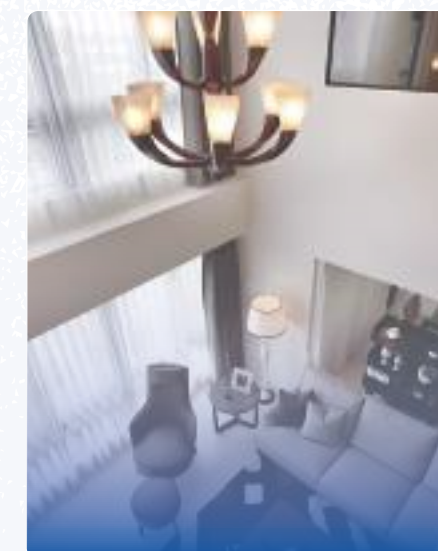
Levantamiento Forestal & Muestreo ecológico

Para aplicaciones forestales, Pocket2 etiqueta especies de árboles y sus ubicaciones mientras genera nubes de puntos de alta densidad del bosque. Admite la exportación de datos estructurados como tipo de especie y distribución espacial, facilitando la producción de archivos de muestreo y reportes estadísticos.



Captura de activos digitales & registro de patrimonio cultural

Para patrimonio cultural y arquitectura histórica, Pocket2 captura fachadas, texturas y detalles estructurales con alta fidelidad. Los datos pueden importarse en Blender, Unreal o plataformas BIM para modelado, restauración y reconstrucción digital



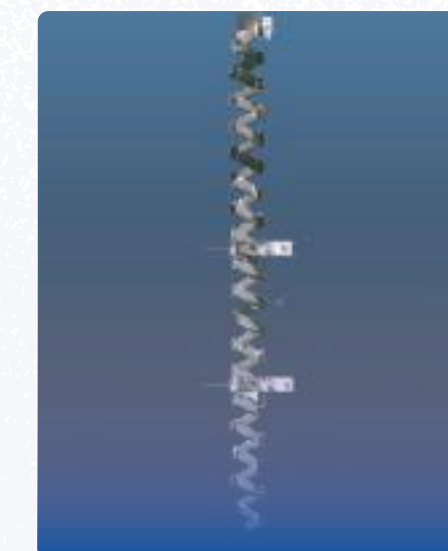
Registro 3D interior con visualización de diseños mediante IA

Para medición de diseño interior y renovación, Pocket2 admite reconstrucción 3D integrada y salida de texturas. Con MindCloud, genera modelos de malla y renderizados gaussianos para diseño asistido por IA y planificación espacial.



Despliegue Robotico & Navegación y Mapeo

Para entornos de trabajo robóticos, Pocket2 permite escanear rápidamente y generar mapas de navegación de alta precisión con un solo clic. Al combinarse con el módulo Odin, habilita un despliegue rápido de robots, una relocalización precisa y la evasión dinámica de obstáculos



Escenarios de degradación & mapeo robusto

Superioridad algorítmica: aprovecha algoritmos únicos para mantener la precisión en entornos desafiantes. Entornos sin características: específicamente optimizado para espacios estrechos y áreas carentes de rasgos visuales distintivos. Alcance de aplicación: ideal para escaleras en edificios altos, interiores de túneles y otras inspecciones estructurales complejas

