

# Introducing A New Vision

Fast

Simple

Mobile

Reliable

**ZEB-CAM** - Adding vision and context to your 3D scan data



## 機能

### 互換性

既存のZEB-REVOハードウェアとシームレスに統合

### コンテキスト

ZEB-CAMはコンテキストデータをスキャンデータに追加し、特徴抽出がこれまで以上に簡単

### 画像

光学技術により、取得した画像と点群データの正確な同期が可能

## 主な機能

ZEB-CAMは、ZEB-REVOの新しいアドオンオプションで、スキャンデータにコンテキストイメージを追加します  
新しいREVOユーザーと既存のREVOユーザーの両方に利用可能です

GeoSLAM Desktopのローカル処理エンジンを使用して、スキャンデータから直接抽出された2Dフロアプランと  
並行してコンテキストビジュアルイメージを表示できます

任意の画像をクリックすると、スキャンデータ内のその位置に自動的に移動します

2Dフロアプラン上の任意の点をクリックすると、その位置に対応するコンテキストイメージが自動的に  
表示されます



## ZEB-CAM仕様

カメラタイプ	GoPro Session	データ保存メディア	内蔵SDカード
モード	ビデオ	電源	内蔵バッテリー
ビデオ解像度	1440p	バッテリー寿命	2時間連続使用
フレーム数/秒	30	画像の同期	統合慣性センサを使用するオプティカル
画像解像度	1920 x 1440	接続	マルチピンLEMOコネクタ付き1.5mケーブル
視野 (FOV)	Ultrawide (~120°x 90°)	ソフトウェア	GeoSLAMデスクトップ2017