

KOLIDA

K100

测绘级SLAM扫描机器人

轻巧易用，仅1.09kg

点云及轨迹实时显示

最大70米扫描测程—

键生成彩色点云



特征性能

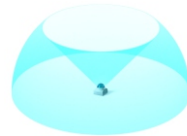
高度集成设计

将激光及影像等感应器、惯导及计算单元、电源等高度集成于一体，灵便小巧，数据采集一手轻松掌握。



激光传感器

测程70m，点频20万点/秒，视场角360°x 59°，抗干扰设计。



相机

1英寸画幅相机13.13x8.76mm
照片像素1300万。



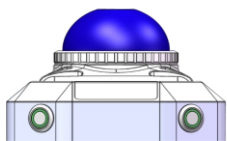
手柄电池

弹夹式拆卸设计及弹簧锁定按钮。



数据存储与传输

512GB内置SSD存储，原始数据导出速度可达1000Mbps。



采集起止键与控制点记录键

同时支持物理按键与固态按键，既满足耐用性也满足响应速度。

交互视窗

实时提示设备状态，实现人机交互。

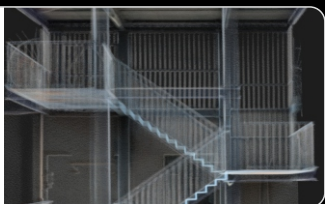


参数指标

型号	K100	尺寸	171*129*297mm（内置相机）
激光波长	905nm	重量	1.09kg
激光安全级别	CLASS 1 (IEC 60825-1:2014)，安全可视	供电模式	手柄电池
扫描视场角	水平360°，垂直 - 7°~52°	续航时间	2~2.5小时
测量距离	0.1~70m（70m@80%反射率；40m@10%反射率）	供电电压	DC 9~27V
有效测量速率	20万点/秒	LED显示屏	支持
点云帧率	10Hz	相对精度	最高可达1cm
IMU模块	内置	实时点云显示	支持
抗串扰功能	支持	实时轨迹显示	支持
环境温度	-20°C ~ 65°C（工作），-40°C ~ 70°C（储存）	全景相机	1英寸画幅相机，照片像素1300万
IP防护等级	IP67	软件配置	手机端RobotSLAM Palm，电脑端RobotSLAM Engine

应用场景

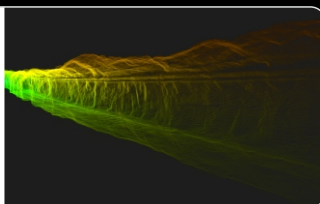
室内空间测量



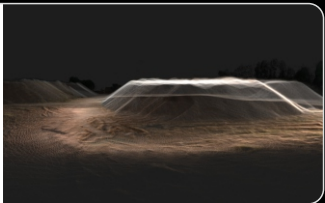
建筑立面测量



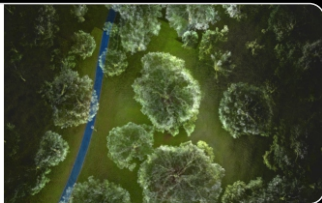
巷道测量



堆体计量



景区园林



应急安防



广州南方测绘科技股份有限公司
地址:广州市天河区思成路 39 号南方测绘地理信息产业园 6楼
测绘产品事业部电话:020-22131700

400-7000-700
www.southsurvey.com