

KOLIDA

巡辙X1

测绘级SLAM扫描机器人



产品介绍

巡辙X1是南方测绘第三代SLAM产品，以光为尺，循迹而巡，解锁手持三维扫描新范式。巡辙X1，全面升级硬件配置与算法能力，搭载2台1200万像素高清相机，搭配100米远距离激光雷达，实现“广域覆盖+高清采集”双突破，激光雷达精准捕捉全域空间点云，高清相机还原真实纹理细节，赋色效果细腻通透，让物理实体的数字化复刻更具质感与辨识度。聚焦便携高效与精度赋能，适配多场景多行业地理信息采集，巡辙X1为实景三维构建、空间数字化复刻提供全流程解决方案。



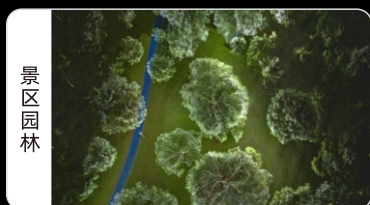
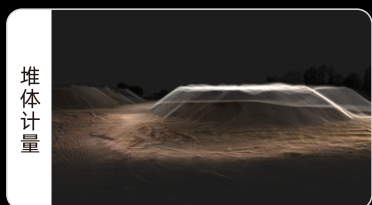
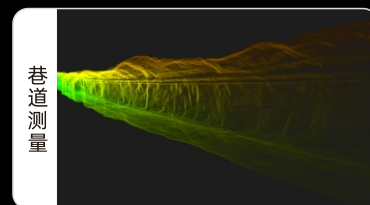
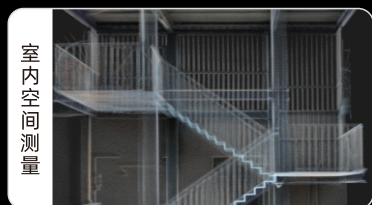
参数指标

扫描测程	0.1~40m @10%反射率; 0.1~100m@90%反射率	点云精度	相对精度优于1cm, 点云厚度优于1cm
视场范围	水平:360°, 垂直:130°; 最优视场角, 减少数据冗余	坐标采集	扫描仪定位板采集控制点, 获取任意坐标系点云数据
扫描结构	混合固态激光, 内部结构稳定	电池能量	45.36Wh/3150mAh
建图方式	SLAM, 实时彩色点云显示	工作功率	23W
解算方式	实时解算/后处理解算	工作时长	150min
扫描速度	20万点/秒(非重复扫描和巡穹调频技术, 等效120万点/秒)	数据接口	TF卡/Type-C
激光等级	Class1, 安全可视	内存容量	128G, 可拓展
相机像素	2*1200万	防护等级	IP5X
相机数量	2个高清相机	设备重量	1.12kg
控制端	South Go	工作温度	-20°C~45°C
处理端	Southlidar Pro标准版	储存温度	-20°C~60°C

注：1、非重复扫描：为全域均匀随机覆盖的有效点云，不存在传统机械式重复扫描的固定线束间隙与盲区，在运动状态下仍能保证场景完整覆盖，漏扫率更低、点云完整性更强。

- 2、最优视场角：减少空间点云的重复扫描，减少数据冗余；结合非重复扫描原理，点云数据更具轻量化，更干净，存储更小；后处理解算快、要求算力更低；
- 3、本宣传资料内容、参数及图片仅供参考，如有更新恕不另行通知。

应用场景



制造商：广州南方测绘科技股份有限公司
 服务电话：020-22131700
 联系地址：广州市天河区思成路39号

400-7000-700
www.southsurvey.com