

技术参数

型号	SLAM-K120	SLAM-K120 Plus
激光传感器	16线激光	32线激光
有效测量速率	最大32万点/秒	最大64万点/秒
扫描视角范围	285°×360°	
垂直角分辨率	2°	
水平角分辨率	0.18° (10 Hz)	
激光安全级别	安全可视1级 (IEC 60825-1:2014)	
扫描原理	机械旋转	
扫描频率	5Hz	
有效测程	0.5 ~ 120m	
系统精度	最高可达1cm	
GNSS跟踪	GPS, Glonass, Beidou, Galileo, IRNSS, SBAS, QZSS	
跟踪通道	555个信号通道	
水平定位精度	RMS 1cm+1ppm (RTK); 1.2m (单点, L1/L2)	
定位数据刷新	最高100Hz	
全景相机	鱼眼195°相机×2, 5700万全景像素	
产品重量	2.0kg	
作业时长	4小时	
环境温度	-20°C~65°C (作业), -40°C~85°C (存放)	
数据存储	内置512GB存储卡	内置512GB SSD/Micro SD卡128G
数据解算	电脑端软件后处理	
处理时长	约为采集时间的2-3倍	

产品配置

主机 (带手柄及标靶座)	1	航空天线 (适配GNSS)	1
主线缆	1	肩带	1
电池仓板	1	仪器箱	1
可充电电池	2	后处理软件授权码	1
电池充电适配器及线缆	1	说明书	1
128GB Micro SD卡	1	16GB U盘 (存放电子文档及软件安装包)	1
网线	1	手提式仪器箱	1

产品配置 (选配)

全景相机模组	视觉模组之一
补光灯及充电线	视觉模组之二

挥挥手 亿点云

科力达SLAM-K120

手持三维激光扫描仪



1cm系统精度



4h工作时长



120m最大测程

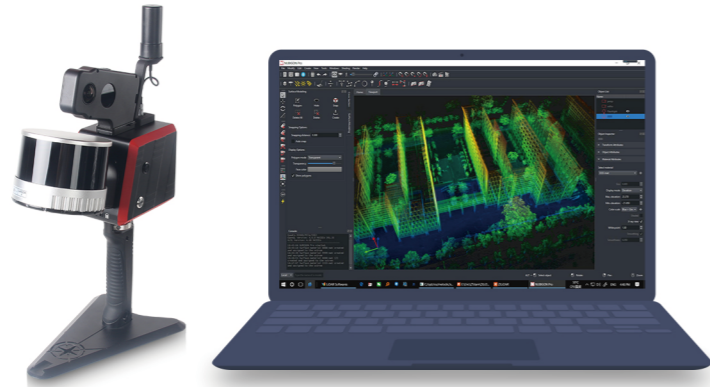


640k扫描速率



科力达SLAM-K120手持三维激光扫描仪

科力达SLAM-K120手持三维激光扫描仪，采用行业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：
内置全星系多频GNSS板卡，差分定位精度可达1cm。

SLAM技术：
基于SLAM技术原理，可不依赖于GNSS，获取室内外多种应用场景的高精度点云。

360°×285°视场角：
旋转式扫描，360°×285°超广视场角，角落数据完整。

标靶点测量：
通过标靶点测量可将相对点云转化到绝对坐标系。

手持扫描：
手持作业，步行移动至待测区域，所至即所得，灵活高效。

4h工作时长：
科力达SLAM-K120高性能电池，可满足4小时作业时长。

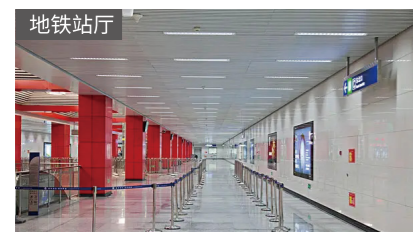
主机视窗：
可提示用户当前设备的状态信息，如：初始化中、作业计时、数据正在存储等。

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。

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。

支持手机APP：
手机端APP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



点云场景



ZTSLAM软件

- ①点云融合一键到位，多帧多点快速匹配拼接，带实时回放；
- ②点云优化匹配全自动或人工干预可选，跟分层困扰说再见；
- ③亿级点云大文件加载后秒开，浏览、渲染等操作丝滑流畅；
- 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/抽稀后点云多种成果输出根据实际需求可选。

