

RIEGL miniVUX[®]-1UAV

- 轻巧紧凑 (仅1.55 kg)
- 扫描视场角 360°
- 紧凑、坚固的铝制外壳, 可安装于固定翼和多旋翼无人机
- RIEGL 独有的数字化波形和实时波形处理技术
- 多目标探测功能 —— 每束激光高达 5 个目标回波
- 扫描速度高达 100 线/秒
- 测量速率达到 100,000 点/秒
- 与 IMU 对接的机电接口
- 适用于冰川、雪地等复杂地形测绘
- 使用简单、安装方便的完整集成方案

RIEGL miniVUX-1UAV 是一款超轻型的无人机载激光扫描仪, 专为无人机集成而设计。

得益于紧凑的设计和坚固的铝制外壳, miniVUX-1UAV 对集成环境的要求很低, 即使在一些载荷空间较小或载重较小的无人机上也可以集成使用。360°的扫描视场保证了对外部环境的完整覆盖。

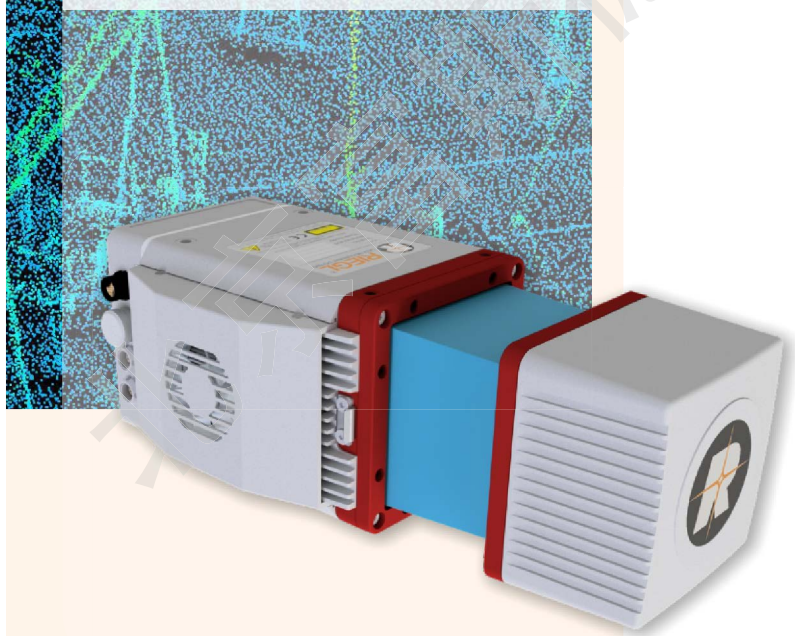
可以使用可插拔的 SD 卡存储扫描获取的数据, 也可以使用 TCP/IP 接口传输数据。扫描仪的功耗非常低, 可直接集成在大多数无人机上。

miniVUX-1UAV 利用 RIEGL Waveform - LiDAR 技术, 可实现数字化回波和在线波形处理, 多目标探测能力使其即使在不利的大气条件下也能获取高质量的测量结果。此款扫描仪激光波长还适用于冰、雪地形测绘。

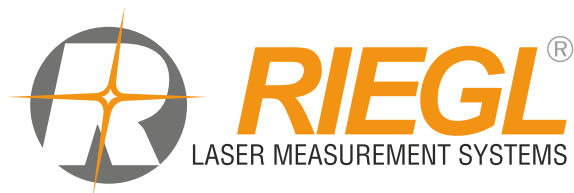
RIEGL 同时提供将 miniVUX-1UAV 和惯导等设备集成的 miniVUX-SYS 系统。

应用领域

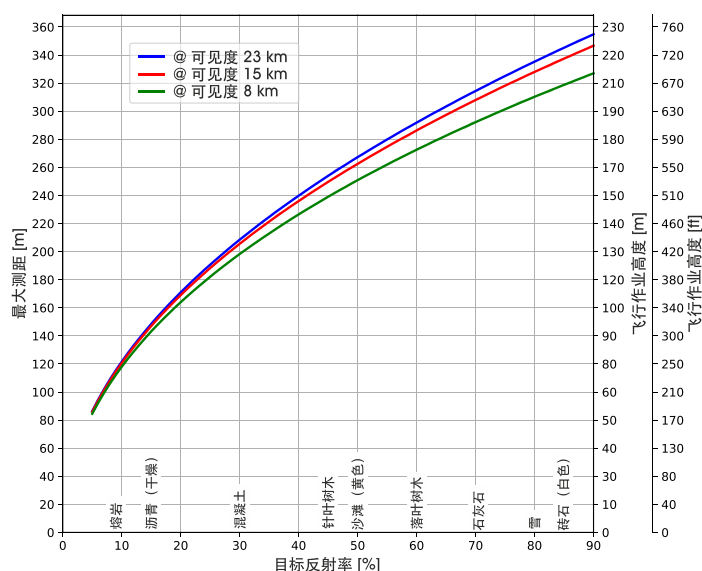
- 农业和林业
- 冰川和雪地测绘
- 考古与文化遗产保护
- 施工现场监测
- 山体滑坡监测



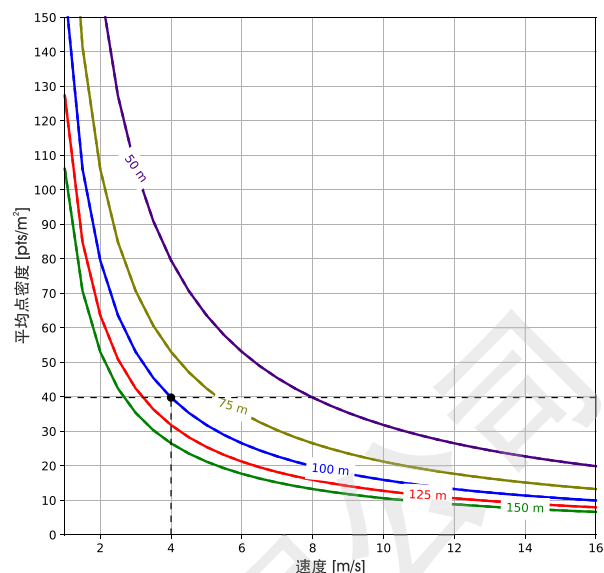
北京富斯德科技有限公司
www.fs3s.com



RIEGL miniVUX®-1UAV 最大测距 vs. 目标反射率



飞行作业高度满足以下条件：
FOV $\pm 45^\circ$ ；目标尺寸大于激光光斑；环境亮度均匀



示例：miniVUX-1UAV 测量速度 100,000 点/秒，速度 4 m/s
距目标 100 m；成果：点密度约 9 pts/m²

RIEGL miniVUX-SYS 系统集成选项

除了提供独立的 miniVUX-1UAV 激光雷达，RIEGL 还提供系统解决方案，将 miniVUX-1UAV 与不同性能和外形的 IMU/GNSS 系统以及 RGB 相机系统（选配）结合。此外，miniVUX-SYS 通过特定的配件可以与多旋翼无人机（如 DJI Matrice M600 Pro / M300 RTK）直接集成。

如需详细资料请与我们联系。

RIEGL miniVUX-1UAV + APX-15 UAV¹⁾



- 集成 IMU/GNSS
- 总重量约 2 kg
- 最多可集成 2 个相机
- 适合与固定翼无人机集成

RIEGL miniVUX-1UAV + APX-20 UAV (IMU82/IMU90)¹⁾



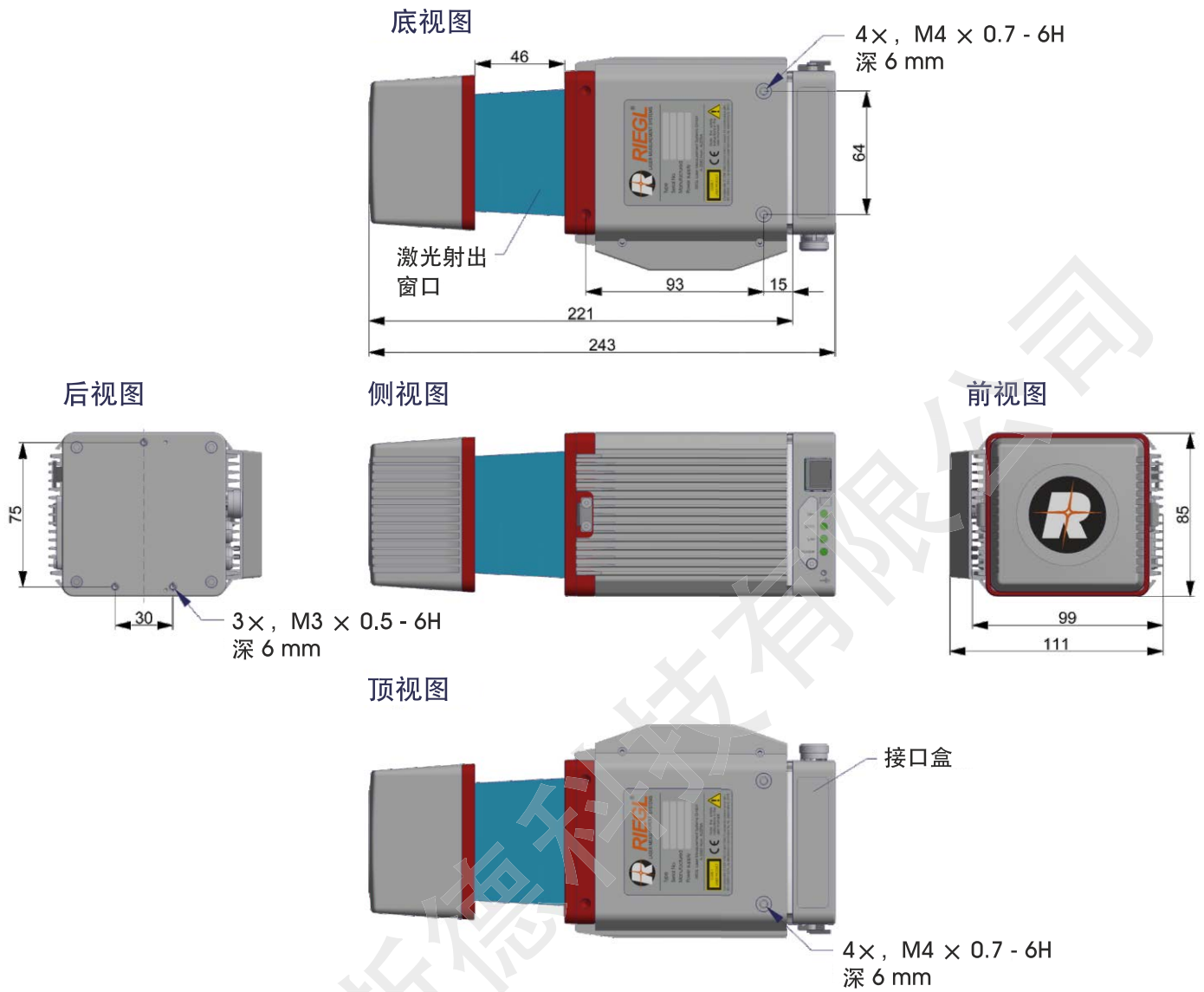
- 集成更好的 IMU/GNSS：外置集成使用 IMU82，完全集成使用 IMU90
- 总重量约 2.5 kg / 2.3 kg
- 最多可集成 2 个相机
- 适合与所有类型无人机集成

RIEGL Integration Kit 600 / 300



- miniVUX-SYS 的附件，带有减震安装套件，电源模块和电缆
- 总重量约 0.7 kg / 0.35 kg（不包括扫描仪和相机）
- 适合与多旋翼无人机集成

1) 可在 Applanix 相应型号的参数表中查看参数



单位: mm

RIEGL miniVUX[®]-1 UAV 相机选项

RIEGL miniVUX-1 UAV + APX-15 UAV¹⁾



集成两台
Sony Alpha 6000 相机
(倾斜安装)



集成一台正射相机
如 Sony Alpha 6000,
Sony A7R III 或 A7R IV
可集成第三方相机²⁾

RIEGL miniVUX-1 UAV + APX-20 UAV (以 IMU82 为例)¹⁾



集成两台
Sony Alpha 6000 相机
(倾斜安装)



集成一台正射相机
如 Sony Alpha 6000,
Sony A7R III 或 A7R IV
可集成第三方相机²⁾

1) 可在 Applanix 相应型号的参数表中查看参数

2) 多光谱相机、高光谱相机、热成像传感器等, 详情请咨询。

RIEGL miniVUX®-1UAV 技术参数

激光等级

依据 IEC60825-1:2014 归类为 1 级激光产品

The following clause applies for instruments delivered into the United States:
Complies with 21 CFR 1040.10 and 1040.11 except for conformance with
IEC 60825-1 Ed.3., as described in Laser Notice No. 56, dated May 8, 2019.

CLASS 1
LASER PRODUCT

测距原理

测距性能

基于时间-飞行差原理，回波信号数字化，在线波形分析。

激光发射频率 ¹⁾	100 kHz
最大测距 ²⁾	
物体反射率 $\rho \geq 20\%$	170 m
物体反射率 $\rho \geq 60\%$	290 m
物体反射率 $\rho \geq 80\%$	330 m
建议作业飞行高度 ^{1) 3)}	
自然反射率 $\rho \geq 20\%$	100 m (330 ft)
自然反射率 $\rho \geq 60\%$	160 m (525 ft)
接收的最大回波次数 ⁴⁾	5

1) 取整值
2) 平均情况下的典型值：最大射程，是指在大气能见度为 23 公里，激光束垂直入射，目标的平面尺寸超过激光束直径时，所能达到的射程。在光线较强的晴天作业，扫描范围和精度会低于光线较弱的阴天。
3) 假设地形平坦，扫描视场角 $\pm 45^\circ$
4) 激光脉冲的能量在击中目标物后会被消耗。如果单束激光击中多个目标物，其测量距离可能会因此缩短。

最小测距

精度^{5) 7)}

重复精度^{6) 7)}

激光脉冲重复度¹⁾

最大有效测量速度¹⁾

回波信号强度

激光波长

激光发散度⁸⁾

激光光斑大小

3 m

15 mm

10 mm

100 kHz

高达 100,000 点/秒 (@ 100 kHz PRR & 360° FOV)

每个回波具有 16 位高分辨率强度信息

近红外

1.6×0.5 mrad

160 mm $\times$ 50 mm @ 100 m

5) 精度是被测量的测得值之间的一致程度以及与其“真值”的接近程度
6) 重复精度，多次测定的平均值与真值相符合的程度。

7) 1 sigma @ 50 m，在 RIEGL 测试条件下。
8) 在 50% 峰值强度下测量，1.6 mrad 相当于距离每增加 100 m，激光束直径增加 160 mm。

扫描仪性能

扫描机制

视场角 (可选)

扫描速度 (可选)

角步进宽度 $\Delta\phi$ (可选)

在连续的脉冲间

角度分辨率

旋转棱镜

高达 360°

10 - 100 转/秒，相当于 10 - 100 线/秒

$0.036^\circ \leq \Delta\phi \leq 0.36^\circ$

0.001°

接口

配置 / 数据输出及扩展设备通信

GNSS 接口⁹⁾

2 $\times$ LAN 10/100/1000 Mb/s / WLAN IEEE 802.11 a/b/g/n
串行 RS-232 接口，用于带有 GNSS 时间信息的数据字符串，
TTL 输入，用于 1 PPS 同步脉冲
2 $\times$ TTL 输入/输出，1 $\times$ 远程开/关
2 $\times$ RS-232 GNSS Tx & PPS，电源，触发，曝光
用于 32 G SDHC/SDXC 存储卡 (可升级为 64 G)

通用 IO 和控制¹⁰⁾

相机接口

存储卡槽

9) 内部可用 (不适用于标准接口盒)

10) 1 $\times$ 外部可用 (通过标准接口盒)

一般技术参数

输入电源电压/功耗

主要尺寸 (长 $\times$ 宽 $\times$ 高) / 重量

带散热风扇

不带散热风扇

湿度

防护等级

温度¹¹⁾

11 - 34 V DC / 典型值 18 W @ 100 转/秒

243 $\times$ 111 $\times$ 85 mm / 约 1.6 kg

243 $\times$ 99 $\times$ 85 mm / 约 1.55 kg

最大 80%，非冷凝 @ 31 °C

IP 64，防尘防飞溅水

-10 °C ~ +40 °C (工作) / -20 °C ~ +50 °C (保存)

11) 在 30 °C (86 °F) 及以上的环境温度下连续运行时，需要最低 3 m/s 的空气流动速度。当沿散热片处的空气流动无法满足该条件时，必须使用散热风扇。



北京富斯德科技有限公司

www.fs3s.com / 010-58076899 / 58076040 / info@fs3s.cn

www.fs3s.com