



Serie	Robot SLAM
Modelo	RobotSLAM básico, RobotSLAM estándar, RobotSLAM profesional
Láser escaner	16-canales①
Tasa de medición	Máx. 320,000 puntos/sec①
Clase de seguridad del láser	Clase 1 (IEC 60825-1:2014) seguridad para los ojos
Longitud de onda del láser	905 nm
Modo del ECO	8-bit, retorno dual
Rango de medición	0.05-120 m
Tasa de escaneo	10 Hz
Campo de visión de escaneo	360° x 285°
Resolución de ángulo horizontal	0.18° (10 Hz)
Resolución de ángulo vertical	2°
Precisión relativa	mejor hasta 1 cm
GNSS Diferencial②	GPS+Glonass+Beidou+Galileo seguimiento multi constelación
Seguimiento de señal②	555 canales
Precisión de posicionamiento RTK②	RMS 1 cm+1 ppm
Acceso CORS②	ranura para tarjeta nano SIM incorporada
Tasa de refrescamiento de datos de posición②	máx. 100 Hz
Precisión Absoluta②	mejor hasta 3-5 cm
Principio de escaneo	sensor láser 360° rotación mecánica
Error de kilómetro acumulado	0.1%-0.2% (bajo la condición sin cierre de circuito)
Material de carcasa	Aluminio de calidad aeronáutica, con alto nivel de protección y capacidad anti-inferencia.
Peso	1.9 kg (solo portátil)
Dimensión	262x230x146 mm
Consumo del sistema	20 w
Fuente de alimentación	Batería de iones de litio externa dual, intercambiable en caliente
Unidad de batería	DC 14.4V, 6875mAh, 99Wh
Resistencia	batería simple ≥2 horas, baterías duales ≥4 horas
Protección IP	IP 54
Temperatura	-2065°C (operando), -4085°C (almacenamiento) cable
Conexión de dispositivo	Wi-Fi o Ethernet
Almacenamiento de datos	SSD incorporado, 512GB (extensible a pedido); tarjeta SD (removible), 128GB vía cable Ethernet,
Descarga de datos	WiFi o tarjeta SD
Cámara panorámica	2-lentes, ojo de pez, 360°, píxeles de imagen 18 MP, píxeles de video 5.7k
Paquete de software	RobotSLAM Palm (APP teléfono inteligente), RobotSLAM Motor (PC)
Método de procesamiento	post-procesamiento en PC
Tiempo de procesos	aprox. 1-2 tiempos de adquisición de datos

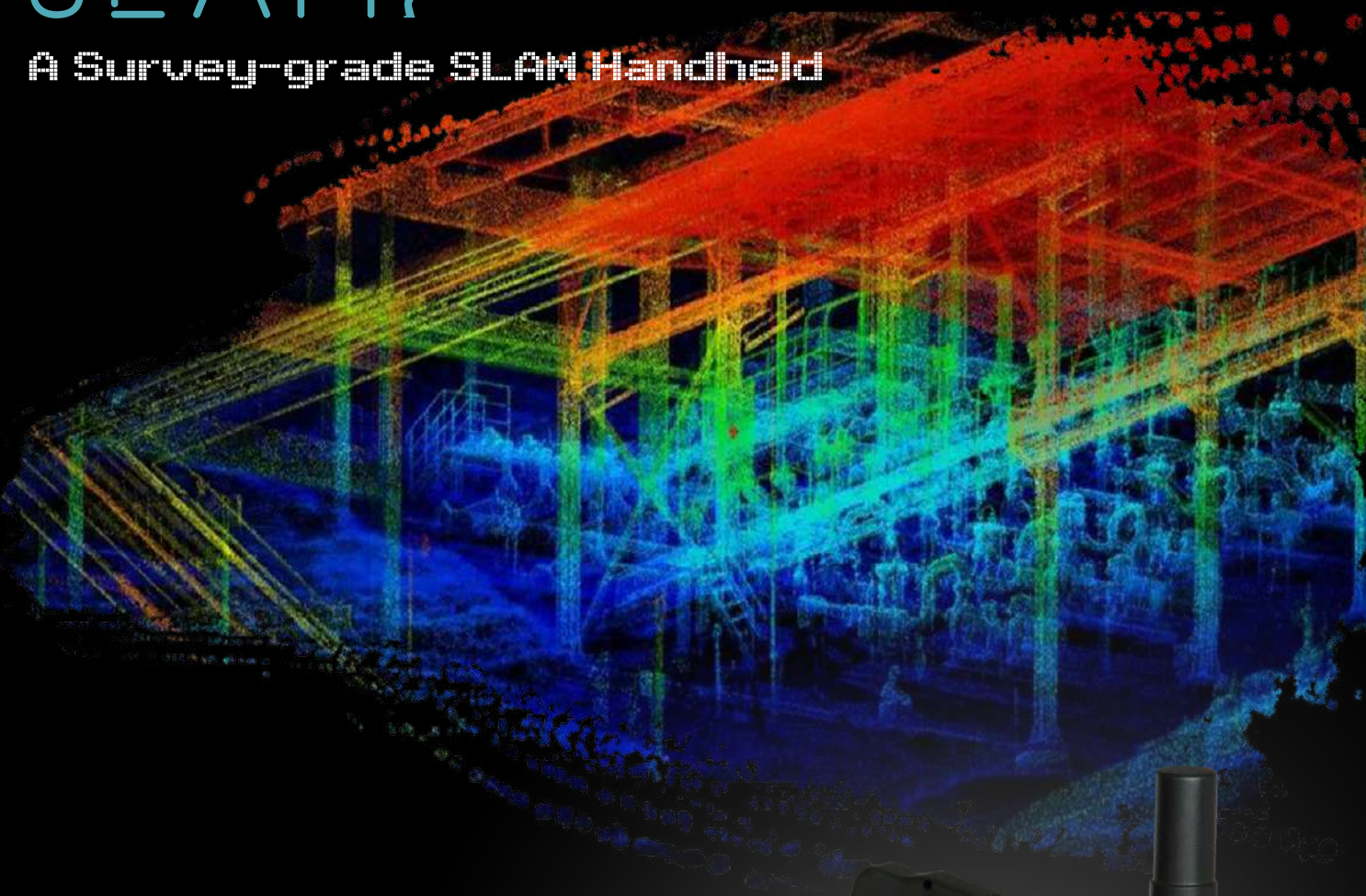
- Notas:
- ① Para esperar una tasa de puntos más alta, como 640 000 puntos/seg como máximo, el sensor láser de 32 canales también está disponible a pedido, y esa es la serie RobotSLAM Plus. El rendimiento diferencial GNSS solo es aplicable a las versiones estándar y profesional. En escenas exteriores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

Modelo	RobotSLAM básico	RobotSLAMestándar	RobotSLAM profesional
Componentes portátiles	√	√	√
Botón de grabado punto de control	√	√	√
Módulo GNSS incorporado	-	√	√
Antena GNSS	-	√	√
Pantalla LED	√	√	√
Soporte teléfono inteligente	√	√	√
APP teléfono inteligente	√	√	√
Camara panorámica	option	opción	opción
Luz de relleno①	option	opción	opción
Kit de mochila	-	-	√②
Kit de montaje para perro robot AI③	-	opción	opción
Kit de montaje basado en USV③	-	opción	opción
Kit de montaje basado en UAV③	-	opción	opción

- Notas:
- 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 para perro robot AI, el kit de montaje basado en USV, el kit de montaje basado en UAV y el kit de montaje basado en UAV son todos accesorios opcionales, disponibles a pedido.

ROBOT SLAM

A Survey-grade SLAM Handheld



Geo-referenciación directa,
increíble nivel cm de
precisión, mochila 3-en-1,
mágicas y abundantes
funciones de software.

Ilustración



Plataformas



Portable

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 AI

escaneo remoto inalámbrico de zonas potencialmente peligrosas



Basado en USV

para escanear la costa e integrarse con la topografía submarina



Basado en SUV

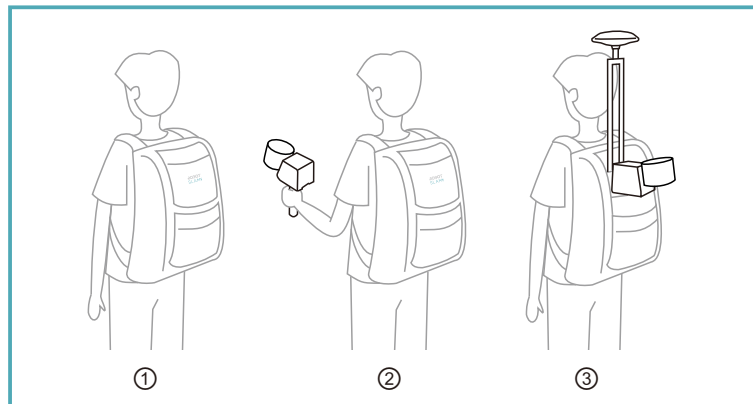
Montado en un automóvil para mapeo de automóviles de nivel básico.



Basado en UAV

perspectiva aérea para escanear la parte superior del edificio que el modo portátil no puede

Mochila 3-en-1



Cuando 3 se convierten en 1

- ① embalaje de almacenamiento
- ② modo portátil
- ③ modo mochila

APP&Software



Configuración de Computadora

Requerimientos	Mínimos	Recomendado
Tarjeta gráfica	Windows10/Windows11 64-bit	
CPU	GTX-3060/RX6600M o superior (NVIDIA series recomendado)	
Memoria interna	Intel i7-11800H/AMD R7-5800H o superior	Intel i7-12700H/AMD R7-6800H o superior
RAM	16GB o superior	32GB o superior
SSD	1TB o superior	2TB o superior

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

Desempaquetado



- | | | | |
|--------------------------------|---|-----------------------------------|---|
| A Portátil (mango, placa base) | 1 | B Antena GNSSy cable | 1 |
| C Soporte teléfono | 1 | D Tirante | 1 |
| E Cable principal | 1 | F Compartimiento de batería | 1 |
| G Batería recargable | 2 | H Cargador de batería & cable | 1 |
| I Cable Ethernet | 1 | J Memoria USB | 1 |
| K Tarjeta micro SD | 1 | L Lector tarjeta SD | 1 |
| M Paño de limpieza | 1 | N Caja de transporte | 1 |
| O Cámara panorámica (opcional) | 1 | P Luz de relleno y cable de carga | 1 |

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

Applications

