

CARACTERÍSTICAS TÉCNICAS

Características de GNSS

Canales.....	1698
GPS.....	L1C, L1C/A, L2C, L2P(Y), L5
GLONASS.....	G1, G2, G3
BDS.....	B1I, B2I, B3I, B1C, B2a, B2b
GALILEOS.....	E1, E5a, E5b, E6, AltBOC*
SBAS.....	L1*
IRNSS.....	L5*
QZSS.....	L1, L2C, L5*
Banda MSS.....	B2b-PPP, E6B HAS
Tasa de salida de posicionamiento.....	1Hz~20Hz
Tiempo de inicialización.....	< 10s
Confiabilidad de inicialización.....	> 99.99%

Precisión de posicionamiento

Posicionamiento diferencial de código.....	Horizontal: 0.25 m + 1 ppm RMS Vertical: 0.50 m + 1 ppm RMS
GNSS estático.....	Horizontal: 2.5 mm + 0.5 ppm RMS Vertical: 3.5 mm + 0.5 ppm RMS
Estático (observación larga).....	Horizontal: 2.5 mm + 0.1 ppm RMS Vertical: 3 mm + 0.4 ppm RMS
Estática rápida.....	Horizontal: 2.5 mm + 0.5 ppm RMS Vertical: 5 mm + 0.5 ppm RMS
PPK.....	Horizontal: 3 mm + 1 ppm RMS Vertical: 5 mm + 1 ppm RMS
RTK(UHF).....	Horizontal: 8 mm + 1 ppm RMS Vertical: 15 mm + 1 ppm RMS
RTK(NTRIP).....	Horizontal: 8 mm + 0.5 ppm RMS Vertical: 15 mm + 0.5 ppm RMS
Posicionamiento SBAS.....	Typically <5m 3DRMS
Tiempo de inicialización de RTK.....	2~8s
Precisión del IMU.....	8mm+0.7 mm/° tilt
Ángulo de inclinación de la IMU.....	Precisión óptima dentro de 60°
Precisión de SLAM.....	Precisión relativa ≤1cm, Precisión absoluta (RTK) de 3 a 5 cm, Precisión absoluta (PPK) de 2 a 4 cm
Precisión de posicionamiento mientras los satélites están desbloqueados.....	3-5cm @20m radius

(el error aumenta 3 cm por cada 10 m adicionales)

Precisión de Medición Sin Contacto..... 5cm @15m rango

LIDAR

Rango.....	40m @ 10% de reflectividad, 70m @ 80% de reflectividad
FOV.....	H: 360°, V: 59°
Frecuencia de puntos.....	200,000 puntos por segundo
Clase de seguridad ocular.....	Clase 1 (IEC 60825 -1: 2014)

Cámaras

Cámara para coloración SLAM LIDAR.....	12 MP x 2 unidades, izquierda y derecha
Cámara para levantamiento Visual-LIDAR sin contacto.....	8MP, frontal
Cámara para replanteo visual con RA.....	2 MP, hacia abajo
Clase de seguridad ocular.....	Clase 1 (IEC 60825 -1: 2014)

Rendimiento del hardware

Dimensión.....	134mm x 147mm x 138mm
Peso.....	1.38kg
Material.....	Carcasa de aleación de magnesio y aluminio
Temperatura de funcionamiento.....	-20°C ~ +55°C
Temperatura de almacenamiento.....	-40°C ~ +80°C
Humedad.....	80% sin condensación
Resistente al agua y al polvo.....	Estándar IP64
Batería.....	Batería recargable de litio-ion incorporada de 7.4v y 5000 mAh, batería de empunadura intercambiable en caliente de 7.4v y 6800 mAh, 87.32 Wh
Duración de la batería.....	Medición del aire/ Cartografía interior/ Nube de puntos San: > 3h, Modo Rover GNSS y modo estático: > 24h

Comunicaciones

Puerto de E/S.....	Ranura paratarjeta SIM incorporada (NANO SIM)
	Interfaz tipo C (carga+OTG+Ethernet)
	Interfaz de antena UHF
UHF interno.....	incorporado, recibiendo solo
Rango de frecuencia.....	410-470MHz
Protocolo de comunicación.....	Farlink, Trimtalk, SOUTH
Bluetooth.....	Bluetooth 5.0, estándar Bluetooth 3.0/4.2, Bluetooth 2.1 + EDR
Comunicación NFC.....	Dispositivo de emparejamiento automático y controlador
Módem.....	Estándar 802.11 b/g/n táctil

Almacenamiento/Transmisión de datos

Almacenamiento.....	Almacenamiento interno SSD de 64 GB Admite almacenamiento cíclico automático Admite almacenamiento USB externo (OTG) Intervalo de muestreo personalizable de hasta 20 Hz
Transmisión de datos..	Modo Plug and Play de transmisión de datos USB Admite descarga de datos FTP/HTTP
Data Format..	Formato de datos estáticos: STH, Rinex2.01, Rinex3.02, etc. Formato de datos diferenciales: RTCM 2.1, RTCM 2.3, RTCM 3.0, RTCM 3.1, RTCM 3.2
	Formato de datos de salida del GPS: NMEA 0183, coordenadas planas PJK, código binario.
	Compatibilidad con: VRS, FKP, MAC compatibilidad total
	Protocolo NTRIP
	PSalida de nube de puntos LAS sin postprocesamiento con coordenadas GEO

Sensores

Burbuja electrónica.....	El software del controlador puede mostrar burbuja electrónica, verificando en tiempo real el estado de nivelación de la vara de carbono
Termómetro.....	Sensor termométrico integrado, que adopta tecnología de control inteligente de la temperatura, supervisando y ajustando la temperatura del receptor.

Interacción del usuario

Sistema operativo.....	Linux
Botones.....	Botón único
Indicadores.....	Satélites, datos e indicadores de potencia
Interacción web.....	Con acceso a la interfaz de usuario web a través de WiFi o conexión USB, los usuarios pueden supervisar el estado del receptor y cambiar las configuraciones.
Guía de voz.....	Chino/Inglés/Coreano/Español/Portugués/Ruso/Turco/Francés/Italiano/Árabe
Desarrollo secundario.....	Proporciona un paquete de desarrollo secundario y abre el formato de datos de observación OpenSIC y la definición de la interfaz de interacción.
Servicio en la nube.....	La potente plataforma en la nube ofrece servicios en línea como gestión remota, actualizaciones de firmware, registros en línea, etc.

Software

Software de aplicación móvil.....	Android con licencia de por vida y controlador incluido
Software de postprocesamiento.....	para Windows con licencia de por vida
	- Módulo de georreferenciación, módulo de coloración, módulo de corte, perfiles y depuración, importación y exportación.
	- Formato de nube de puntos: Exportable en formato RAW a .LAS o .LAZ directamente o mediante el software incluido.
	- Compatible con nube de puntos en color

*Reserva para futuras actualizaciones.

Observaciones: La precisión de la medición y el rango de funcionamiento pueden variar debido a las condiciones atmosféricas, la multipath de la señal, las obstrucciones, el tiempo de observación, la temperatura, la geometría de la señal y el número de satélites rastreados. Las especificaciones están sujetas a cambios sin previo aviso.

ME PLUS

**VISUAL-LIDAR RTK
PARA TODOS LOS ESCENARIOS**



CÁLCULO DE VOLUMEN



MAPEO INTERIOR



MAPEO EXTERIOR



ESCANEO LÁSER MEDICIÓN



MODELADO 3D



VISUAL



REPLANTEO VISUAL



Integra SLAM y RTK, mejorando tu capacidad

Al combinar la potencia del posicionamiento GNSS RTK y el escaneo LiDAR SLAM, los topógrafos pueden trabajar tanto en entornos exteriores como interiores, realizando mediciones de contacto o sin contacto según sus necesidades laborales, para abordar tareas que anteriormente no podían llevar a cabo.

Equipado con una tarjeta gráfica profesional de Nvidia y cámaras panorámicas duales de 12 MP de SONY, ME es capaz de restaurar escenas de manera realista. La cámara frontal de 8 MP y la cámara inferior de 2 MP ayudan al topógrafo a realizar mediciones fotogramétricas y replanteo CAD-AR de manera eficiente.

Receptor GNSS

Motor GNSS de 1698 canales, antena, sensor IMU, radio UHF, módulo de internet, Bluetooth.

Cámara (4 unidades)

Cámara panorámica de 12 MP, 2 unidades, de SONY, para colorización. 8 MP y 2 MP para posicionamiento visual.



Escáner LiDAR

Precisión absoluta <5 cm, precisión relativa <1 cm, velocidad de escaneo 200,000 pts/s, alcance máximo de detección 70 m.

Procesador Gráfico

por NVIDIA, para procesamiento de imágenes en color real en tiempo real.

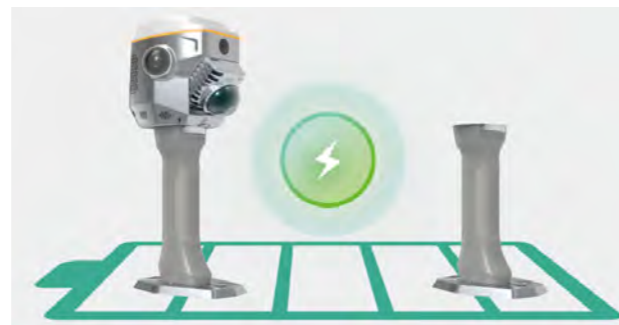
Puerto de interfaz

mango de empuñadura para pértiga telescópica o batería

Fuente de Alimentación Ininterrumpida

El ME puede obtener energía de la batería interna, la batería de manejo y la fuente de alimentación externa.

Este diseño de fuente de alimentación ininterrumpida elimina la necesidad de reinicios del sistema o reconfiguración, garantizando la continuidad de operaciones de gran escala y larga duración, y mejorando la eficiencia operativa.



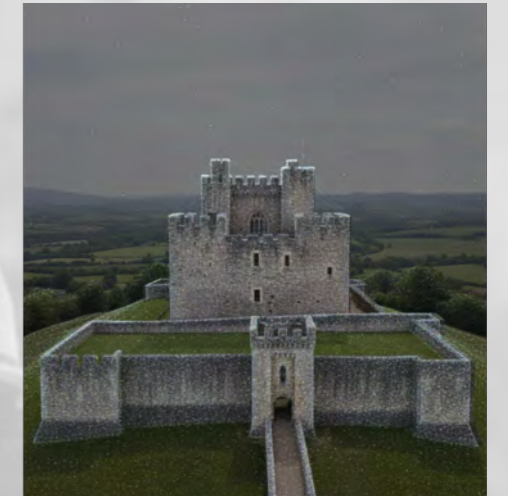
Medición Aérea: Captura Muchos Puntos de Forma Contactless y Fácil

La función Air. Meas. combina tecnología de detección láser y un motor de coincidencia de imágenes con IA. Recopila 200,000 puntos de datos por segundo y permite a los usuarios recopilar múltiples coordenadas 3D capturando una foto una sola vez.

Midiendo desde un rango de 15 metros, mientras que la precisión se mantiene en 5 cm. Este método de recopilación de datos es una solución ideal para muchos entornos complejos, por ejemplo, áreas de difícil acceso y zonas peligrosas.

Al medir con la función de medición con aire, los usuarios no necesitan mantenerse estables ni apuntar con precisión, no necesitan caminar de la manera prescrita, ni nivelar la vara de alcance.

La eficiencia de recolección de datos de Air Meas. es varias veces superior a los métodos tradicionales de Laser RTK o Posicionamiento Visual RTK.





Magicalc, Posicionamiento GNSS en Cualquier Lugar

El sistema ME es capaz de mantener una precisión de 5 cm durante unos minutos cuando las señales de los satélites GNSS no están disponibles; el estado de la solución cambiará de "fijo" a "solución mixta".

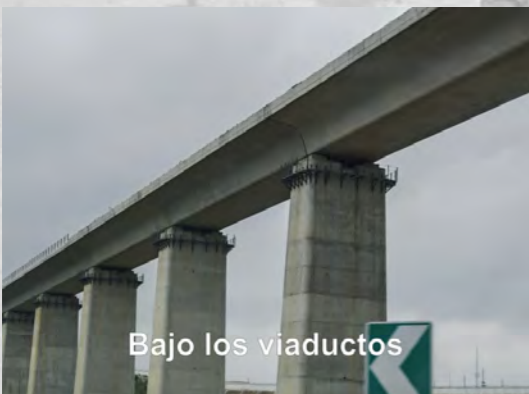
Esta función innovadora permite a los usuarios capturar datos de manera fluida en áreas con señales GNSS limitadas, como bajo pasos elevados, en túneles o en estacionamientos subterráneos.



Edificios de gran altura



Ambientes interiores



Bajo los viaductos



Acúmulos



Cálculo preciso del volumen de movimiento de tierras

El sistema ME permite a los usuarios realizar cálculos de movimiento de tierras capturando nubes de puntos en 3D.

El flujo de trabajo simple y optimizado es muy práctico y eficiente para excavación, medición de reservas, minería y construcción.

Software de campo para la recopilación de datos

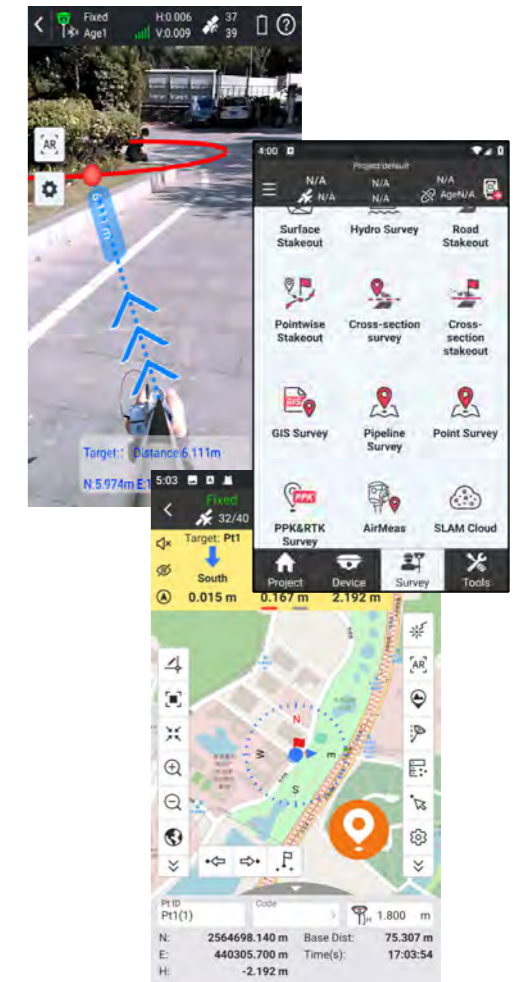
La aplicación Ksurvey, software de control de recolección de datos, admite el control de recolección, la gestión de proyectos, la visualización y el procesamiento de nubes de puntos en tiempo real, el posicionamiento visual, el replanteo con CAD y AR, y otras funciones de medición y cálculo.

Recolector de Datos H9

- * 8 núcleos, CPU de 2.0 GHz
- * Batería de alta capacidad de 7700 mAh
- * Pantalla táctil de 6 pulgadas
- * Teclado completo QWERTY
- * Android 12



Optimizado para procesar datos de SLAM y datos de fotogrametría.



Software de oficina para postprocesamiento

El software AcuteLas Studio está diseñado para procesar datos del sistema LiDAR aéreo de la serie AcuteLas y datos de escáner láser 3D, incluyendo funciones como procesamiento de trayectoria con una sola tecla y procesamiento y fusión de datos de escáner láser/LiDAR, clasificación de nubes de puntos, verificación de calidad de datos, generación de informes de calidad, conversión de sistemas de coordenadas, clasificación de nubes de puntos, módulo de levantamiento topográfico, etc.



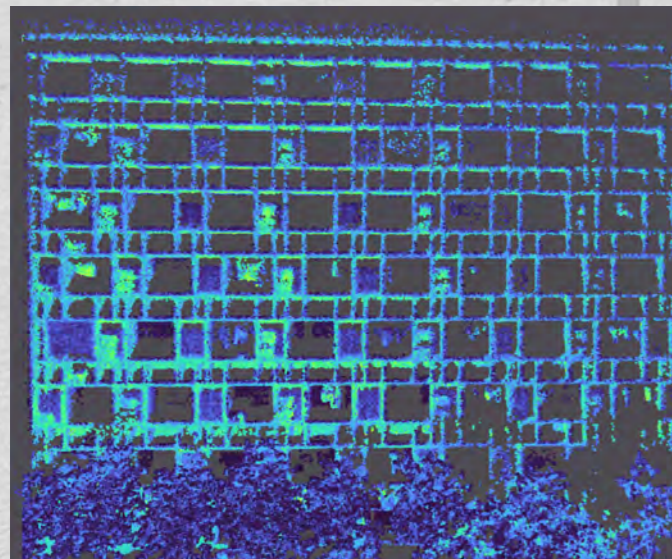
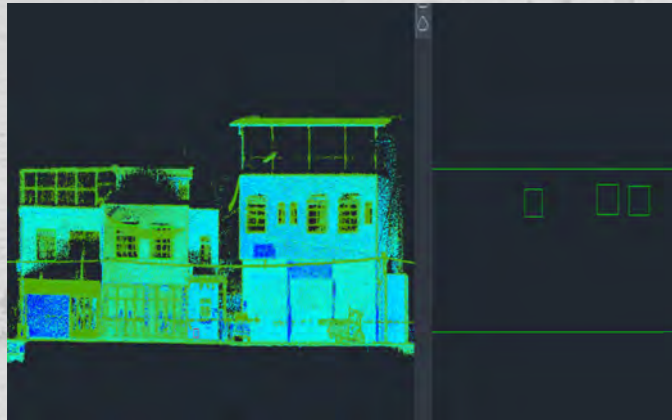
Sistema Operativo	Windows 10 IoT Enterprise o superior
Procesador	Procesador Intel® Core™ i7 de 13.ª generación o superior
RAM	32 GB o más
Almacenamiento	SSD de 1 TB o más

Caso de usuario: del Departamento Municipal de Topografía

Demanda del usuario: Trabajar bajo viaductos para medir o establecer líneas centrales y líneas laterales de carreteras, cinturones verdes, tapas de alcantarillas, etc.

Antes: Utilizando tanto GNSS RTK convencional como estación total, los procedimientos son complicados.

Ahora: Aprovechando la función "MagiCalc" y la "Solución Mixta", capturar datos de manera continua en áreas con señales GNSS limitadas. Utilizando la función de escaneo "AirMeas." y SLAM, medir de forma remota los objetivos de difícil acceso. Manteniendo una alta eficiencia en el trabajo.



Caso de usuario: de una empresa inmobiliaria

Demanda del usuario: Medir el área de la pared exterior para la renovación de edificios.

Antes: 1) Para edificios pequeños, se utilizaban cintas métricas para medir y dibujar bocetos manualmente. 2) Para edificios grandes, se usaban drones para realizar levantamientos fotogramétricos aéreos, pero los pisos bajos y la planta baja eran difíciles de medir mediante el levantamiento aéreo.

Ahora: Usando ME para escanear la fachada del edificio, es mucho más rápido y preciso que los métodos tradicionales. ME puede escanear hasta ocho pisos de altura.



Caso de usuario: de la Compañía de Gas de la Ciudad y de la Compañía de Agua

Demanda del usuario: Coordinar la recopilación de datos de tuberías, válvulas, tees, nodos, codos, medidores domésticos, etc.

Antes: Usando GNSS RTK convencional y estaciones totales.

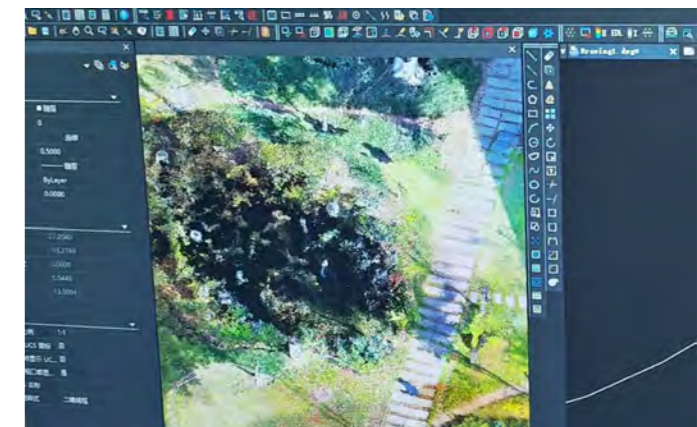
Ahora: 1) En entornos con señal GNSS obstruida y en entornos sin señal GNSS, el RTK convencional no puede obtener solución fija, pero el sistema ME aún puede mantener precisión a nivel de centímetros gracias a su Solución Mixta. 2) Las coordenadas de los dispositivos y tuberías montados en la pared se pueden obtener en lotes mediante escaneo SLAM o la función AirMeas. 3) La escena real puede registrarse para futuras revisiones.

Caso de usuario: de un Departamento Municipal de Jardinería

Demanda del usuario: Clasificación de la vegetación en el parque.

Antes: Usando GNSS RTK convencional, se tarda un día y medio en medir un parque.

Ahora: Usando ME para obtener rápidamente nubes de puntos a color real de varios objetivos en el parque, el trabajo de campo toma solo una hora. Al regresar a la oficina, se importa la nube de puntos al software de procesamiento y mapeo, se identifican claramente los tipos de vegetación y se dibujan mapas topográficos basados en las posiciones y límites de cada vegetación.



PRESUPUESTO

Características GNSS		Comunicaciones	
Canales	1598	Puerto de E/S	Ranura para tarjeta SIM 4G
GPS	L1, L1C, L1C/A, L2C, L2P(Y), L5		Interfaz LEMO de 5 pines (puerto de alimentación externo + RS232)
GLONASS	G1, G2, G3		Interfaz tipo C (carga + OTG + Ethernet)
BDS	B1I, B2I, B3I, B1C, B2a, B2b		Interfaz de antena UHF
GALILEO	E1, E5a, E5b, E6, AltBOC*		Receptor y transmisor de radio, función repetidora
Sistema de Administración de Servicios de Base (SBAS)	L1*	UHF interna	Receptor y transmisor de radio, función repetidora
IRNSS	L5*	Rango de frecuencia	410-470 MHz
QZSS	L1, L2C, L5*	Protocolo de comunicación	Farlink, Farlink Pro, Trimtalk, SUR, Satel
Banda L del MSS*	BDS PPP y Galileo HAS	Alcance de comunicación	Normalmente de 5 a 8 km con el protocolo Farlink, hasta 15 km
Tasa de salida de posicionamiento	1 Hz ~ 20 Hz	Bluetooth	Estándar Bluetooth 3.0/4.1, Bluetooth 2.1 + EDR
Tiempo de inicialización	< 10 s	Comunicación NFC	Apoyo
Confiabilidad de inicialización	> 99,99%	Módem	Estándar 802.11 b/g/n
Precisión de posicionamiento		Almacenamiento/transmisión de datos	
Posicionamiento diferencial de código	Horizontal: 0,25 m + 1 ppm RMS	Almacenamiento	Almacenamiento interno SSD de 4 GB, ampliable hasta 64 GB
	Vertical: 0,50 m + 1 ppm RMS		Admite almacenamiento USB externo (OTG)
GNSS estático	Horizontal: 2,5 mm + 0,5 ppm RMS	Transmisión de datos	El intervalo de muestra personalizable es de hasta 20 Hz.
	Vertical: 3,5 mm + 0,5 ppm RMS		Modo plug and play de transmisión de datos USB
Estático (Observación larga)	Horizontal: 2,5 mm + 0,1 ppm RMS	Formato de datos	Admite descarga de datos FTP/HTTP
	Vertical: 3 mm + 0,4 ppm RMS		Formato de datos estáticos: STH, Rinex2.01, Rinex3.02 y etc.
Estática rápida	Horizontal: 2,5 mm + 0,5 ppm RMS	Formato de datos diferenciales: RTCM 2.1, RTCM 2.3, RTCM 3.0, RTCM 3.1, RTCM 3.2	Formato de datos de salida GPS: NMEA 0183, coordenada plana PJK, código binario
	Vertical: 5 mm + 0,5 ppm RMS		Compatibilidad con modelos de red: VRS, FKP, MAC, compatibilidad total con el protocolo NTRIP
PPK	Horizontal: 3 mm + 1 ppm RMS		
RTK(UHF)	Horizontal: 8 mm + 1 ppm RMS		
	Vertical: 15 mm + 1 ppm RMS		
RTK(NTRIP)	Horizontal: 8 mm + 0,5 ppm RMS		
	Vertical: 15 mm + 0,5 ppm RMS		
Posicionamiento SBAS	Generalmente <5 m 3DRMS	Sensores	
Tiempo de inicialización de RTK	2~8 s	Unidad de medida inercial (IMU)	Módulo IMU incorporado, sin calibración, 60°
Ángulo de inclinación de la IMU	0°~60°	Burbuja electrónica	El software del controlador puede mostrar una burbuja electrónica y verificar el estado de nivelación del poste de carbono en tiempo real.
Rendimiento del hardware		Termómetro	Sensor de termómetro incorporado, que adopta tecnología de control de temperatura inteligente, monitorea y ajusta la temperatura del receptor.
Dimensión	135 mm (ancho) × 135 mm (largo) × 83 mm (alto)	Interacción del usuario	
Peso	900 g (batería incluida)	Sistema operativo	Linux
Material	Carcasa de aleación de magnesio y aluminio	Botones	Un solo botón
Temperatura de funcionamiento	- 45°C~+75°C	Indicadores	Indicadores de Bluetooth, satélites, datos, carga y energía
Temperatura de almacenamiento	- 55°C~+85°C	Interacción web	Con acceso a la interfaz web a través de WiFi o conexión USB, los usuarios pueden monitorear el estado del receptor y cambiar las configuraciones.
Humedad	100% sin condensación	Guía de voz	Chino/Inglés/Coreano/Español/Portugués/Ruso/Turco/Francés/Italiano
Resistente al agua y al polvo	Estándar IP68, protegido contra inmersión prolongada a una profundidad de 1 m. Estándar IP68, totalmente protegido contra el polvo expulsado	Desarrollo secundario	Proporciona un paquete de desarrollo secundario y abre el formato de datos de observación de OpenSIC y la definición de la interfaz de interacción.
Choque/Vibración	Resiste la caída de un poste de 2 metros sobre el suelo de cemento de forma natural.	Servicio en la nube	La potente plataforma en la nube proporciona servicios en línea como administración remota, actualizaciones de firmware, registros en línea, etc.
Fuente de alimentación	6-28 V CC, protección contra sobretensión		
Batería	Batería recargable de iones de litio de 7,2 V y 6800 mAh		
Duración de la batería	15 h (modo Bluetooth móvil)		
* Reservar para futura actualización.			
Observaciones: La precisión de la medición y el rango de operación pueden variar debido a las condiciones atmosféricas, la multitrayectoria de la señal, las obstrucciones, el tiempo de observación, la temperatura, la geometría de la señal y el número de satélites rastreados. Las especificaciones están sujetas a cambios sin previo aviso.			

K2Receptor GNSS



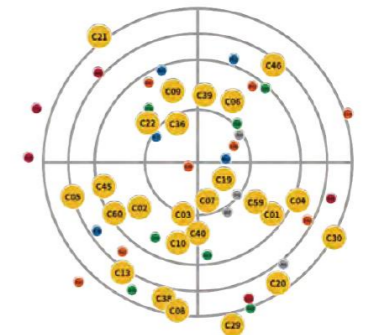
K2 está diseñado para mejorar su rendimiento en el estudio de campo y proporcionar el resultado de posicionamiento más confiable.

Integra un motor de posicionamiento GNSS líder a nivel mundial de 1598 canales, una IMU de alta precisión, una radio UHF Farlink de diseño patentado y 4G, Bluetooth, wifi... todas las tecnologías de última generación están ahí para garantizarle una excelente experiencia de trabajo.

Características principales

Solución fija rápida y confiable

Con la antena GNSS de alta ganancia de nuestro último diseño en 2025, la usabilidad de los satélites Glonass y Galileo mejora enormemente, por lo que incluso en entornos hostiles, K2 aún puede rastrear más satélites que otros receptores y ofrecer un resultado de posicionamiento con precisión centimétrica en pocos segundos.



Trabaje en cualquier momento y en cualquier lugar con L-Band

Al recibir la corrección directamente de los satélites de banda L, K2 permite alcanzar una precisión de 10 a 20 centímetros con un solo rover disponible cuando el receptor base o el servicio CORS no son accesibles en zonas remotas. Esta función se basa en Galileo HAS y BDS PPP; solicite el código de registro de sus distribuidores locales.

Conectividad de radio potente y duradera

El K2 incorpora nuestra tecnología de radio Farlink, patentada. Al funcionar como estación base UHF, el K2 puede transmitir datos de corrección a mayor distancia que otros. En buenas condiciones, su alcance operativo puede ser de 10 a 15 km. En 2025, se incorporará el protocolo Farlink Pro como una nueva opción para que el usuario pueda adaptarse a entornos exigentes.

Estudio eficiente de inclinación de IMU

El sensor IMU del K2 está disponible prácticamente en todo momento. Al girar el bastón mientras camina o al cambiar la orientación del receptor, la disponibilidad no se pierde fácilmente. El IMU no requiere calibración.

Resistencia y robustez superiores

El sistema de gestión de energía recientemente desarrollado permite que K2 funcione hasta 15-18 horas como rover y puede recargarse mediante un conector tipo C.

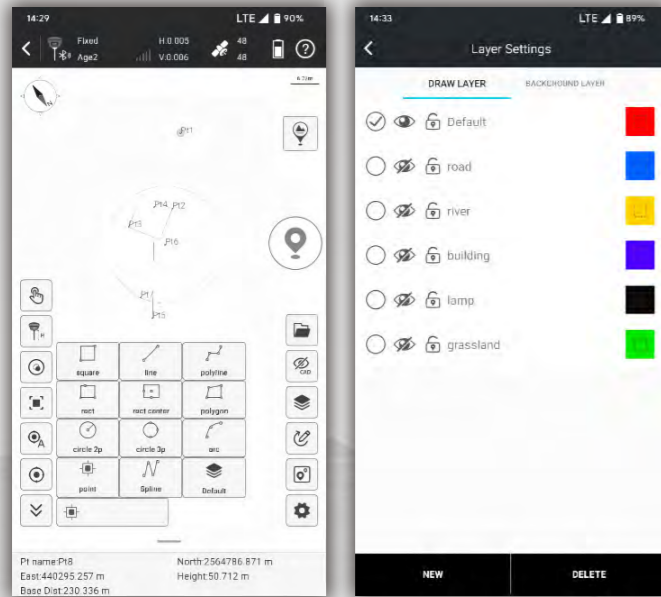
Se han mejorado el marco resistente a los golpes y al agua, y ahora el nivel de resistencia general es IP68.



Aplicación Ksurvey

Recopilación y mapeo de datos de campo: lo más avanzado ya está aquí

Medir y dibujar: Ahorre tiempo en trabajo de campo y oficina

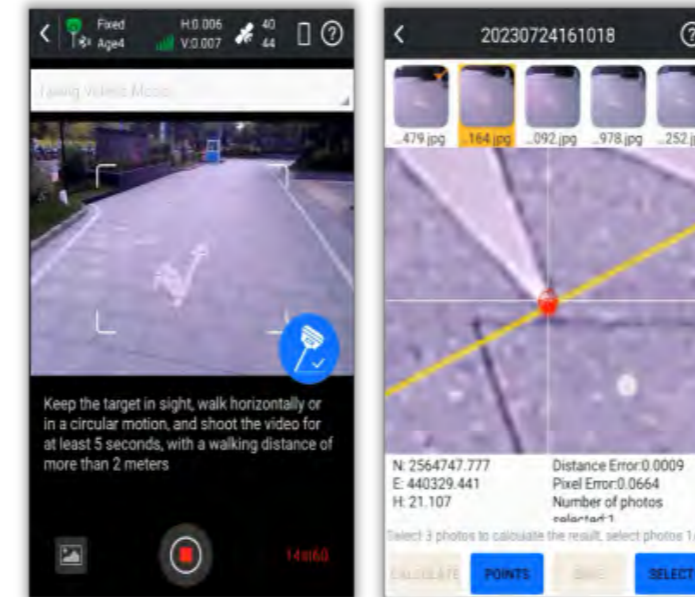


Esta función le permite dibujar el mapa de resultados mientras completa las mediciones de puntos.

Antes de medir los puntos, los usuarios pueden elegir la forma del objeto a medir entre 11 figuras predefinidas. El software les guiará para medir los puntos en orden, conectando líneas automáticamente y completando el dibujo de la figura.

- Los mapas .dxf o .dwg creados en el sitio se pueden utilizar directamente en el trabajo de oficina.
- Los usuarios pueden asignar objetos medidos con diferentes atributos a diferentes capas para su medición y gestión, sin cometer errores.

Posicionamiento visual: Tecnología de medición sin contacto líder en la industria

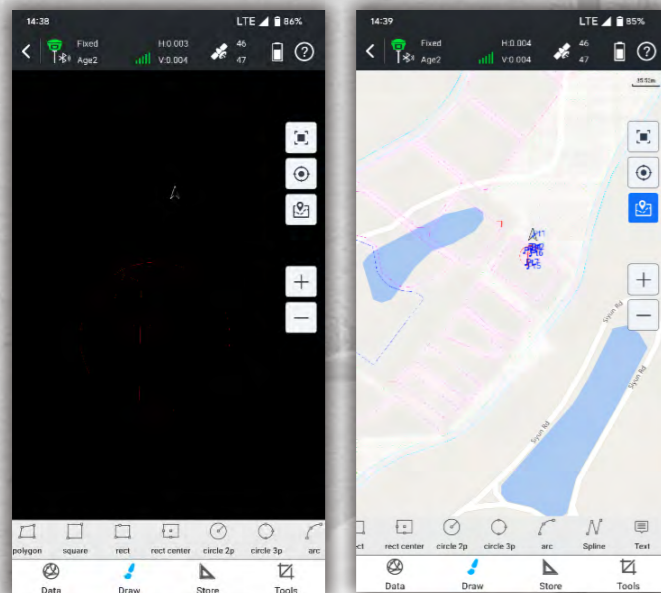


Las mediciones de fotogrametría se pueden realizar mediante fotografías o vídeos. Se pueden obtener las coordenadas de todos los puntos de las fotografías.

- Ahora, los puntos objetivo que son inaccesibles debido a entornos peligrosos, señales satelitales deficientes o terrenos intransitables se pueden medir de forma remota.
- Los datos de imagen capturados también se pueden utilizar con software como SGO, Pixel4D, DJI Terra y CC para modelado 3D.
- Los datos de medición de imágenes también se pueden combinar con datos de medición de drones para abordar problemas de borrosidad y deformación en los modelos de datos terrestres recopilados por drones.

(Esta función solo funciona con los modelos de receptor que tienen cámara frontal o cámaras duales)

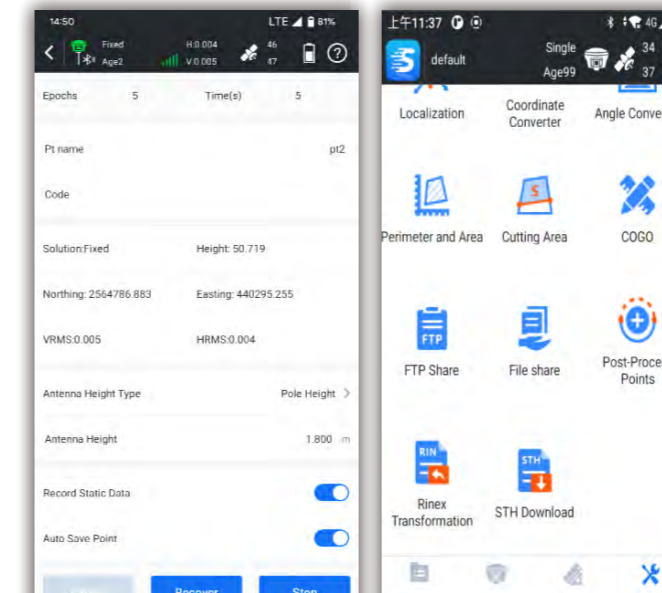
Dibujo CAD: Redactar sin PC



Seleccione puntos para formar un polígono e identifique directamente los puntos de división del área para que el topógrafo los replantee. Ya no es necesario que el usuario adivine la posición para medir y luego la ajuste.

- El dibujo CAD no requiere una computadora.
- Los archivos CAD preparados en computadoras de oficina pueden ser editados y administrados por los usuarios en terminales de recopilación de datos RTK.
- Las herramientas de dibujo incluyen hasta 11 tipos de figuras y un tipo de texto.

Medición estática y PPK: Ahora hay más ayuda disponible



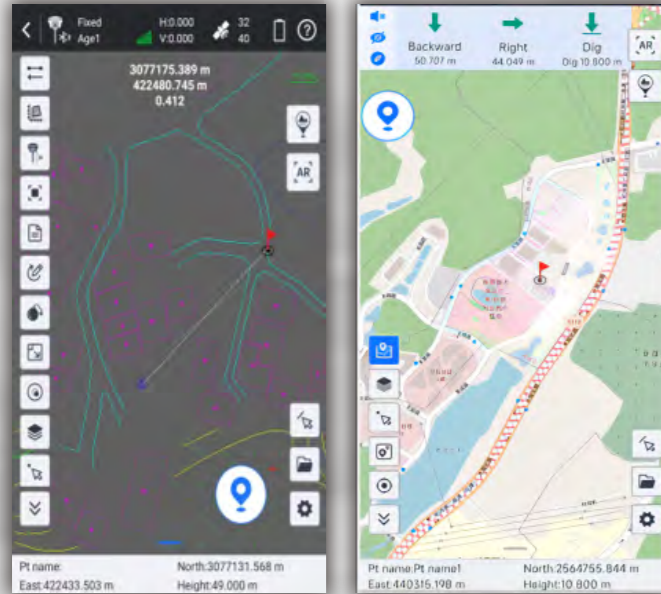
El software proporciona capacidades de recopilación de datos tanto estáticos como PPK.

- Los datos se pueden descargar de forma inalámbrica, sin necesidad de PC ni cables.
- Es posible convertir archivos .sth en archivos RINEX directamente en el recopilador de datos, tableta o teléfono, sin necesidad de PC.
- Los datos se pueden compartir con otros a través de Internet móvil.
- La precisión de la recopilación de datos PPK es tan alta como la de los equipos Trimble, el resultado se puede importar directamente para su uso en TBC.

Aplicación Ksurvey

Vigilancia: Aligera tu carga, aumenta tu producción

Replanteo CAD: Ahorre costos de mano de obra y reduzca errores



El software tradicional de recopilación de datos requiere que los usuarios importen puntos o líneas a trazar desde archivos .csv o .txt, y necesitan dedicar bastante tiempo a editar bibliotecas de puntos y líneas.

Además, para formas complejas como curvas, círculos y polígonos, el proceso tradicional de replanteo es complicado. Ahora, nuestro nuevo programa de replanteo CAD ofrece una solución superior para topógrafos.

- No es necesario editar manualmente las bibliotecas de puntos.
- Replantar formas geométricas es más rápido y más fácil.

No es necesario obtener archivos de coordenadas antes de trabajar. El replanteo se puede realizar simplemente con un programa CAD. dibujo.

- Se pueden crear mapas en línea y dibujos CAD. se muestran simultáneamente, mejorando la precisión.
- Las líneas guía de AR hacen que el replanteo sea más fácil intuitivo.

Replanteo con vista en vivo: Más rápido, más preciso, más inteligente



Los usuarios utilizan las imágenes en tiempo real capturadas por la cámara en la parte inferior del receptor y las líneas guía AR mostradas por el software para ubicar los puntos objetivo.

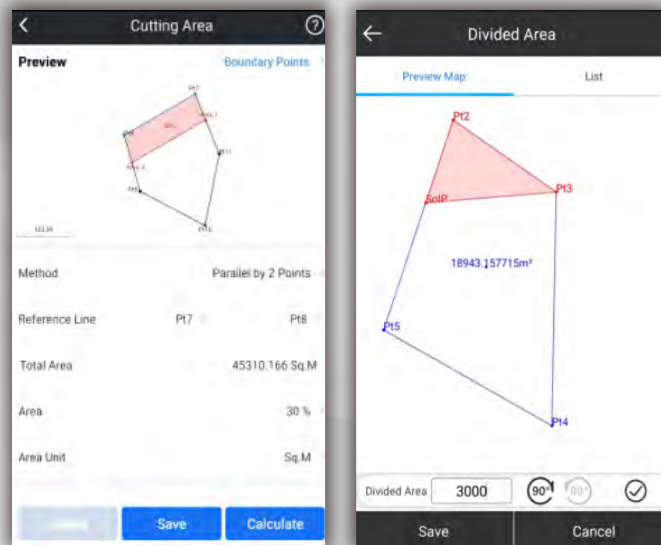
Cuando los usuarios realizan replanteos con un receptor GNSS de doble cámara, el software puede activar ambas cámaras para que trabajen juntas. A distancias medias y largas, el software utiliza la cámara frontal para indicar la dirección de desplazamiento, y a corta distancia, utiliza la cámara inferior para localizar la ubicación específica. Esto agiliza aún más el replanteo.

- Las líneas guía AR se pueden visualizar en programas de replanteo de puntos, replanteo de líneas y replanteo CAD.

(Esta función solo funciona con los modelos de receptor que tienen cámara orientada hacia abajo o cámaras duales)

Características adicionales

División de Área: Desarrollado para levantamientos catastrales profesionales y replanteo

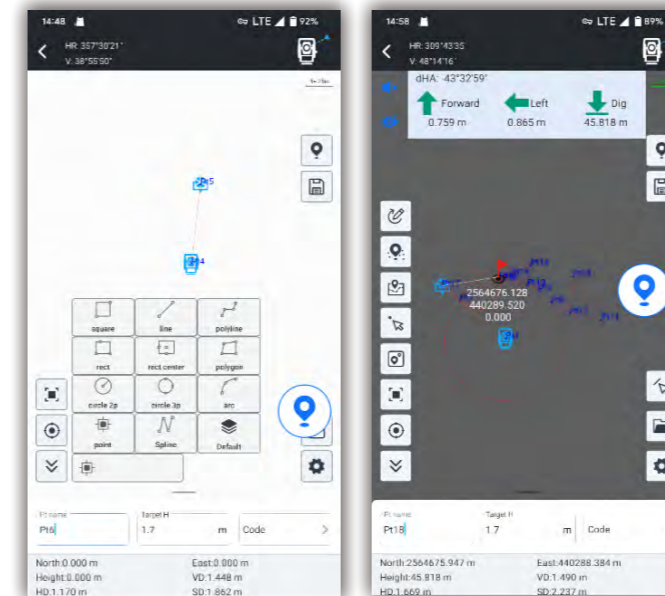


Seleccione puntos para formar un polígono e identifique directamente los puntos de división del área para que el topógrafo los replantee. Ya no es necesario que el usuario adivine la posición para medir y luego la ajuste.

Seis métodos de división para determinar los puntos de división del área. Los métodos son flexibles y se adaptan a las diferentes necesidades del usuario.

- La pantalla gráfica es intuitiva y comprensible.

Compatible con Múltiples dispositivos



La aplicación ahora funciona con GNSS, estación total, ecosonda, tableta GIS y, en el futuro, funcionará con escáner SLAM y escáner Lidar terrestre.

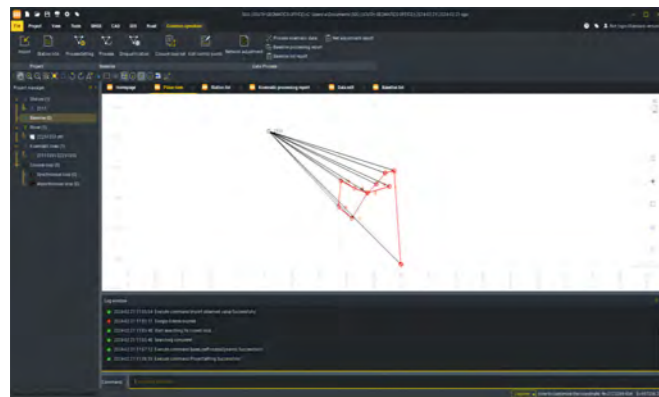
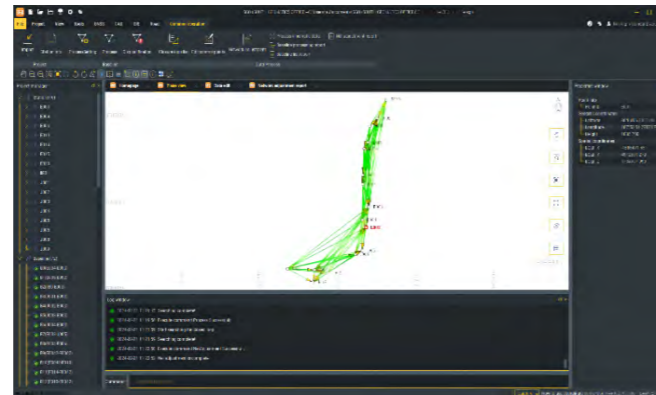
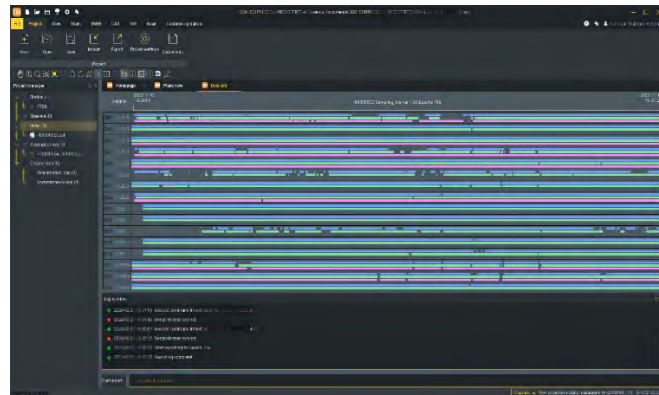
Innovaciones para una mejor experiencia de usuario

- Copia de seguridad de datos RTK
- Compartir código QR
- Compatibilidad con múltiples mapas base
- Mapa base
- Ajuste
- Ordenación de puntos de montaje de red
- Configuración de salida NMEA

...

Oficina geográfica de KOLIDA (KIR)

Procesador de datos GNSS ideal que le ayuda a seguir avanzando



Procesamiento de datos y generación de informes

Cuando los topógrafos necesitan posprocesar datos GNSS, nuestro software siempre ofrece tecnología de vanguardia para ayudarles a obtener resultados óptimos. El usuario solo necesita importar los datos de campo y el software procesará automáticamente las líneas base GNSS. Una vez obtenidos los resultados, el software puede generar informes.

Alta precisión garantizada

La comprobación RTK, la función única de nuestro software, puede comparar los resultados RTK y PPK con adquirir automáticamente las coordenadas más precisas para cada punto objetivo.

Llena el vacío de correcciones deficientes en RTK o de observaciones obstaculizadas en PPK.

Esta mejora es para brindar garantía para cada una de sus encuestas.

RINEX Importación y Exportación

Esta función permite a los usuarios importar datos del receptor GNSS de terceros a nuestro software y posprocesarlos mediante el formato RINEX, estándar de la industria.

Modelado 3D

El usuario puede importar datos de imágenes de fotogrametría al software para lograr un modelado 3D y presentar visualmente datos de información geográfica como coordenadas, áreas y volúmenes.

Los datos del modelo se pueden transformar en diferentes formatos y aplicar con varios parámetros de coordenadas según las necesidades reales, lo que lo hace adaptable a una gama más amplia de escenarios de aplicación.

