RIEGL BDF-1

- 用于水文应用的激光测距仪
- 集成 IMU, GNSS 和数据存储单元的测量系统
- 针对无人机应用进行了优化
- 非常适合生成内陆水体轮廓
- 可选配备多达两个外置摄像 机
- 主动补偿航向倾角
- 通过平均预检测可以改善不利条件下的性能
- 通过 RIEGL 专有的水文波形 处理可得到的高精度、高可 信度、信息丰富的深度数据

RIEGL BDF-1 是一款专为水深测量设计的测绘型激光测距仪,结构紧凑轻巧非常适合在无人机上使用,可生成内陆水体轮廓。 它包括一个倾斜补偿器、一个带天线的 IMU/GNSS 单元、一个控制单元以及最多两个外置数码相机。

BDF-1 的激光脉冲发射频率为 4 kHz,每个激光脉冲的回波信号都会被数字化处理并记录所测到的 50 m 范围内的所有距离。 这意味着可以在后处理中进行波形的平均预检测从而提高测深性能,在飞行后可以根据测量条件选择平均速率。随后,这些波形将由 RIEGL 已申请专利的基于指数分解的新型水文全波形处理算法进行处理。最后就可以得到具有高精度、高距离分辨率和特定水文属性并且可以进行分类处理的数据。

BDF-1 适合低空以中等速度飞行时使用,与无人机载测 绘一样。 对于 4 kHz 的测量速率,地面上的点的间距 在 1 ~ 10 cm 之间,实际情况取决于飞行速度和平均 速率。

创新的光学设计使该设备可归类为 2M 级激光产品,对于裸眼(无光学辅助)而言,该产品是安全的。

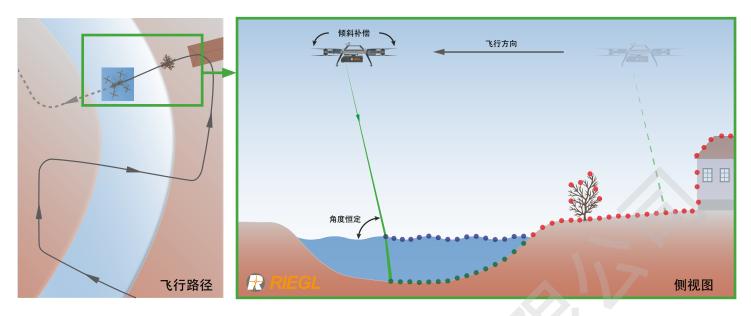


典型应用

- 生成河流剖面轮廓
- 水库重复调查
- 运河测量
- 园林绿化
- 水利工程规划及作业测绘

visit our website www.riegl.com





上图说明了 BDF-1 搭载在无人机上时的测量机制: BDF-1 向下(如果搭配可选的倾斜补偿器,那么测量角度可以由用户定义并保持恒定)测量,无人机在内陆水体(河流,河道或湖泊)上方曲折飞行。 这样就可以生成水面(蓝点),地面(绿点)以及周围景观(红点)的轮廓。 测距仪的多目标能力不仅可以用于区分水面与地面,还可以用于植被穿透。

RIEGL VUX-SYS 扫描数据与 RIEGL BDF-1 剖面数据



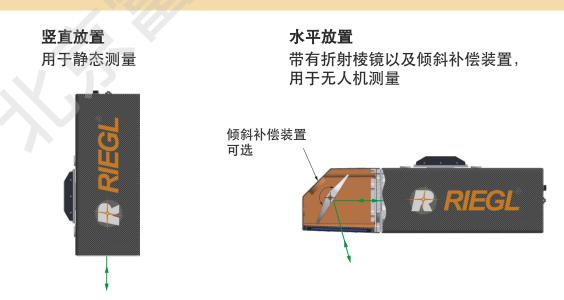
河岸区域是 BDF-1 的典型应用场景:

上图是 VUX-1UAV 采集的彩色 3D 点云与 BDF-1 采集的剖面相结合的数据,两种设备同时安装在 RICOPTER 上。融合的数据集提供了河流及其周围地形的信息,可以直观地选择河流相应位置的详细剖面数据,这些数据可以用于评估水的流动、清晰度等。



单位: mm

RIEGL BDF-1 设置



激光等级

依据 IEC 60825-1:2014 归类为 2M 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.

测距性能

测量原理

最小测距 最大测距 精度¹¹³¹ 重复精度²¹³¹ 激光脉冲重复频率 测量深度 vs. 测量速率⁴¹

回波信号强度 激光波长 激光发散度

- 1) 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。
- 2) 重复精度, 多次测定的平均值与真值相符合的程度。

飞行时间差测量,回波信号数字化,在线波形处理 对所有测量输出全波形数据

1 m 50 m 20 mm 20 mm

4 kHz

1.0 @ 4,000 点/秒 (1 个脉冲) 1.2 @ 400 点/秒 (10 个脉冲) 1.5 @ 40 点/秒 (100 个脉冲)

每个回波具有 16 位高分辨率强度信息

532 nm (绿光) 约 70 mm @ 1 m 约 20 mm @ 20 m

- 3) 1 sigma @ 15 m, 在 RIEGL 测试条件下
- 4) 飞行高度: 水面以上 15 m。

可选的倾斜补偿器性能5

单轴倾斜补偿原理 补偿范围 角度分辨率 内部同步计时器

5) 倾斜补偿仅适用于内置 GNSS 惯导系统

数据接口

配置 扫描数据输出 GNSS 接口

外置存储接口 外置相机 外置 GNSS 天线

一般技术参数

输入电源电压 / 功耗 主要尺寸(长×宽×高) 重量 湿度 防护等级

最大飞行高度(作业 / 不作业) 温度范围

可选组件(集成的) 内置 GNSS 惯导系统

可选组件(外置)

数码相机

摆动棱镜 高达 24° 0.0055°

用于实时同步扫描数据的时间采样

LAN 10/100/1000 Mb/s LAN 10/100/1000 Mb/s 串行 RS-232 接口,用于带有 GNSS 时间信息的字符串 TTL 输入,用于 1 PPS 同步脉冲 SDXC (SD 3.0) 插槽(最高支持 2 TB) TTL 输入/输出,用于最多 2 台数码相机 SMA 接口

11 - 34 V DC / 典型值 50 W 140 × 179 × 448 mm 约 5.3 kg 最大 80%, 非冷凝 @ 31°C IP64, 防尘防飞溅水 海拔 5,000 m(16,500 ft)/ 海拔 5,500 m(18,000 ft) 0°C~+40°C(作业)/-20°C~+50°C(存储)

Applanix APX-15 UAV 高性能多通道, 多频 GNSS 接收机, 固态 MEMS IMU

RGB 数码相机, 2430 万像素, APS-C, 24 mm 焦距, 视场角 83°



北京富斯德科技有限公司 www.fs3s.com / 010-58076899 / 58076040 / info@fs3s.cn