

ROBOT SLAM

Delgeo.ru

SOUTH
Target your success

Ручной геодезический лазерный сканер с технологией SLAM

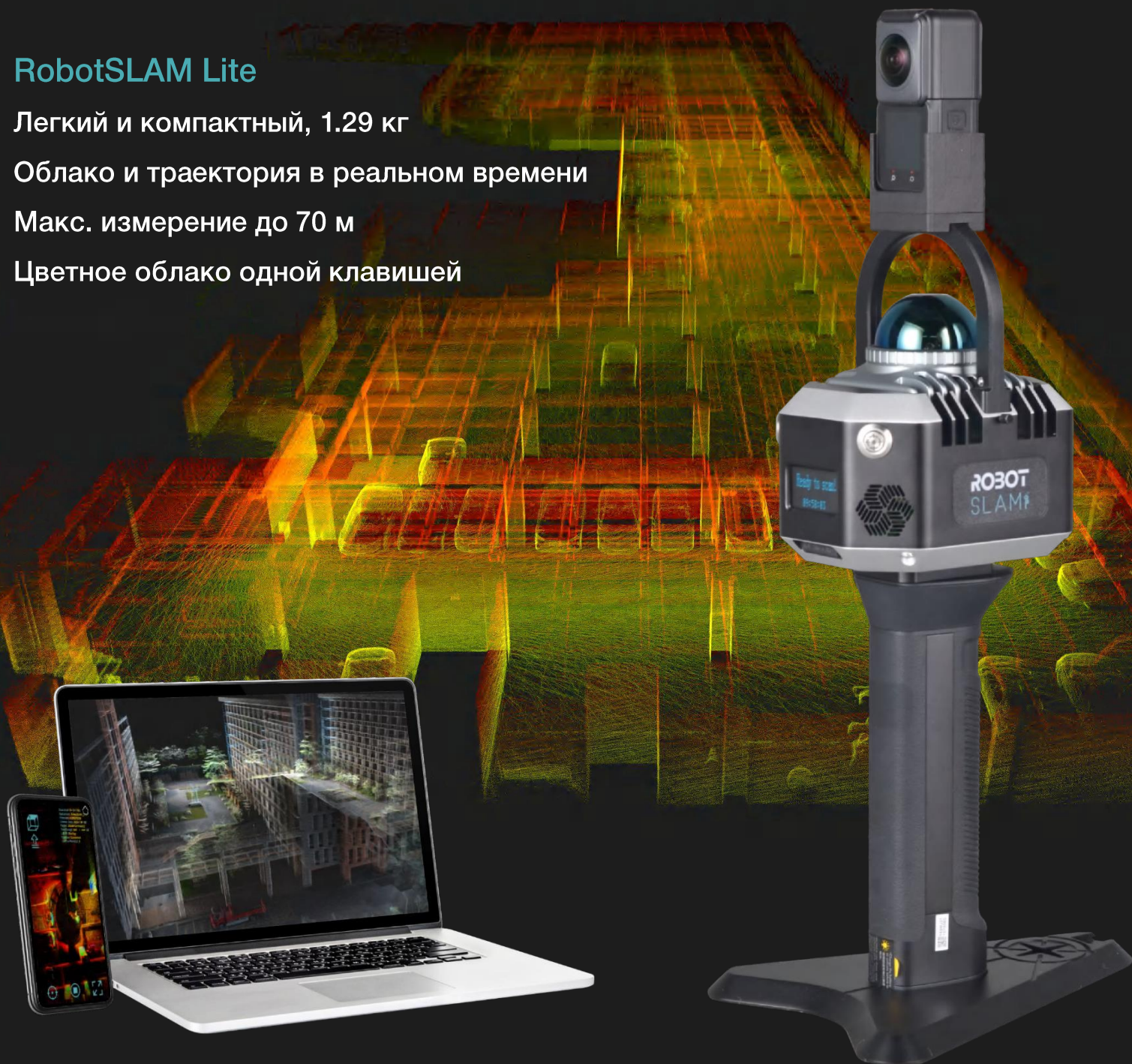
RobotSLAM Lite

Легкий и компактный, 1.29 кг

Облако и траектория в реальном времени

Макс. измерение до 70 м

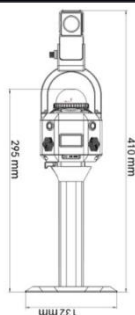
Цветное облако одной клавишей



Преимущества

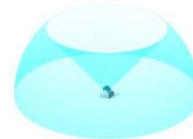
Все функции в одном

Лазерный сканер, IMU, камера, элементы управления и источник питания – все в одном устройстве.



Лазерный сенсор

Измерение расстояний до 70 м, частота сканирования 200,000 точек/сек, FOV 360°x59° с защитой от помех.



Камера 360°

Два 1" CMOS сенсора, 2 линзы, fisheye, 360°, фото 21 MP, 6K видео.



Батарея

Удобная батарея, встроенная в ручку прибора.



Хранение и Выгрузка

Встроенный SSD 512GB, скорость передачи до 125 мб/с.



Клавиши

Физические клавиши для управления прибором без мобильного приложения.



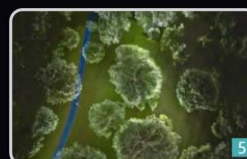
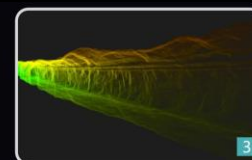
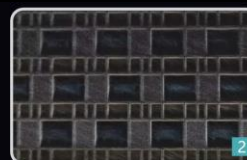
LED-экран

Отображение статуса и команд в реальном времени.



Применения

1. Строительство интерьеров
2. Архитектура фасадов
3. Разработка туннелей
4. Расчет насыпи
5. Реконструкция ландшафта
6. Чрезвычайные события



Технические характеристики

Название	Robot SLAM	Размер	180x132x312 мм (без камеры)
Модель	RobotSLAM Lite	Вес	1.29 кг
Длина волны лазера	905 nm	Батарея	Встроенная батарея в ручку
Класс безопасности лазера	Class 1(IEC 60825-1:2014) безопасен для глаз	Время работы	2~2,5 часа
Поле зрения сканера	Гор.: 360° Верт.: -7° ~ 52°	Входной вольтаж	DC 9~27 V
Расстояния измерения	0.1 ~ 70 м (70 м при 80% отраж.; 40 м при 10% отраж.)	Экран	Есть
Скорость измерения	Макс. 200,000 точек/сек	Относительная точность	до 1 см
Частота сканирования	10 Hz	Облако точек в реальном времени	Есть
Датчик IMU	Встроенный, частота считывания 200 Hz	Траектория в реальном времени	Есть
Защита от помех	Доступно	Панорамная камера	Внешняя, 2 линзы, fisheye, 360°, фото 21 MP
Температура	-20 – +65 °C (рабочая), -40 – +70 °C (хранение)	Программное обеспечение	RobotSLAM Palm (приложение на Android), RobotSLAM Engine (ПК)
Пылевлагозащита	IP 67		