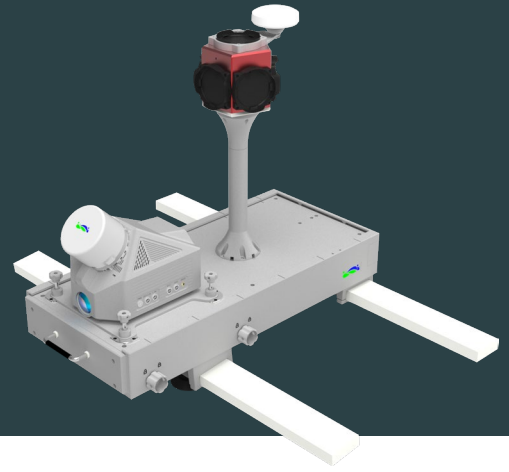


LiMOBILE M1

车载移动激光扫描系统



LiMobile M1 移动激光扫描系统搭配倾斜 45 度安置的激光雷达、高分辨率相机和 Ladybug5+ 全景相机，可快速获取道路及周围地物的三维数据；同时预留丰富的扩展接口，支持选配车轮编码器；支持 2 TB 可插拔硬盘，便于大数据量的存储和拷贝；一体化的车载支架设计，可安装在不同车型上使用；搭配数字绿土自研的 LiDAR360 MLS 软件可实现一站式数据处理到行业成果交付。

产品优势 Advantage

轻量化

轻量化紧凑设计，极大缩减设备内部空间，一体化设备重量仅 12.68 kg，安装和运输方便、快捷。

实时监控

可实时在 web 界面中显示采集的数据、监测设备运行状态。

持续作业

热插拔电池设计，持续稳定电源供应。

多传感器

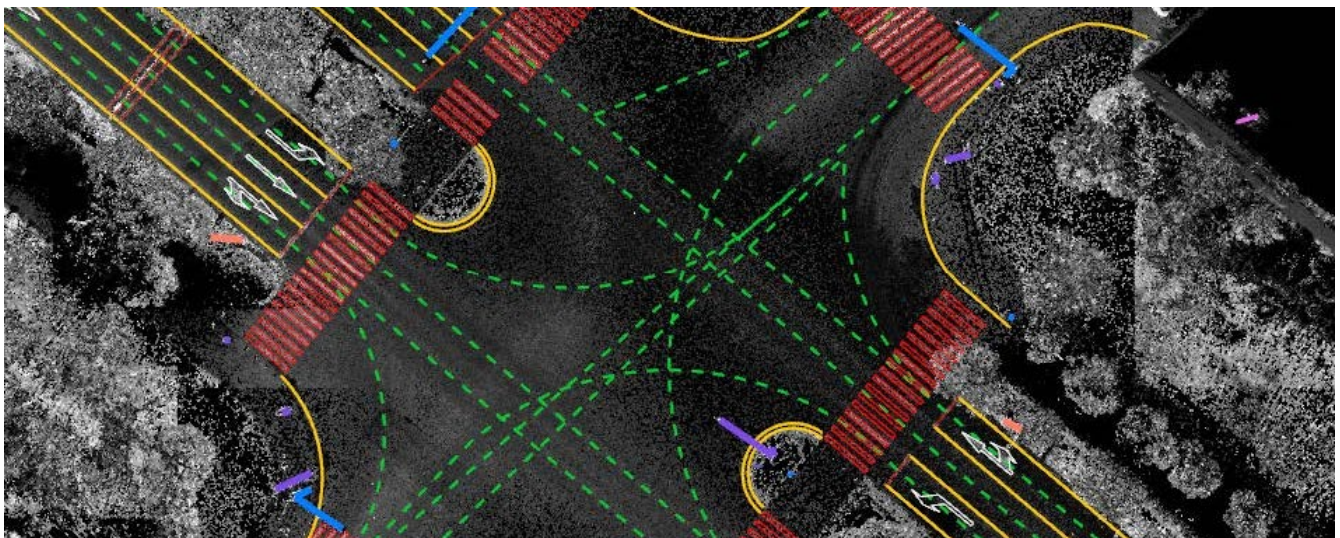
集成多线激光器、GNSS/INS 组合导航系统和高分辨率相机等多源传感器，可获取高清点云数据和影像数据。

丰富扩展

可插拔存储硬盘、DMI、USB 3.0、LAN。

多行业应用

广泛应用于道路资产普查、城市电力普查、城市园林绿化、智慧交通等领域。



参数列表 Specifications

系统参数				
尺寸	645×289×571 mm		电池	5875 mAh×5
存储	512 GB SSD + 2 TB 可插拔硬盘		重量	12.68 kg
工作时间	≥ 4 h		端口	HDMI, USB, ODO, LAN
系统控制及数据显示	无线模式		平板电脑通过连接设备的 WIFI, 进行作业控制及数据同步显示	
	有线模式		平板电脑通过数据线连接设备, 进行数据传输与控制	
适用环境	室外		处理器	四核八线程
激光雷达参数				
LiDAR 传感器	XT32		LiDAR 精度	±1 cm
垂直视场角	31° (-16° ~ +15°)		水平视场角	360°
点频	640,000 点 / 秒 (单回波)		量程	0.05 ~ 120 m
	1,280,000 点 / 秒 (双回波)			
位置与姿态参数				
GNSS 系统	GPS; GLONASS; Galileo; BEIDOU; QZSS; SBAS		IMU 更新频率	100 Hz
定位精度 (RMS 1σ)	水平	0.01 m	横滚角 / 俯仰准确度 (RMS 1σ)	0.03°
	垂直	0.025 m	航向准确度 (RMS 1σ)	< 0.08°
广角相机参数				
像素	890 W		传感器类型	CMOS
最大帧率	13 FPS		传感器尺寸	1 英寸
分辨率	4096×2160		功耗	3.8 W
Ladybug5+ 全景相机参数				
像素	3000 W		传感器类型	CMOS
最大帧率	30 FPS (JPEG 压缩)		传感器尺寸	2/3 英寸
分辨率	8192×4096		功耗	13 W
数据成果				
相对精度	≤ 3 cm ^[1]		绝对精度	≤ 5 cm ^[2]
点云格式	LAS, LAZ, LiData			
软件				
预处理软件	LiGeoreference/ LiDAR360MLS-Geo 模块		后处理软件	LiDAR360MLS (选配)
<p>[1] 精度可能受扫描场景环境和路线规划因素的影响。</p> <p>[2] 该精度在数字绿土特定标定场下测得, 汽车行驶速度 40km/h, 搭配 LiDAR360MLS 软件处理。不同作业环境种该精度可能存在差异, 请以实际使用为主。</p>				