技术参数

型号	K120	K120 Plus	K300		
测程	0.05-120m	0.05-120m	0.5-300m		
线数	16线	32线	32线		
扫描速度	320,000点/秒	640,000 点/秒	640,000 点/秒		
重量	1.75kg	1.75kg	1.45kg		
激光等级		Class 1 (IEC 60825-1:2014) 人眼安全			
激光波长	905nm				
回波模式	8-bit 双回波				
扫描频率	10Hz				
扫描视场角	360° (H) x 285° (V)				
扫描原理	激光传感器360°机械旋转				
内置相机	内置2个13MP鱼眼相机,总计26MP				
外置相机	全景相机拍照模式:72MP; 全景相机视频模式:29.5 MP / 30 fps				
水平角分辨率	0.18° (10 Hz)				
垂直角分辨率	2°	1°	1.3°		
相对精度	最高可达1cm				
绝对精度	最高可达3-5cm				
GNSS系统	GPS + Glonass + Beidou + Galileo, 多星座追踪				
信号跟踪	1698通道				
RTK定位精度		RMS 1 cm + 1 ppm			
网络CORS	内置Nano	内置Nano SIM卡槽,支持接入千寻知寸及中国移动CORS网络			
定位数据刷新率	最大100Hz				
里程累计误差		0.1%~0.2% (无闭环情况下)			
设备连接/数据下载	Wi-Fi、网线、Type-C USB 3.0				
数据存储	内置SSD 512GB (可根据需求扩展)				
系统供电	手柄电池 3500 mAh, 50 Wh, 14.4 V				
续航时间	1.5-2小时/块				
外壳材质		航空级铝材,高防护,高抗干扰			
系统功耗	26W				
防护等级	IP54				
尺寸	103 x 217 x 388 mm (L x W x H)				
环境温度	-	-20°C~65°C(工作),-40°C~85°C(储存)			

版本配置(适用以上三款设备)

版本	基础版	标准版	专业版
激光头	J	J	J
LED屏幕	√	√	√
状态灯	√	1	√
手柄电池	√	√	√
内置13MP*2鱼眼相机	√	√	√
外置72MP全景相机	/	/	√
内置GNSS板卡	/	√	√
GNSS天线	/	√	V



广州南方测绘科技股份有限公司

地址:广州市天河智慧城思成路39号南方测绘地理信息产业园 电话:020-22131700 邮编:510663 400-7000-700
全国统一服务热线 ►



K系列手持三维激光扫描仪

K系列手持三维激光扫描仪,采用行内公认品质卓越的激光雷达与IMU传感器,基于SLAM技术,可不依赖于GNSS定位,运用于室内外多种应用场景,旋转式扫描,360°×285°视场角,精准采集各角落数据,手持作业,作业人员在行走中轻松获取高精度点云。





功能特色

1cm系统精度:	SLAM技术:	360°×285°视场角:
内置全星系多频GNSS板卡,	基于SLAM技术原理,可不依赖于GNSS,	旋转式扫描,360°×285°超广
差分定位精度可达1cm。	获取室内外多种应用场景的高精度点云。	视场角,角落数据完整。
标靶点测量:	手持扫描:	2h工作时长:
通过标靶点测量可将相对点云	手持作业,步行移动至待测区域,所至即	高性能手柄电池,可满足1.5-2h
转化到绝对坐标系。	所得,灵活高效。	作业时长。

作业计时、数据正在存储等。

主机视窗:

彩色点云: 支持接入全景相机,采集全景影像数据,通过软件可对点云赋色,生成彩色点云。

可提示用户当前设备的状态信息,如:初始化中、

背包拓展:

单人作业可在背包与手持两种作业模式下自如切换,无需设备箱或拉杆箱,背包兼具收纳功能。

支持手机APP/WEB端控制:

手机APP/WEB端连接设备后可控制设备开始或停止扫描并 查看设备电量、卫星数量、RTK状态及数据存储等信息。

应用领域

















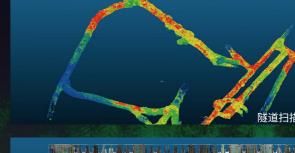


占云场暑













RobotSLAM Engine软件

- ①点云一键融合,快速匹配解算;
- ②点云优化匹配全自动运行,也可手动干预,彻底跟点云分层说再见;
- ③亿级点云文件加载后秒开浏览,具备多种点云渲染方式,操作丝滑流畅;
- ④支持三维坐标精度检核,带点云分类、DEM输出等实用功能;
- ⑤原始/优化后/抽稀后/彩色点云多种成果输出根据实际需求可选;
- ⑥具备方量计算功能,可计算堆体和露天矿山等方量数据。

