

Parámetros

Serie	K120	Principio de escaneo	Rotación mecánica de 360° del sensor láser durante el funcionamiento
Modelo versión	K120, K120s	Material de la carcasa	Aluminio de grado aeronáutico, alta protección, alta capacidad de antiinterferencia
Sensor láser	16 líneas (K120), 32 líneas (K120s)	Peso	1,9 kg (solo unidad portátil)
Tasa de escaneo efectiva	Máximo 320.000 o 640.000 puntos/seg ①	Tamaño	262x230x146mm (solo unidad portátil)
Nivel de seguridad láser	CLASE 1 (IEC 60825-1:2014), Seguro y Visible	Consumo de energía del sistema	20w
Longitud de onda del láser	905nm	Modo de suministro de energía	Batería externa de litio, suministro de energía redundante de doble batería, intercambiable en caliente
Modo de eco	8 bits, Eco Dual	Rendimiento de la batería	DC 14.4V, 6875Ah, 99Wh
Distancia de escaneo	0.05 ~ 120m	Tiempo de resistencia	Batería única ≥2 horas, Baterías dobles ≥4 horas
Frecuencia de escaneo	10Hz	Nivel de protección	IP54
Campo de visión	360°x285° (Horizontal x Vertical)	Ambiente	-20°C~65°C (trabajo), -40°C~85°C (almacenamiento)
Resolución angular horizontal	0.18° (10 Hz)	Conexión del dispositivo	Wi-Fi y/o cable Ethernet
Resolución angular vertical	2°	Almacenamiento de datos	SSD integrado de 512GB (se puede personalizar y ampliar); tarjeta SD extraíble de 128GB
Precisión relativa	La mayor precisión puede ser de 1cm	Descarga de datos	Por cable Ethernet o tarjeta SD o wifi
GNSS Diferencial	GPS, Glonass,BDS, Galileo, IRNSS, SBAS, QZSS	Cámara panorámica	Dos cámaras, 360°, píxeles de foto 18 MP, píxeles de vídeo 5.7k
Seguimiento de señales	555 Canales	Configuración del software	Móvil: K-SLAM PC: KOLIDA SLAM OFFICE
Posicionamiento asistido por RTK	Precisión de posicionamiento horizontal RMS 1cm+1ppm	Método de procesamiento	Procesamiento posterior por PC
Acceso a CORS	Ranura integrada para tarjeta Nano SIM, capaz de acceder a la red CORS	Tiempo de procesamiento	Igual o el doble que el tiempo de recogida de datos
Tasa de actualización de datos de posicionamiento	Máximo 100Hz		
Precisión absoluta	≤ 5cm		
Error de acumulación de kilometraje	0,1%-0,2% (Sin bucle cerrado)		

Note:

- ① Si necesita aumentar la frecuencia de puntos, puede personalizar y actualizar a un sensor láser de 32 líneas, que puede alcanzar hasta 640.000 puntos/segundo. El nombre de la serie correspondiente es K-120s.
- ② Los parámetros como el diferencial GNSS y la precisión absoluta sólo son aplicables a la versión estándar y profesional. En escenas al aire libre con buena cobertura de señales de satélite GPS, se recomienda utilizar el posicionamiento RTK GNSS, que le permite omitir el registro de puntos de control y la conversión del sistema de coordenadas.

Versión y opcional

Versión	K120	K120 Pro
Escáner portátil	√	√
Tecla de medición de puntos de control	√	√
Módulo GNSS integrado	√	√
Antena GNSS en forma de varilla	√	√
Pantalla	√	√
Soporte para teléfono móvil	√	√
Aplicación móvil	√	√
Cámara panorámica de 360°	Opcional	Opcional
Luz de relleno ①	Opcional	Opcional
Kit de mochila	-	√②
Kit de perro robot AI ③	Opcional	Opcional
Kit de barco no tripulado ③	Opcional	Opcional
Kit de coche ③	Opcional	Opcional
Kit de UAV ③	Opcional	Opcional

Note:

- ① La luz de relleno y la cámara panorámica de 360° se agrupan como un kit de módulo visual. La luz de relleno puede proporcionar iluminación complementaria para las fotos o iluminación en escenarios con poca luz.
- ② El kit de mochila contiene una antena parabólica y un cable de radiofrecuencia. Esta mochila es una combinación multifuncional, es decir, una mochila ofrece dos métodos de operación (Portátil + Mochila) y también tiene una función de almacenamiento. Diga adiós al tradicional carro o maleta, libere sus manos y facilite las operaciones de un solo hombre.
- ③ El kit de perro robot AI, el kit de barco no tripulado, el kit de coche y el kit de dron se pueden pedir por separado como accesorios opcionales.

KOLIDA
Professional's Choice



K120

Captura la realidad sin esfuerzo

KOLIDA
Professional's Choice

GUANGDONG KOLIDA INSTRUMENT CO., LTD.

Add: 7/F, South Geo-information Industrial Park, No.39 Si Cheng Road, Tian He IBD, Guangzhou 510663, China
Tel: +86-20-22139033 Fax: +86-20-22139032
Email: export@kolidainstrument.com market@kolidainstrument.com http://www.kolidainstrument.com

Unidad escáner portátil



Plataformas de transporte



Operación en espacios interiores y exteriores y subterráneos, recoger nubes de puntos donde se encuentre



Ligero y fácil de llevar, adecuado para la recogida combinada de interiores y exteriores



Escaneo inalámbrico de áreas potencialmente peligrosas, control remoto y visible



Medir la profundidad del agua y complementar la información de ambos lados de la orilla del río, enriquecer los resultados



Para el escaneo de carreteras, la velocidad del vehículo determina la densidad de la nube de puntos



Recogida de datos al aire libre para la parte superior de los edificios

Lista de embalaje



A	Escáner (incluyendo mango, base de destino)	1	B	Antena GNSS (con un corto cable de radiofrecuencia)	1
C	Soporte para teléfono móvil	1	D	Correa para el hombro	1
E	Cable principal	1	F	Tapa del compartimento de la batería	1
G	Batería de litio	2	H	Cargador y cable	1
I	Cable Ethernet	1	J	Memoria USB	1
K	Tarjeta Micro SD	1	L	Lector de tarjetas	1
M	Paño de limpieza	1	N	Caja de transporte	1
O	Cámara panorámica (opcional)	1	P	Luz de relleno y cable de carga (opcional)	1

Note: Esta lista es sólo para la versión estándar, sin accesorios de kit de mochila y otros kits.

Aplicación y software



RobotSLAM Palm

- Configuración de CORS
- Visualización del estado
- Control de adquisición
- Temporización de tareas
- Vista de memoria
- Registro del dispositivo



RobotSLAM Engine

- Transformación de coordenadas de siete parámetros
- Coincidencia de optimización manual o totalmente automática
- Nube de puntos de nivel billón se abre en segundos
- Datos RTK utilizados en el procesamiento y detección de cierre de bucle
- Reproducción y ajuste de los procedimientos de procesamiento
- Modos de renderizado de tiempo/altitud/intensidad/rayos X y otros
- Navegación por superposición de imágenes panorámicas en nubes de puntos
- Comprobación de precisión plana y de elevación
- Denoising de nubes de puntos
- Visualización multivista
- Clasificación de nubes de puntos
- Costura de nubes de puntos
- Coloración de nubes de puntos
- Medición 3D
- Módulo de aplicación minera

Escenario de aplicación



Estudio de tuberías



Modelado de túneles mineros



Estudio de garajes subterráneos



Estudio de edificios antiguos



Topografía minera



Policía forense



Medición del metro-plataforma



Aplicación contra incendios