

Terrestrial Laser Scanning

**NEW**



# RIEGL VZ<sup>®</sup>-1200i

更快扫描 / 更长测距 / 更高效率



北京富斯德科技有限公司  
[www.fs3s.com](http://www.fs3s.com)

注：本材料为翻译件，如有疑问以产品对应英文原件为准。

# RIEGL VZ-1200i

RIEGL 新一代专业级地基激光雷达系列的新型号  
 多功能、高效率、高性能的集大成者  
 操作简单，搬运轻便

高速扫描 + 长测距 = RIEGL 激光扫描的更高水平



## 高效率

- 每小时扫描 60 站 (同步获取影像)
- 一键操作
- 通过 RIEGL VZ-i 工程地图应用查看工程
- 激光数据与影像数据同步采集
- 实时自动拼接
- 使用 RiSCAN PRO 中的一键处理工具实现自动化作业，同时提供详细 PDF 报告



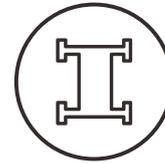
## 高性能

- 高速扫描的同时拥有更长的测距
- 测距性能强 (0.5 m ~ 1800 m)
- Panorama\_6mm 模式扫描时间低于 30 秒，测距可达 450 m，每站可采集约 3000 万点数据
- 脉冲重复频率高达 2.2 MHz
- 空间位置精度高达 3 mm @ 50 m
- 扫描速度高达 420 线/秒
- 数据下载速度高达 500 MB/s



## 多功能

- 兼顾高速度和长测距的理想选择
- 适用近距离扫描的 2200 kHz 低功率模式
- 内置相机，内置 GNSS 接收机
- 轻量化 (重约 6 kg)
- 支持用户编写 Python 应用



## 便携性

- 可改装 (可选) 为移动作业
- 可改装为机器人系统 (使用 ROS 系统)
- 多样化的安装平台

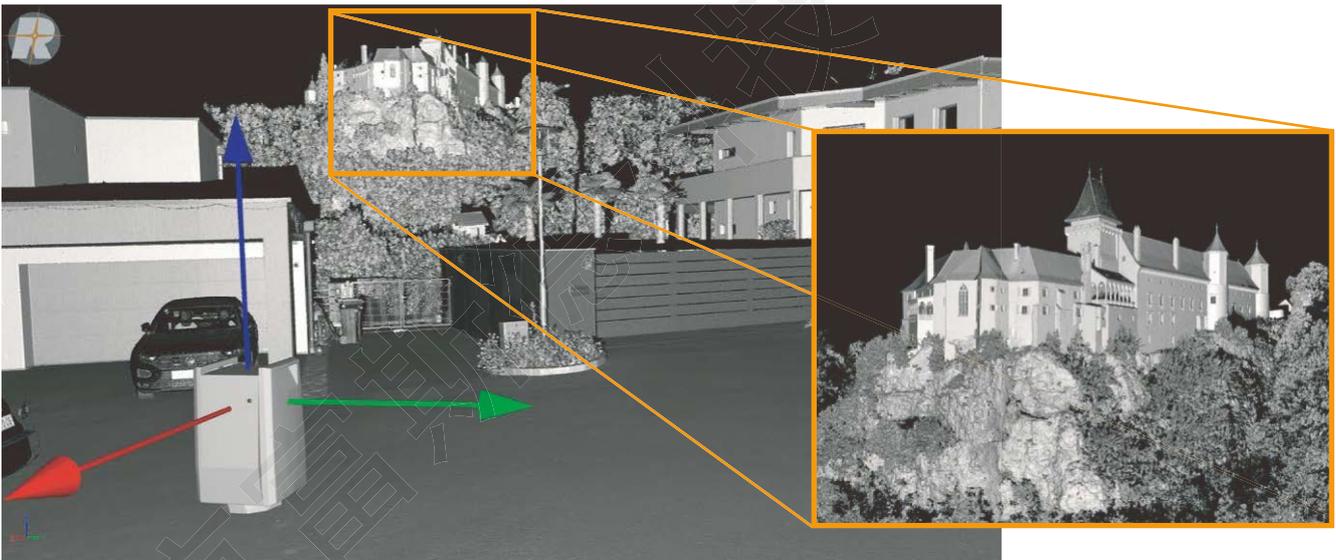
## 多用途 - 应用领域

RIEGL VZ-1200i 是一款性能极强的激光雷达，采用对人眼安全的 class 1 级激光，它兼具超长测距与高速扫描两大优势。

这使其成为需要快速获取高分辨率点云时的理想选择：使用“Panorama\_6mm”扫描模式时测距可达 450 m，使用“detail scans（细节扫描）”扫描模式时测距可达 700 m。该设备还支持移动数据采集，进一步拓展了其应用范围。

对于 RIEGL VZ-1200i 的用户来说，既能够以静态模式使用，平均每个扫描站的扫描时间低于 1 分钟（Panorama\_6mm 扫描模式：10 m 处分辨率为 6 mm，点云与全景照片同步采集）；又能以动态模式使用，采集 RTK-GNSS 精度级的数据。

这就是我们所说的“多用途”。

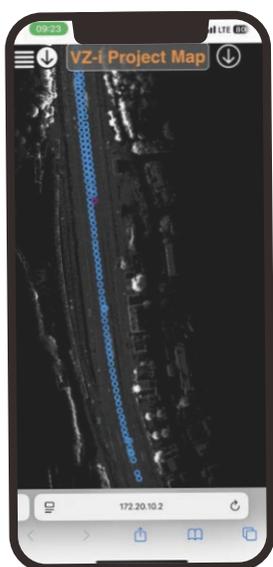


### 应用案例 - 既能以静态模式使用激光雷达也能以动态模式使用激光雷达 - 包括：

- 地形与基础设施测绘  
(涵盖桥梁、道路、铁路线路、大型建筑工地等场景)
- 海岸线及港口区域地形与基础设施记录  
(通过船只进行移动扫描)
- 廊道移动测绘
- 高山区域数据采集  
(设备重量轻，便于运输；扫描速度快、测量距离远，可实现快速数据采集)
- 垃圾填埋场及散货存储场地数据采集  
(静态与动态两种数据采集模式)

## 高效率 - 快速数据采集

每小时可扫描高达 60 站



VZ-i 工程地图 App



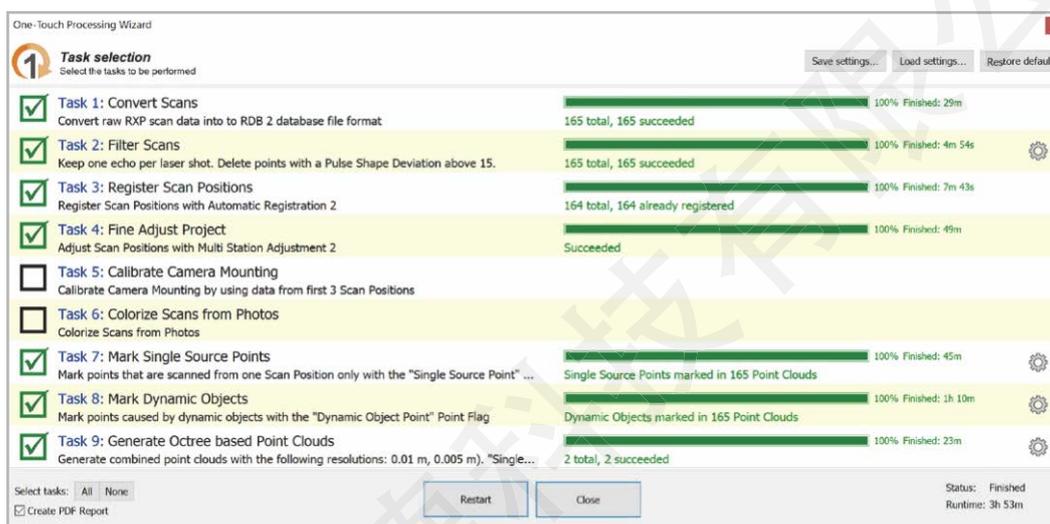
VZ-i 工程地图 App

### RIEGL VZ-1200i 的快速数据获取：

- 每小时可以扫描 60 站，测距最大 450 m
- 标准扫描模式：10 m 距离处分辨率可达 6 mm
- 同步获取高分辨率全景影像数据
- 自行实时拼接数据，无需平板
- 拼接无需连接点
- 使用 RIEGL VZ-i 系列应用（iOS 或 Android 版本）可以实现远程控制
- 通过 VZ-i 工程地图应用检查拼接情况（由扫描仪直接读取）

## 高效率 - 高速数据处理

通过数据处理软件 RiSCAN PRO 中的一键处理工具（One-Touch Processing Wizard）处理并导出数据。



RiSCAN PRO 一键处理工具

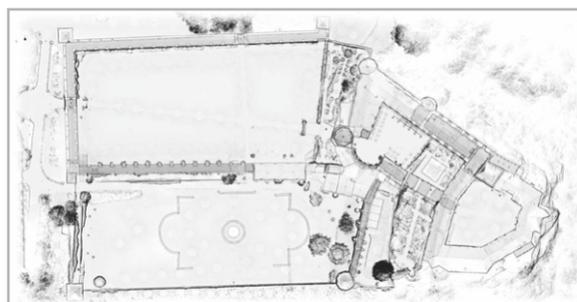
### 数据处理软件 RiSCAN PRO 特点：



- 一键处理向导
- 通过 CF-Express 存储卡快速下载数据 (高达 500 MB/s)
- 自动过滤 (如动态对象、偏差、反射率、多目标等)
- 优化相机安装校准
- 点云自动着色
- 生成正射图 (如 GeoTIFF)
- 导出为 RiPANO 工程、e57 工程、LAS 等
- 自动生成PDF报告



点云数据 (真彩色显示)



顶视图, X 光模式显示

## 主要结构

前视

后视



## 可选配件



### GNSS RTK 天线

使用 RTK-GNSS 天线后可以将定位精度提升至 1~2 cm。校正数据通过 WLAN 接收。GNSS RTK 天线有带相机和不带相机两个版本。

### 2 槽或 6 槽电池充电器

充电器可为 2 个或 6 个电池充电。可使用车载 12 V 直流电充电（需要单独配线），也可使用 110/230 V 交流电源充电。双槽电池充电器的尺寸小、重量轻，六槽电池充电器可保证全天连续不间断扫描（保证电池的交替使用）。

### 可选配件



# 超强性能 - 技术参数

## 激光产品分类

依照 IEC 60825-1:2014 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.	
------------------------------------	--	---

## 测距性能

测量原理 / 操作模式	飞行时间测量, 回波信号数字化, 在线波形处理		
激光脉冲重复频率 (PRR) - (峰值) <sup>11)</sup>	2200 kHz (标准)	1200 kHz	300 kHz
最大测距 <sup>2) 3)</sup> 自然反射率 $\rho \geq 90\%$ 自然反射率 $\rho \geq 20\%$	700 m 330 m	950 m 450 m	1800 m 850 m
最小测距 <sup>4)</sup>	1.5 m / 0.5 m <sup>5)</sup>	2 m	2.5 m
每次脉冲最大目标数 <sup>6)</sup>	5	10	15
重复精度 <sup>7) 8)</sup>	3 mm	3 mm	3 mm
测距精度 <sup>8) 9)</sup>	5 mm		
空间位置精度 <sup>10)</sup>	3 mm @ 50 m, 5 mm @ 100 m		
激光波长	近红外, 不可见		
激光发散度	0.35 mrad <sup>11)</sup> / 0.25 mrad <sup>12)</sup>		

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。

3) 由于在激光脉冲的飞行时间内棱镜发生了转动, 所以对于所能达到的最大测距会有一个额外的限制条件:

最大测距 (m)  $\leq 185000 / \text{扫描速度 (线/秒)}$

4) 最小测距取自自天顶点垂直方向 25° 至 130° 范围, 即 105° 垂直视角内。

5) 使用 2200 kHz 测量程序, 激光功率降低

6) 激光脉冲的能量在击中目标后会被消耗。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。

7) 重复精度, 也叫做再现性或可重复性, 是多次测量以达到同样结果的一个度。

8) 1 sigma @ 100 m, 在 RIEGL 测试环境下。

9) 精度, 是测量一定数量后得出的真实值, 是与真实一致性的度。

10) 1 sigma 值, 基于目标建模, 在 RIEGL 测试环境下。

11) 在光强为  $1/e^2$  处进行测量。0.35 mrad 相当于距离每增加 100 m, 激光束直径增加 35 mm。

12) 在光强为  $1/e$  处进行测量。0.25 mrad 相当于距离每增加 100 m, 激光束直径增加 25 mm。

## 扫描仪性能

	垂直 (线) 扫描	水平 (帧) 扫描
扫描角度范围	共 105° (+65° / -40°)	最大 360°
扫描机制	旋转多面棱镜	旋转扫描头
扫描速度	4 线/秒至 420 线/秒	0.7 度/秒至 360 度/秒
性能	使用 “Panorama_6mm” 模式时扫描时间少于 30 秒 (点云数量约 3000 万) 10 m 距离处分辨率 6 mm 每小时可完成多达 60 站扫描 (包括激光数据和影像数据采集, 并实时完成自动拼接)	
角度步进 <sup>13)</sup> $\Delta\theta$ (垂直) $\Delta\phi$ (水平) 用户自定义分辨率	$0.0075^\circ \leq \Delta\theta \leq 0.25^\circ$ 连续的两个激光脉冲之间	$0.0075^\circ \leq \Delta\phi \leq 0.86^\circ$ 连续的两条扫描线之间
角度精度 <sup>14)</sup>	0.0028° (10 arcsec)	0.0028° (10 arcsec)
角度测量分辨率	优于 0.0007° (2.5 arcsec)	优于 0.0005° (1.8 arcsec)

13) 可选, 受所选测量程序限制。

14) 1 sigma 值, 基于目标建模, 在 RIEGL 测试环境下。

## 扫描仪性能 (续)

方位传感器	集成 3 轴加速度计、3 轴陀螺仪、3 轴磁力计 (罗盘)、气压计
GNSS 接收机	集成 L1 GNSS 接收器, 可选外置 RIEGL GNSS RTK 接收器 (L1 / L2)
倾斜量测精度	$\pm 0.008^{\circ 1)}$
波形数据输出 (可选硬件配置)	为特定目标回波提供数字化回波信号信息 (可选硬件配置, 需在订购时选择)
数据存储	集成 2 TB 固态硬盘, 可插拔 CF-Express 存储卡 512 GB (或 1 TB / 2 TB, 选配), 扫描时自动同步
云存储	Amazon S3、FTP 服务器、Microsoft Azure
在线拼接	扫描时后台自动拼接

1) 1 sigma 值, 用于扫描仪垂直倾斜校正 ( $\leq \pm 5^{\circ}$ ), 在 RIEGL 测试条件下。

## 扫描仪控制

通过扫描仪	7 英寸触摸屏, 1280 × 800 像素
通过移动设备 (WIFI)	“RIEGL Vzi-系列” App, iOS 和 Android 版本
通过 ROS	使用 ROS (机器人操作系统) 系统

## 相机

内置相机 影像匿名 <sup>2)</sup>	3 × 1200 万像素 CMOS 相机 (视场角 115° × 40°, 长 × 高); 全景像素 1.99 亿 在线人脸检测功能和实时面部模糊功能 (在存储影像数据前完成, 可选)
外置相机 (可选)	SONY ILX-LR1 相机 + SONY SEL14F18GM 镜头, 可拆卸; 全景像素 1.37 亿
全景相机 (可选)	RICOH Theta Z1, 可拆卸; 全景像素 2300 万

2) 用于适应欧洲《通用数据保护条例 (GDPR)》或其他类似法规的要求。

## 综合参数

内置电源	2 ×, Li-Ion 热插拔可充电电池 99 Wh <sup>3)</sup> , 每个可使用 80 分钟 < 0.5 kg
外置电源	输入电压 11 - 34 V DC
功耗	典型值 85 W, 最大 100 W (不包含外置设备)
主要尺寸 (长 × 宽 × 高)	173 mm × 305 mm × 184 mm
重量	< 6.1 kg, 仅扫描仪不包含电池
湿度	最大 80%, 无冷凝 @ +31 °C
防护等级	IP64, 防尘防飞溅水
温度范围 存储 / 作业 低温操作 <sup>4)</sup>	-10 °C ~ +50 °C / 0 °C ~ +40 °C: 标准操作 -20 °C (如果设备内部温度高于 0 °C 且已开启, 则可以在无风的情况下进行连续作业) -40 °C (如果设备内部温度高于 15 °C 且已开启, 则可以在无风的情况下连续作业约 20 分钟)

3) 容量参考由电池制造商发布的产品手册, 可用于作业的电量略低于该数值。

4) 用适当材料保护扫描仪可以在更低的温度下操作。



北京富斯德科技有限公司

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