Marktübersicht -Version 3-

Auswahl an kommerziellen Laserscannern, die sich aufgrund ihres Messbereich und der Messgeschwindigkeit für das Bauaufmaß eignen.

Produkt	Imager 5003	CYRAX 2500	SOISIC	LMS-Z210	DeltaSphere-3000	Callidus V1.1	iQsun	
		cyrax leica			Sex tas Sphere - 3000 Stortess		iQsun Q	
Hersteller	Zoller+Fröhlich GmbH Wangen im Allgäu	Cyra Technologies, Inc. Oakland, USA	MENSI Fontenay-sous-Bois, Frankreich	RIEGL Laser Measurement Systems GmbH Horn, Österreich	3rdTech Inc. Chapel Hill, USA	Callidus Precision Systems GmbH Halle (Saale)	iQsun GmbH Ludwigsburg	
	www.zofre.de	cyra.com	www.mensi.com	www.riegl.co.at	www.3rdtech.com	www.callidus.de	www.iQsun.com	
Meßverfahren	Phasenlaufzeit	Impulslaufzeit	Triangulationsverfahren	Impulslaufzeit	Impulslaufzeit	Impulslaufzeit	Phasenlaufzeit	
Laser								
Wellenlänge	780nm (LIR)	532nm (VIS,grün)	640nm		670nm	905nm (LIR)	635 und 780nm	
Klasse⁵	1	2	3A	1	3°	1		
Strahldivergenz	0.1mrad	~0.12mrad	~0.04mrad	~3.0mrad		~0.1mrad	0.1mrad	
	ca. 3-4mm/10m	<6mm/50m		30m/10m		ca. 10mm/10m	3mm, kreisrund	
Abtastung								
α-Ablenkung ⁶	rotierendes 45°-Prisma	Planspiegel	Spiegel	Spiegelpolygon	rotierendes Prisma	rotierendes Prisma		
(horizontal)	ca. 1/50°	>1/3500°	>1/70°	ca. 1/3-1/14°	1/4-1/20°	1/4°	ca. 1/110° (0.009°)	
	7.8mm/10m	0.1mm/10m	1mm/10m					
β-Ablenkung ⁷	Servo	Planspiegel	Servo	Servo	Servo	Servo		
(vertikal)	ca. 1/10°	>1/3500°	>1/70°	ca. 1/3-1/14°	1/4-1/20°	1/16°	ca. 1/55° (0.018°)	
	7.5mm/10m	0.1mm/10m	1mm/10m					
Auflösung				1	_			_
Strecke	0.38mm			25mm	0.1in	1mm	<1mm/17Bit	
Reflektivität	16Bit						11Bit	
Messbereich			T -			Τ		1
Gesichtsfeld ¹	Panorama	Camera	Camera	Camera	Panorama	Panorma	Panorma	
Entfernung	<12.6m oder <25.2m	1.5-100m	2,5-25m	2-350m	2.5-12m	<32m	<80m	
horizontal ³	400gon	ca. 44.4gon	ca. 51gon	ca. 88.9gon	400gon	400gon	400gon	
vertikal ³	ca. 66.7-133.3gon	ca. 44.4gon	ca. 356gon	ca. 377.8gon	ca. 166.7gon	ca. 33-200gon	366gon	
Meßgeschwindigkeit				1	_			_
Meßfrequenz	96.000Hz	2.000Hz		20.000Hz	25.000Hz	28.000Hz	250.000Hz	
Meßpunkte/h	2250 Millionen	1 Million	0.36 Millionen	ca. 10 Millionen	36 Millionen		720 Millionen	
horizontal				10-40 Scans/s				
vertikal				5-20°/s			2000upm	
1 Scanvorgang	2-3 min	höchste Auflösung	höchste Auflösung	89x378gon	167x400gon	177x400 gon	8000x7200 Pkte	
		max. Scanbereich	max. Scanbereich	444x1800 Pkte	3000x7200 Pkte	600x1440 Pkte	160s	
Abmana (O		ca. 1.5h	ca. 52 Tage	2 min	ca. 45min	10 min	1	
Abmessungen (Sensor)	24v27v42ers	40×20×44 om	100×20×40 0/2		22220240	20,20,40 ave	40×20×25 am	
Länge, Breite, Höhe	31x27x42cm	40x32x41cm	100x20x40cm		33x29x10cm	30x30x46 cm	40x20x25cm	
Gewicht	27.5kg	20.5kg	14kg		ca. 12kg	13kg	9kg	
Software	Dunkhuelke V V 7 D - fl	Dundshandles V V 7 D - 5	Dunkhualka VV7	Dunlehvalles	Dumlehandles	Devolativables V V 7. D. fl		
originäre Meßwerte⁴	Punktwolke X,Y,Z,Refl.	Punktwolke X,Y,Z,Refl. Digitalvideo	Punktwolke X,Y,Z Digitalvideo	Punktwolke X,Y,Z,Refl.	Punktwolke X,Y,Z,Refl. Farbinformationen RGB	Punktwolke X,Y,Z, Refl. Digitalfoto, Panorama farbcodierte Punktwolke		
Name/Version	keine	Cyclone 3.1, CloudWorks	3Dipsos 2.3	3D-RisSCAN	keine	3D-Extractor		
Modellierung ²	-	Dreiecksvermaschung Flächen 2. Ordnung 3D-Modell	Dreiecksvermaschung Flächen 2. Ordnung 3D-Modell	Dreiecksvermaschung		Flächen 2. Ordnung 3D-Modell		
		OD WIOGOII	OD WOOGH					

Stationierung/ Orientierung	-	freie Stationierung über identische Flächen Paßpunktkugeln, Tachymeter	freie Stationierung über Paßpunktkugeln	direkte Stationierung		freie Stationierung über identische Flächen Elektronische Bussole Prismen	
Export	-	Microstation, AutoCAD	Microstation, AutoCAD, VRML	PIF-Format (PolyWorks), VRML		ACIS u.a	
Preis							
Sensor+Software	ca. 130.000 €	ca. 170.000 €	ca. 120.000 €	ca. 60.000 €	ca. 49.000 \$	ca. 60.000 €	
Zubehör/Kompatibilität			•				·
Dreifuß		Eigenentwicklung	Eigenentwicklung	Adpater	Standard	Eigenentwicklung	Standard
Stativ		Eigenentwicklung	Eigenentwicklung	Standard	Standard	Eigenentwicklung	Standard
Besonderheiten							
	mit unterschiedlichen Ablenkeinheiten erhältlich	Rasterweite freiwählbar Scanbereich freiwählbar	Video-Camera Rasterweite freiwählbar Scanbereich freiwählbar		optionale Digitale Farbkamera	integrierte Videokamera Neigungssensor Elektronischer Kompass	
Genauigkeit							
Strecke	3mm+2mm/1m	4mm		25-100mm	7.6mm	5mm	2mm/10m
Winkel ³	ca. 22mgon	3.8mgon		-		horizontal: ca. 19mgon vertikal: ca. 33mgon	
Koordinaten		6mm/50m	0.3mm (2m)/0.6mm (5m)	>25mm	10mm?	8mm/10m	

(alle Angaben ohne Gewähr, Stand:Oktober 2002)

- Panorama-View-Scanner: besonders geeignet für die Aufnahme aus dem Objektinneren (Räume, Höhlen)
- Camera-View-Scanner: besonders geeignet für die Aufnahme außerhalb des Objektes (Skulpturen, Werkstücke)

5) Laserklassen

- Klasse 1 Die zugängliche Laserstrahlung ist ungefährlich.
- Klasse 2 Die zugängliche Laserstrahlung liegt nur im sichtbaren Spektralbereich (400nm bis 700nm). Sie ist bei kurzzeitiger Bestrahlungsdauer
- (bis 0,25s) ungefährlich auch für das Auge.
- Klasse 3A Die zugängliche Laserstrahlung wird für das Auge gefährlich, wenn der Strahlungsquerschnitt durch optische Instrumente verkleinert wird. Ist dies nicht der Fall, ist die ausgesandte Laserstrahlung im sichtbaren Spektralbereich (400nm bis 700nm) bei kurzzeitiger Bestrahlungsdauer (bis 0,25 s) ungefährlich auch für das Auge, in den anderen Spektralbereichen auch bei Langzeitbestrahlung, ungefährlich.
- Klasse 3B Die zugängliche Laserstrahlung ist gefährlich für das Auge und in besonderen Fällen auch für die Haut.
- Klasse 4 Die zugängliche Laserstrahlung ist sehr gefährlich für das Auge und gefährlich für die Haut. Auch diffus gestreute Strahlung kann gefährlich sein. Die Laserbestrahlung kann Brand- oder Explosionsgefahr verursachen. ⁶⁾ primäre (schnelle) Rotation

⁷⁾ sekundäre (langsame) Rotation

© Dipl.-Ing. Fredie Kern f.kern@xdesy.de www.xdesy.de

¹⁾ Gesichtsfelder/Gerätetypen

²⁾ Flächen 2. Ordnung bzw. 3D-Primitive: Kugelfläche, Zylinderfläche, Kegelfläche, Hyberboloidfläche usw.

³⁾ Winkelangaben in Neugrad (1gon = 1.000mgon = 1\400 Vollkreis)
4) X,Y,Z: Koordinatentripel; Refl.: Reflektanz bzw. Intensität