

KOLIDA 科力达®
做中国最优秀的测绘仪器供应商

幻影 MF2500
无人机航测解决方案

面向
测绘 4D 数据产品的
航测生产系统



广东科力达仪器有限公司

销售中心：广州市天河智慧城思成路 39 号地理信息产业园 8 楼 (510663)
电话：020-22131700 传真：020-22131709

✉ kolida@163.com
www.kolida.com.cn

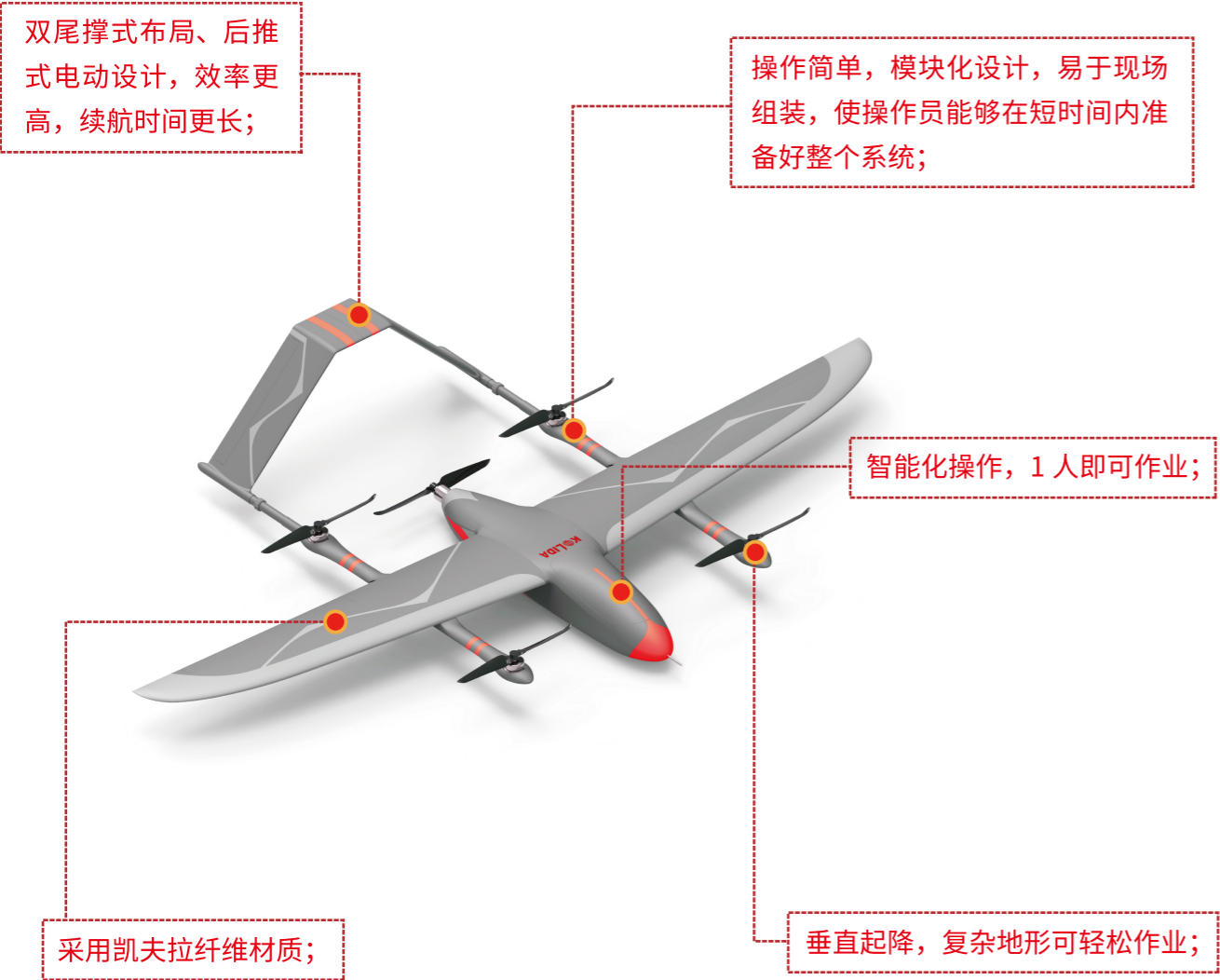
KOLIDA 科力达®
做中国最优秀的测绘仪器供应商

作业流程



飞机特点

幻影 MF2500 垂直起降固定翼无人机，采用多旋翼与双尾撑固定翼相结合的方式，兼具固定翼无人机航程大和多旋翼无人机便捷起降的特点，无需借助跑道和弹射架，对于起降场地要求小，可在山区、丘陵、高原等复杂地形区域顺利作业。全程自主飞行，只需在地面站规划好航线即可自行完成数据采集、飞行状态转换、垂直起降等飞行阶段，专为大面积航测设计的无人机飞行平台。




无人机参数

项目	参数
翼展 / 机身长度	2500 mm / 1480 mm
起飞重量	11 Kg
*续航时间	2.5 h
最大航程	180 Km
巡航速度	75 Km / h
抗风能力	6级
实用升限	5500m
任务载荷	1~2Kg
RTK/PPK精度	1cm+1ppm

*备注：续航时间取决于飞行环境

研发专利

拥有国家知识产权局外观设计专利证书和实用新型专利证书。

可定制挂载设备

	传感器尺寸	单镜头像素	分辨率	镜头	GSD(cm)	航高(m)	作业效率 (平方公里/架次)
单镜头	35.9x24.0mm (全画幅)	4200万	7952x5304	35mm	5	387	24
					10	775	46
双镜头	35.9x24.0mm (全画幅)	3600万	7360x4912	35mm	3.5	251	7
					5	358	11
五镜头	23.5x15.6mm (APS-C画幅)	2400万	6000x4000	35/20mm	3.5	178	12
					5	255	18

系统优势

◎ 超长续航2.5小时

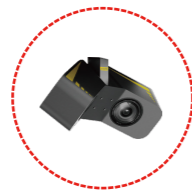
续航 2.5 小时，航程 180Km，大幅度领先市面垂直起降无人机产品（标配两组电池，一组续航 2.5 个小时，在两组电池都充满电的情况下，一天不充电可以作业 5 个小时，满足一天的作业需求）



单镜头相机



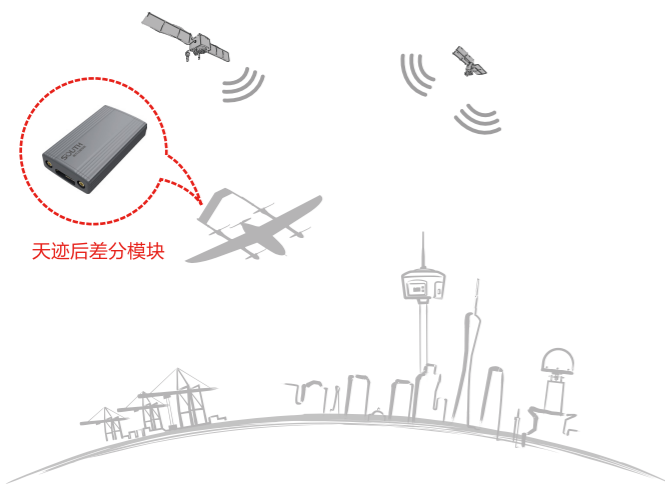
五镜头相机



双镜头相机

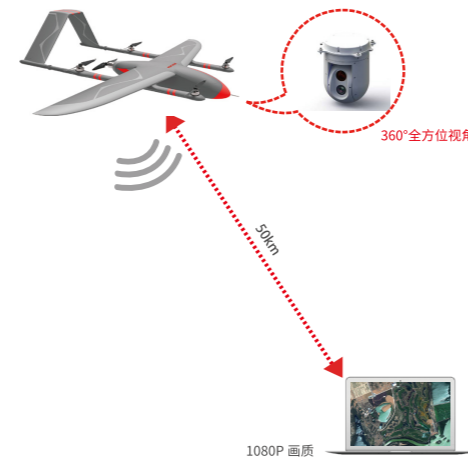
◎ 1:500免像控

幻影 MF2500 姿态稳定，数据质量极佳，机载 RTK/PPK 刷新频率最高达 100Hz，定位精度 1cm+1ppm



◎ 全高清(1080P)实时图传50公里

可定制挂载 360°视角吊舱，搭载 COFDM 全高清图传系统，传输距离 50 公里，最远可达 100 公里，分辨率 1080P



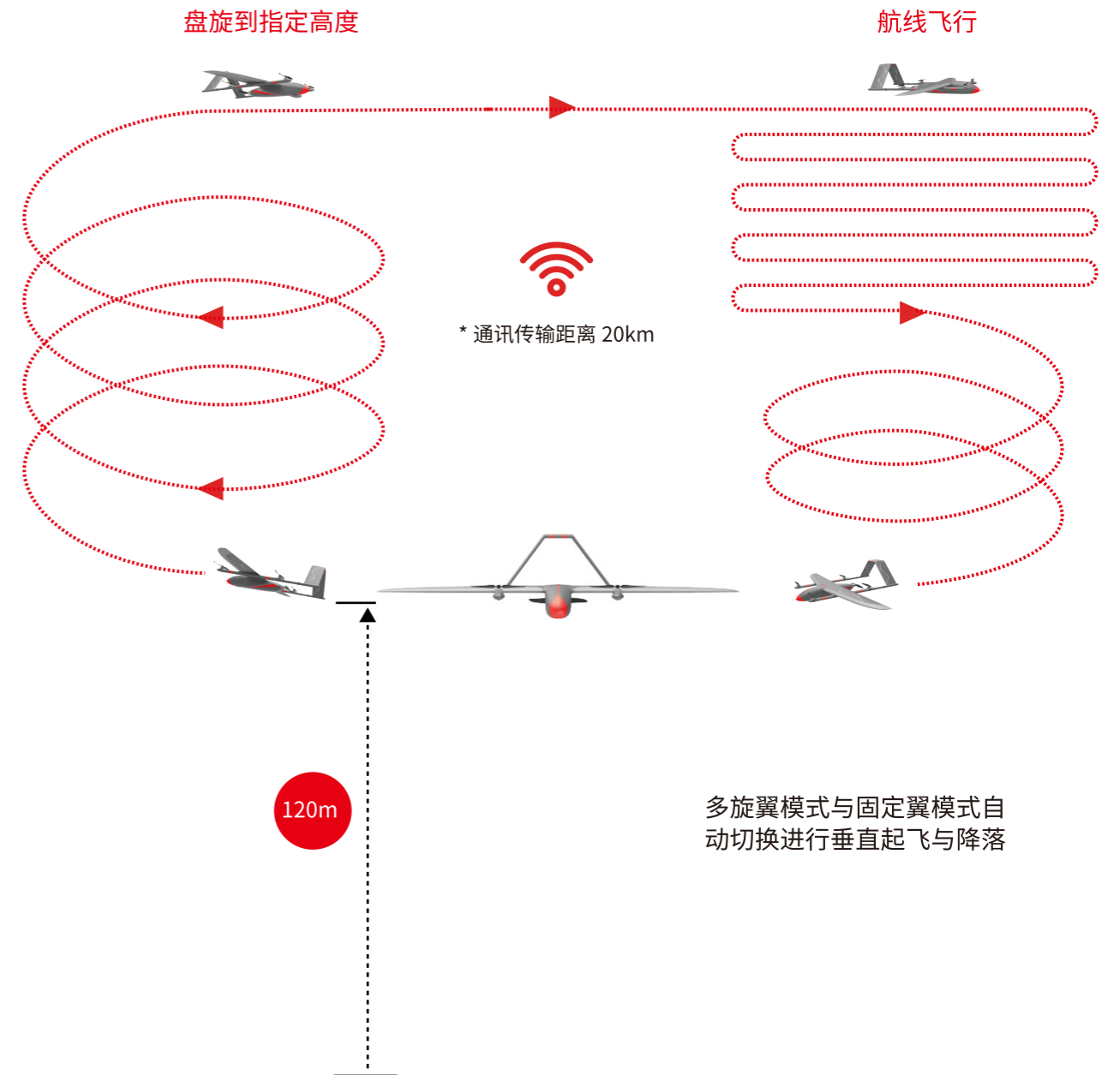
◎ CORS系统全国覆盖,免静态站

科力达已经建立近 5000 个 CORS 站，基本覆盖全国范围，CORS 覆盖范围内作业无需架设 RTK 静态站



◎ 垂起高度120m

支持垂直起降 120 m，轻松应对各种作业环境，领先市面上大部分垂直起降无人机



* 备注：通讯传输距离在无干扰室外空旷环境测得，实际使用因环境和飞行方式不同而有所差异；若定制挂载全高清图传系统，通讯距离可达 50km。

科力达航测影像处理系统KolidaUAV

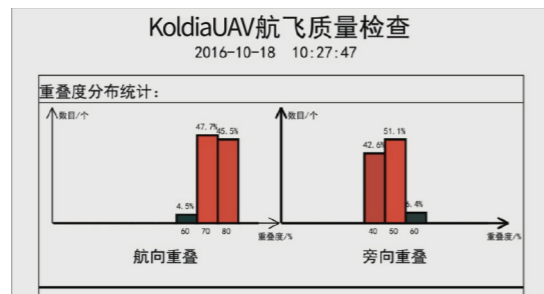
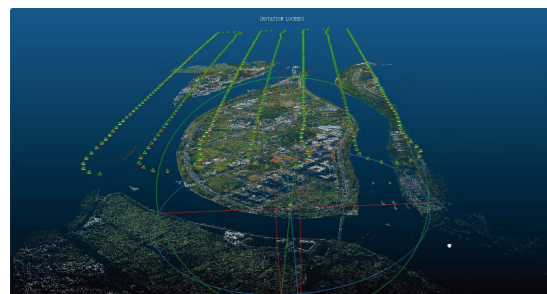
系统简介

KolidaUAV 是科力达研发的一款无人机航空摄影测量内业处理软件，该软件针对无人机低空摄影测量作业流程特点，设计出操作简单，自动化程度高的使用界面，用于生产数字高程模型 (DEM)，数字表面模型 (DSM)，数字正射影像图 (DOM)。提供基于 DSM 点云的数据裁剪、等高线计算、点云抽稀、三维地形自动建模、高程伪彩渲染、角度距离量测等常用数据加工与分析功能。软件充分利用计算机多核并发性能，有效缩短数据解算的时间。

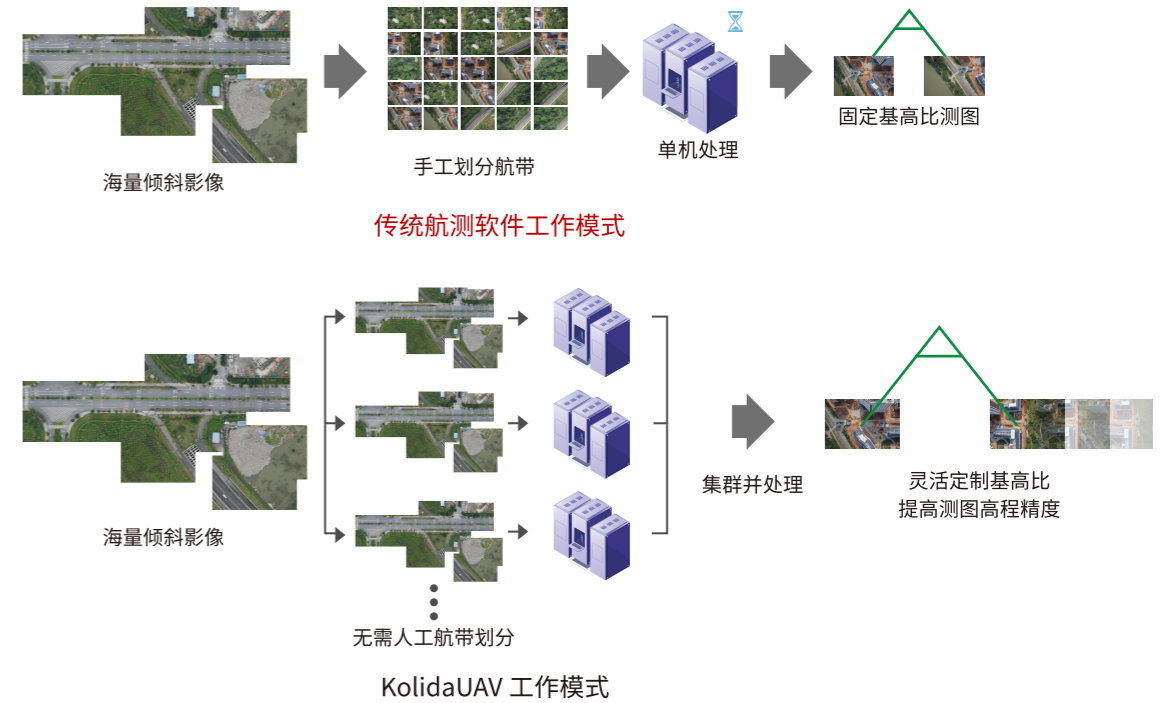


系统特点

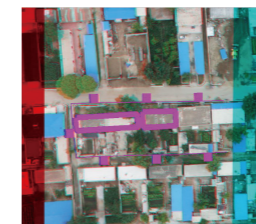
- 数据质检模块，输出航飞姿态直方图质检报告
- 一键自动空三匹配、区域网平差、密集匹配
- 多核 CPU 并发处理，支持数千张影像同时解算
- 支持多光谱影像空三解算
- 空三立体像对可调节输出基高比，提高高程采集精度



工作模式



数据成果



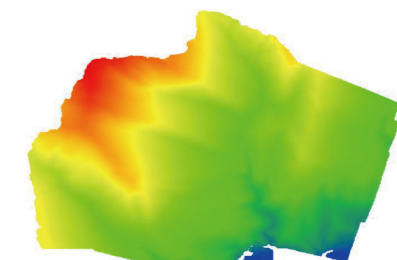
空三立体测图像对



DOM



DSM



DEM

科力达影像建模系统 Kmap3D

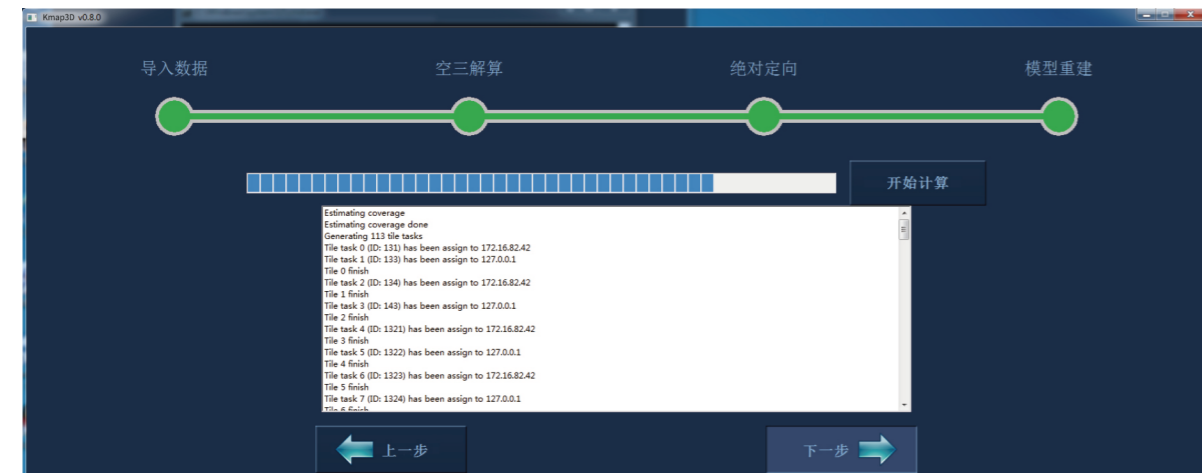
系统简介

Kmap3D 是科力达研发推出的一款分布式自动影像三维建模软件系统。该系统主要应用于解析倾斜影像，将影像还原成实景三维模型。系统采用分布式并发处理架构，支持计算机集群运算，有效应对海量倾斜影像的建模任务。系统计算节点支持热插拔，可在计算过程中动态增删从机节点，具备灵活的扩容能力。

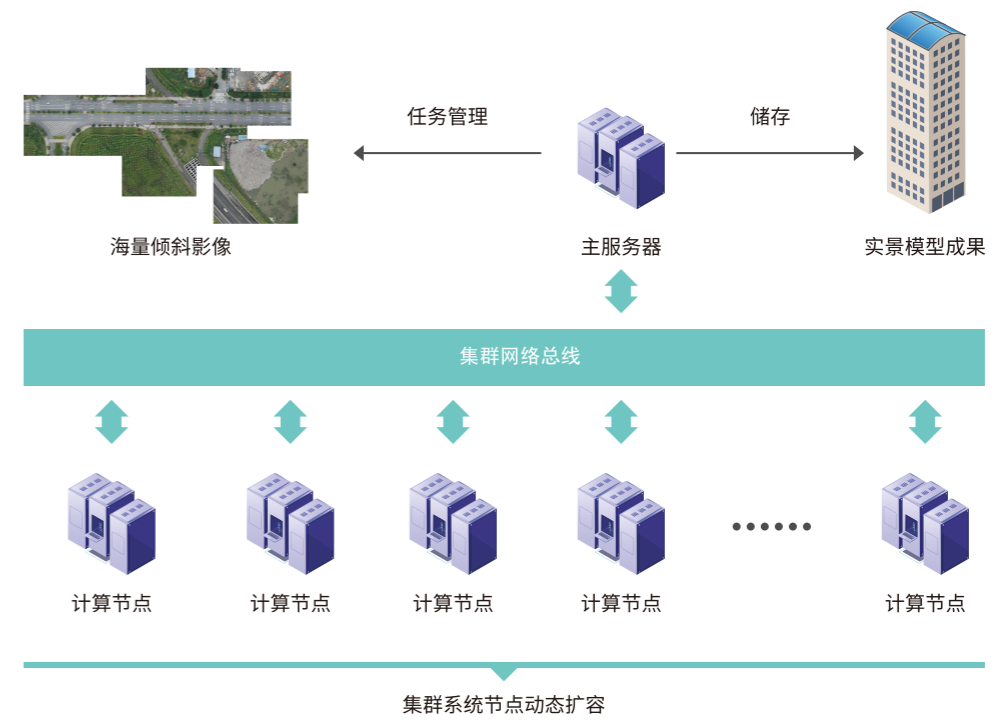


系统特点

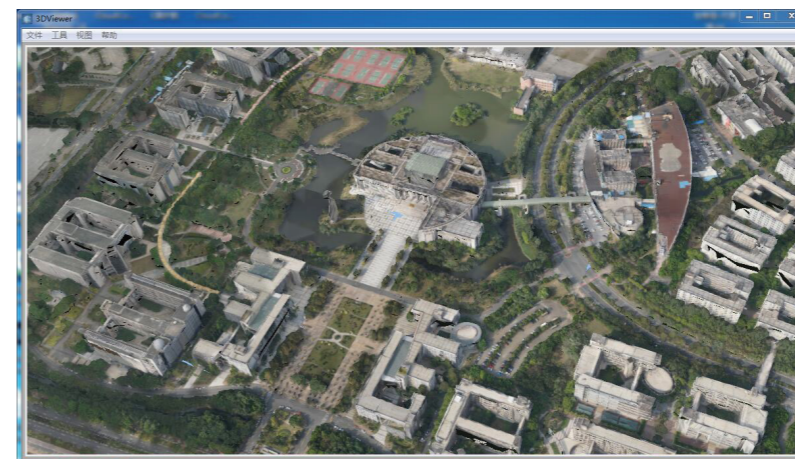
- 全自动倾斜摄影测量建模，生产真三维实景模型
- 分布式集群运算，大幅提升解算效率
- 针对倾斜影像的分布式并行光束法平差算法
- 计算节点热插拔，可在解算过程中扩展集群性能
- 配套三维模型浏览器，支持 3D 立体投影及 VR 眼镜观看



工作模式



数据成果



广州大学城三维实景



广州生物岛景点三维实景



云浮某村镇三维实景