

产品参数

高效&高精度空间数字化解决方案

相机

相机数量: 4
图像分辨率: 4 × 2000万像素
镜头: 鱼眼, 3.3mm, 光圈f/2.4
拍照方式: 手柄、移动端

整体

模式: 背包式设备
主机重量: ≤8KG
使用温度: 5°C - 40°C

激光扫描仪

激光扫描仪数量: 2 X 16线激光雷达
激光等级: 1级, 对目安全
(根据 IEC 60825-1:2007年和2014年的规定)
波长: 903nm
视野范围: 水平360°, 垂直 360°
扫描范围: 120m
每秒扫描点数: 2 × 600,000

售后服务

详细的售后服务方案
高水平的售后服务技术团队

产品细节

精度

相对精度: ≤2cm
点云厚度: 1.5cm
点云密度: 可调节为5mm
控制点: 智能识别专用视觉标靶

输出

点云格式: ply、las、e57、xyz等通用格式
点云自动化处理(包含点云解算、点云去噪)
支持生成二维平面图

运行

电池: 2锂离子电池
支持热插拔支持, 连续性作业
运行时间: 1.5小时(2块电池)
存储空间: 内置存储500GB, 外置扩展1TB
传感器: WIFI, 蓝牙, 惯导

产品培训

详细的培训方案
培训内容满足整个设备的使用功能
完善的考核评估方法



PACK1202

科力达背包三维激光扫描系统

硬件

专为多场景空间数据采集设计



- 两个多线激光雷达
两个多线激光雷达可进行三维扫描；
结合业界领先的SLAM算法提供高质量、高精度的点云数据。

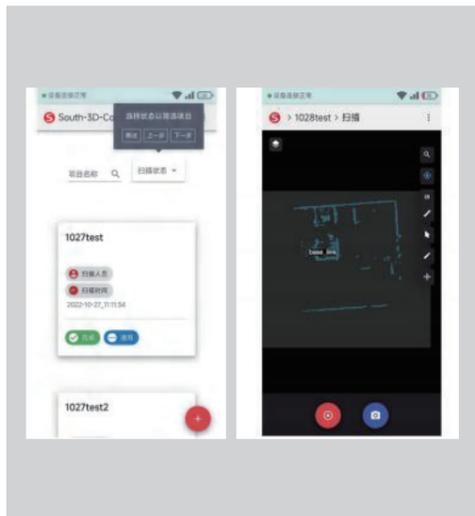
- 完整的360°全景影像
顶部的四个摄像头可拍摄高分辨率影像；
无视野盲点；
操作员自身不会被采集在影像中。

- 背包式激光扫描
新型设计：背包式激光扫描仪；
设备整体位于扫描员正后方，提高扫描的灵活性。

- 专用视觉靶标
智能识别专用视觉靶标；
以实现测绘级精度和自动的数据集校准。

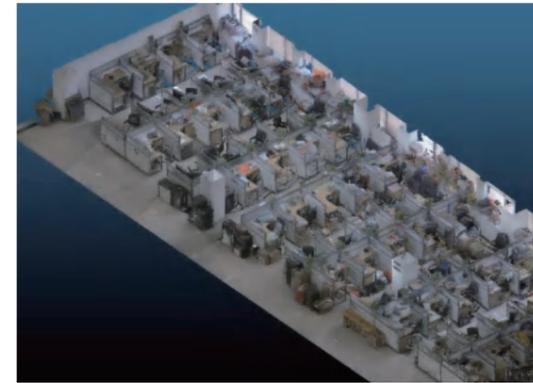
- 高度集成
整套设备可放置于一个箱子，单个操作员即可安装和运输。

- 实时反馈的界面
移动端在扫描过程中将会实时反馈扫描状态；
方便操作员实时了解扫描状况。



数据

数据效果展示



● 室内空间



● 室外空间



● 地下车库



● 轨道点云



● 建筑立面



● 房地一体测量