



Serie	robot golpe
Modelo	RobotSLAM básico, RobotSLAM estándar, RobotSLAM profesional 16-channel ^①
Escáner láser	Máx. 320.000 puntos/seg ^①
Tasa de medición	Clase 1 (IEC 60825-1: 2014) segura para los ojos
Clase de seguridad láser	905 nm
Longitud de onda láser	8 bits, doble retorno
Modo eco	0.05-120 m
Rango de medición	10 Hz
Velocidad de escaneo	360°x 285°
Campo de visión de escaneo	0.18° (10 Hz)
Resolución de ángulo horizontal	2°
Ángulo vertical	Mejor hasta 1 cm
Resolución Precisión relativa	GPS+Glonass+Beidou+Galileo seguimiento de múltiples constelaciones
Diferencial GNSS ^②	555 canales
Seg. de señal ^③	RMS 1 cm+1 ppm
Posicionamiento RTK ^③	Ranura para tarjeta nano SIM incorporada
Acceso CORS ^③	Máximo 100 Hz
Datos de posicionamiento ^③	Mejor hasta 3-5 cm
Precisión absoluta ^③	Sensor láser rotación mecánica de 360°
Principio de escaneo acumulado	0.1%-0.2% (bajo la condición sin cierre de bucle)
Material de la carcasa del error de km	Aluminio de calidad aeronáutica, con alto nivel de protección y capacidad antiinterferencia.
Peso	1.9 kg (solo portátil)
Dimensión	262x230x146 mm
Consumo del sistema	20 w
Fuente de alimentación	Batería externa dual de iones de litio, intercambiable en caliente
Unidad de batería	DC 14.4V, 6875mAh, 99Wh
Resistencia	Batería única ≥2 horas, baterías duales ≥4 horas
Protección de propiedad intelectual	IP 54
Temperatura	-20~65 (en funcionamiento), -40~85 (almacenamiento)
Conexión del dispositivo	Cable wifi o ethernet
Almacenamiento de datos	SSD incorporado, 512 GB (ampliable a pedido); Tarjeta SD (extraíble), 128 GB
Descarga de datos	Mediante cable Ethernet, WiFi o tarjeta Dakota del Sur
Paquete de software de cámara panorámica	2 lentes, ojo de pez, 360°, píxeles de imagen 18 MP, píxeles de vídeo 5,7k
	RobotSLAM Palm (aplicación para teléfono inteligente), RobotSLAM Engine (PC)
Método de procesamiento	Postprocesamiento en PC
Tiempo de procesamiento	Aprox. 1-2 veces de adquisición de datos

Note:

- ① Para esperar una tasa de puntos más alta, como 640 000 puntos/seg como máximo, el sensor láser de 32 canales también está disponible a pedido.
- ② El rendimiento diferencial GNSS solo es aplicable a las versiones estándar y profesional. En escenas exteriores con cobertura moderada de señales satelitales, se recomienda activar GNSS RTK para posicionamiento, lo que puede ayudar mucho a eliminar el registro y medición de puntos de control.

Opciones

Modelo	RobotSLAM basic	RobotSLAM estándar	RobotSLAM profesional
Componentes portátiles	✓	✓	✓
Botón de grabación del punto de control	✓	✓	✓
Módulo GNSS incorporado	-	✓	✓
Antena GNSS	-	✓	✓
Pantalla LED	✓	✓	✓
Soporte para teléfono inteligente	✓	✓	✓
Aplicación para teléfono inteligente	✓	✓	✓
Cámara panorámica	Opcional	Opcional	Opcional
Luz de relleno ^①	Opcional	Opcional	Opcional
Kit de mochila	-	-	✓ ^②
Kit para perro robot AI ^③	-	Opcional	Opcional
Kit basado en USV ^③	-	Opcional	Opcional
Kit basado en SUV ^③	-	Opcional	Opcional
Kit basado en UAV ^③	-	Opcional	Opcional

Notes:

- ① La luz de relleno y la cámara panorámica de 360° se incluyen como un módulo visual.
- ② El kit de mochila incluye una antena de placa blanca y un cable de antena GNSS más largo; La mochila mágica 3 en 1 ofrece tácticamente dos modos de trabajo en un solo paquete: portátil y de mochila, además de la función de almacenamiento. No se necesita estuche de transporte ni maleta con ruedas.
- ③ El kit de montaje AI Robot Dog, el kit de montaje basado en USV, el kit de montaje basado en SUV y el kit de montaje basado en UAV son todos accesorios opcionales, disponibles a pedido.

ROBOT SLAM

SOUTH
 Target your success

Un dispositivo portátil SLAM de nivel topográfico.



Georreferenciación directa
 Increíble precisión a nivel de cm
 Mochila mágica 3 en 1
 Abundantes funciones de software

Ilustración

- Botón de registro de GCP:** Ayuda a registrar el punto de control directamente cuando no está conectado a la aplicación.
- Botón de control principal:** Para iniciar/detener escaneos e inicializar, estado identificado por colores LED.
- Luz de relleno:** Complementos de iluminación cuando se trabaja en el oscuro o grabando panorámico.
- Cámara panorámica:** Ojo de pez de 2 lentes y 18MP, captura izquierda y derecha por menos oclusión.
- Pantalla LED:** Estado del dispositivo y comandos para mostrar, interactivo y práctico.
- Ranura para tarjetas SD:** 128 GB por defecto, ampliable a 512GB max., listo para directo.
- Antena GNSS:** Colabora con el GNSS a bordo para proporcionar posicionamiento a nivel de centímetros.
- Ranura para tarjeta SIM:** Tarjeta Nano SIM compatible, admite acceso a la red CORS.
- Placa base objetivo:** Ayuda a registrar GCPs y listo para amontar kit de luces de relleno.
- Sensor láser:** Alcance 120 m y velocidad de puntos 640.000 puntos/seg máx.
- Soporte para teléfono inteligente:** Permite tener una mano libre cuando la otra está ocupada en la operación.
- Agarre de mano:** Izquierda y derecha para encajar soporte para teléfono inteligente para comprobar a gusto.

Plataformas

- Mano:** Listo para trabajar en ambientes interiores, exteriores y subterráneos.
- Mochila:** Fácil de transportar y se adapta bien al trabajo prolongado en interiores y exteriores.
- Perro robot con IA:** Escaneo remoto inalámbrico de zonas potencialmente peligrosas.
- Basado en USV:** Para escanear la costa e integrarse con la topografía submarina.
- Basado en SUV:** Montado en un automóvil para mapeo de automóviles de nivel básico.
- Basado en UAV:** Perspectiva aérea para escanear la parte superior del edificio que el modo portátil no puede.

Mochila 3 en 1

no llevar en la mano no tirar del suelo

cuando 3 se convierte en 1

- Embalaje de almacenamiento
- Modo portátil
- Modo mochila

Aplicación y software

Aplicación para teléfono inteligente-RobotSLAM Palm

- Configuración CORS
- Indicación de estado
- Control del trabajo de campo
- Temporizador de tareas
- Información de almacenamiento
- Registro del dispositivo

Software de posprocesamiento: motor RobotSLAM Engine

- Transformación del sistema de coordenadas
- Renderizado de puntos
- Optimización automática/manual
- Medición 3D
- Carga instantánea de datos masivos
- Pantalla superpuesta panorámica
- H.&V. verificación de precisión
- Registro global
- Revisión del cierre del circuito
- Eliminación automática de ruido
- Habilitar RTK para ajuste
- Vista seccionada
- Casificación de nubes de puntos
- Representación de rayos X
- Procesamiento de repetición

Configuración de Computadora

Requisito	Mínima	Recomendada
OS	Windows10/Windows11 64-bit	
Tarjeta gráfica	GTX-3060/RX6600M o superior (se recomienda la serie NVIDIA)	
CPU	Intel i7-11800H/AMD R7-5800H o superior	Intel i7-12700H/AMD R7-6800H o superior
Memoria interna	16 GB o más	32 GB o más
SSD	1 TB o más	2 TB o más

Nota: Para una carga de datos más rápida, se recomienda procesar los datos directamente con SSD en lugar de HDD.

Desembalaje

- A** Portátil (mango, placa base) 1
- B** Antena y cable GNSS 1
- C** Soporte para teléfono 1
- D** Bandolera 1
- E** Cable principal 1
- F** Comp. de la batería 1
- G** Batería recargable 2
- H** Cargador de batería y cable 1
- I** Cable de ethernet 1
- J** Memoria USB 1
- K** Tarjeta micro SD 1
- L** Lector de tarjetas SD 1
- M** Paño de limpieza 1
- N** Estuche de mano 1
- O** Cámara panorámica 1
- P** Luz de relleno y cable carga 1

Nota: Lo anterior se aplica únicamente al estándar RobotSLAM. Consulte la lista de configuración para obtener más detalles de los diferentes modelos.

Aplicaciones

- Minería subterránea:**
- Levantamiento de edificios:**
- Digitalización de aparcamientos en sótanos:**
- Investigación forestal:**

Linea	Area	Perimetro	Perimetro	Perimetro	Perimetro	Perimetro	Perimetro	Perimetro	Perimetro
1	48.816	27.436	2.588	2.267	6.494	6.494	6.494	6.494	6.494
2	48.816	27.436	2.588	2.267	6.494	6.494	6.494	6.494	6.494
3	48.816	27.436	2.588	2.267	6.494	6.494	6.494	6.494	6.494
4	48.816	27.436	2.588	2.267	6.494	6.494	6.494	6.494	6.494
5	48.816	27.436	2.588	2.267	6.494	6.494	6.494	6.494	6.494
6	48.816	27.436	2.588	2.267	6.494	6.494	6.494	6.494	6.494
7	48.816	27.436	2.588	2.267	6.494	6.494	6.494	6.494	6.494
8	48.816	27.436	2.588	2.267	6.494	6.494	6.494	6.494	6.494
9	48.816	27.436	2.588	2.267	6.494	6.494	6.494	6.494	6.494
10	48.816	27.436	2.588	2.267	6.494	6.494	6.494	6.494	6.494
11	48.816	27.436	2.588	2.267	6.494	6.494	6.494	6.494	6.494
12	48.816	27.436	2.588	2.267	6.494	6.494	6.494	6.494	6.494
13	48.816	27.436	2.588	2.267	6.494	6.494	6.494	6.494	6.494
14	48.816	27.436	2.588	2.267	6.494	6.494	6.494	6.494	6.494
15	48.816	27.436	2.588	2.267	6.494	6.494	6.494	6.494	6.494
16	48.816	27.436	2.588	2.267	6.494	6.494	6.494	6.494	6.494
17	48.816	27.436	2.588	2.267	6.494	6.494	6.494	6.494	6.494
18	48.816	27.436	2.588	2.267	6.494	6.494	6.494	6.494	6.494
19	48.816	27.436	2.588	2.267	6.494	6.494	6.494	6.494	6.494
20	48.816	27.436	2.588	2.267	6.494	6.494	6.494	6.494	6.494
- Cálculo del volumen de existencias:**
- Levantamiento en tierra + Batimetría USV:**