CAPTURE GEARS

OmniSLAM 日本正規代理店

OmniSLAM 機種選定ガイド

OmniSLAM は、ハンドヘルド・バックパック・車載対応のモバイル3Dレーザースキャナーとして、R8 / R8+ / D8 / T8 / RM+ / Q8 の各機種をラインナップしています。本ガイドでは、用途・現場条件・精度要求に応じた最適機種の選定方法を解説します。

1. 機種比較表

機種	フォームファクタ	LiDAR構成	動的精度	点群密度	主な用途
R8	ハンドヘルド / バックパック	回転シングル	cm級	標準	一般測量・現況記録
R8+	ハンドヘルド / バックパック / 車載	回転シングル	**2mm**	**250,000 pts/m²**	高精度測量・BIM・公共測量
D8	バックパック / 車載	固定デュアル	**2mm**	高密度	長距離測量・MMS・道路
T8	車載専用	固定トリプル	**2mm**	超高密度（1.92M pts/s）	高速道路・長距離インフラ
RM+	ハンドヘルド / バックパック	回転シングル	**2mm**	高密度	坑内・鉱山・トンネル・3DGS
Q8	準備中	—	—	—	詳細準備中

2. 用途別おすすめ機種

屋内BIM・建築現場

推奨: R8+ または RM+

- R8+: ハンドヘルド・バックパック両用、動的精度2mm、点群密度250,000pts/m²でBIM連携に最適
- RM+: R8+同等精度に加え、3DGS（3Dガウシアンスプラッティング）・Mesh自動生成に最適化

公共測量・i-Construction

推奨: R8+ または D8

- R8+: mm級精度で起工測量・出来形管理に対応、歩行メインの複雑地形に最適
- D8: 固定デュアルLiDARでTLS同等品質、30km/hでの車載スキャンが可能

MMS（モービルマッピングシステム）

推奨: D8 または T8

- D8: 30km/hでの走行スキャン、一般道・都市部の道路測量に最適
- T8: 60km/hでの高速走行スキャン、毎秒1.92M点の超高密度点群、高速道路・幹線道路に最適

トンネル・鉱山・坑内

推奨: RM+ または R8+

- RM+: 防爆対応オプションあり、3DGS・Mesh自動生成で坑内デジタルツイン構築が容易
- R8+: 一般的なトンネル測量に対応、GNSS不要のピュアSLAMで地下環境でも使用可能

森林測量・植生調査

推奨: R8+ または D8

- R8+: 徒歩での森林詳細スキャン、GNSS届かない密林でもピュアSLAMで連続スキャン
- D8: 車載での広域森林測量、林道沿いからの広範囲植生データ取得

一般測量・現況記録

推奨: R8

- cm級精度で十分な現況記録・概略測量に最適
- 最もコストパフォーマンスの高いエントリーモデル

3. 機種選定フローチャート

> **Q1. 車載スキャンが必要ですか？**
>
> → **はい**: Q2 へ進む
>
> → **いいえ**: Q3 へ進む

> **Q2. 走行速度はどのくらいですか？**
>
> → **60km/h 以上**: T8 を推奨
>
> → **30km/h 前後**: D8 または R8+（車載）を推奨

> **Q3. 主な用途は何ですか？**
>
> → **坑内・鉱山・防爆が必要**: RM+ を推奨
>
> → **高精度BIM・公共測量**: R8+ を推奨
>
> → **一般測量・現況記録**: R8 を推奨

4. 選定のポイント

フォームファクタ（運用形態）

- **ハンドヘルド**: 手持ちで狭小空間・建物内部をスキャン
- **バックパック**: 背負って歩行スキャン、長時間運用に最適
- **車載**: 車両・ボート・ドローンに搭載、高速・長距離スキャン

精度要求

- **cm級精度**: 現況記録・概略測量（R8）
- **mm級精度**: 公共測量・BIM・出来形管理（R8+、D8、T8、RM+）

現場条件

- **屋内・狭小空間**: ハンドヘルド / バックパック（R8、R8+、RM+）
- **屋外・広範囲**: バックパック / 車載（R8+、D8、T8）
- **高速走行（30〜60km/h）**: 車載専用（D8、T8）
- **GNSS遮断環境**: 全機種対応（ピュアSLAM）

5. 価格帯とコストパフォーマンス

OmniSLAM の価格は、四半期ごとに改定され、為替・国際輸送費・関税の変動により変わります。一般的な価格帯の目安：

- **R8** — エントリーモデル (最も手頃)
- **R8+** — ミッドレンジ (コストパフォーマンス最高)
- **D8** — ミッドハイ (固定デュアル LiDAR)
- **T8** — ハイエンド (車載専用・超高密度)
- **RM+** — スペシャル用途 (防爆・3DGS/Mesh)

> **コストパフォーマンス重視なら R8+ が最もおすすめ**
>
> mm級精度、ハンドヘルド / バックパック / 車載の3役対応、TLSの1/10の作業時間という、最高のバランスを誇ります。

6. まとめ：迷ったら R8+ を選べば間違いなし

OmniSLAM の機種選定で迷ったら、**R8+** を選べばほぼ間違いありません。以下の理由から、最も汎用性が高く、コストパフォーマンスに優れています：

- **動的精度 2mm** — 公共測量・BIM・i-Construction に対応
- **ハンドヘルド / バックパック / 車載の3役** — あらゆる現場に対応
- **点群密度 250,000pts/m²** — 高精度解析・図化に十分
- **GNSS 不要のピュア SLAM** — トンネル・地下でも使用可能
- **TLS の 1/10 の作業時間** — 生産性が圧倒的に高い

その他の機種は、以下のような特殊要件がある場合に選定してください：

- **D8** — 30km/h 車載スキャンが必要
- **T8** — 60km/h 高速スキャンが必要
- **RM+** — 防爆対応、または 3DGS/Mesh 自動生成が必要
- **R8** — 予算重視、cm 級精度で十分

7. 詳細スペック比較表

項目	R8	R8+	D8	T8	RM+
動的精度	cm級	**2mm**	**2mm**	**2mm**	**2mm**
点群密度	標準	**250k pts/m²**	高密度	超高密度	高密度
点群厚み	—	**2mm**	**2mm**	**2mm**	**2mm**
走査距離	120m	120m / 160m	120m	120m	120m
LiDAR構成	回転シングル	回転シングル	固定デュアル	固定トリプル	回転シングル
最大走行速度	歩行	15 km/h	30 km/h	60 km/h	歩行
点群レート	—	640k pts/s	—	1.92M pts/s	—
フォームファクタ	HH / BP	HH / BP / 車載	BP / 車載	車載専用	HH / BP
防爆対応	—	—	—	—	オプション
3DGS/Mesh	対応	対応	対応	対応	最適化

※ HH = ハンドヘルド、BP = バックパック

8. お問い合わせ・お見積り

機種選定にお悩みの方、詳細な仕様・価格をお知りになりたい方は、CAPTURE GEARS までお気軽にお問い合わせください。

> **CAPTURE GEARS（株式会社VAULT）**
>
> 〒150-0002 東京都渋谷区渋谷2-19-15 宮益坂ビルディング609
>
> メール: info@datavault.co.jp
>
> Web: https://capturegears.jp/
>
> 営業時間: 平日 10:00〜18:00（土日祝休業）

提供サービス

- **OmniSLAM R8+ 実機デモ**: 現場条件に合わせた実機デモを承ります
- **無料トライアルスキャン**: 毎月先着3社限定で、当社スタッフが現場をスキャン
- **公共測量の精度・性能試験サポート（有料）**: 試験計画立案から実施支援まで

- **データ加工・パイプライン構築**: 点群からCAD/BIM/3DGSまで一貫対応

詳細は https://capturegears.jp/services/ をご覧ください。

© 2026 VAULT Inc. — OmniSLAM Authorized Distributor in Japan

本資料の内容は2026年10月時点のものです。仕様・価格は予告なく変更される場合があります。