

RIEGL VZ-2000i

激光发射频率高达 1.2 MHz
数据测量速度高达 500,000 点/秒

对人眼安全的一级安全激光
视场角 $100^{\circ} \times 360^{\circ}$

测距高达 2500 m, 测量精度 5 mm

基于回波数字化、实时波形处理及多波束收发处理技术进行精准测量

新的创新型处理模块, 可在采集数据同时进行拼接
数据自动拼接

点云数据和影像数据
同步采集

数据通过 LAN, Wi-Fi 或 3G/4G 与云存储设备进行传输

内置 IMU, 用于估算位置和动态采集数据
多目标探测能力

可选配波形输出模块
远程控制

集成 GNSS 接收机

RIEGL VZ-2000i 长距离三维激光扫描系统的发展着眼于未来, 采用新一代的创新型处理架构, 搭配互联网技术和 RIEGL 全波形处理技术, 能为用户提供简便、快捷、精准的数据采集解决方案。

VZ-2000i 全新的处理架构使其可在数据采集的同时自主完成不同的后台任务 (如点云配准、拼接、基于内置的惯导定向等)。

完善的扫描仪软件说明文档 (可在 VZ-2000i 的存储中直接读取) 为创建个人 python 应用程序提供了坚实的基础, python 应用进一步增强了扫描仪的功能。

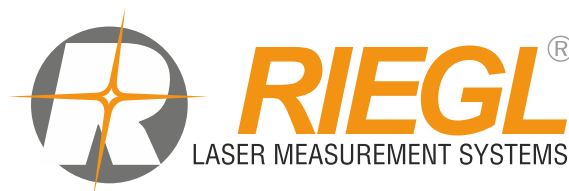
用于 3G/4G 的 SIM 卡插槽和用于连接外置设备或配件 (如用于高精度 RTK 解决方案的集成 GNSS 单元) 的 WLAN、LAN、USB 等接口使扫描仪用途更加广泛。

RIEGL 独特的全波形雷达技术 —— 回波数据化、实时波形处理、多波束收发处理, 使得即便在沙尘、雾、雨、雪等能见度较低的天气, VZ-2000i 也能进行快速、高精度、长距离的测量。

应用领域:

- 地形和矿山
- 自然灾害调查
- 施工现场监督
- 城市建模
- 考古和文化遗产存档
- 隧道测量
- 土木工程
- 研究

北京富斯德科技有限公司
www.fs3s.com



相机选项

使用高精度相机安装底座可以集成单反相机或 *RIEGL VZ-i-20M* 耐用型相机。扫描仪为相机提供了电源和 USB 接口。在扫描过程中同时获取图像，大大减少了每站的扫描时间。

GNSS 接收机选项

>> 通过以下方式实现 RTK 功能：

- *RIEGL VZ-i* 系列 GNSS 接收机，推荐 LoRa 无线电基站（最长 10 km）、网络基站或 NTRIP/TCP 基站
- 基于网络的 GNSS 校正服务

>> 基于蓝牙的 GNSS 接收机



推荐基站
EMLID REACH RS2

轻型碳纤维三脚架

RIEGL 提供轻型碳纤维三脚架，可在快速简便的扫描作业中使用。

供电设备 - 可充电电池

RIEGL VZ-2000i 可选配下列可充电电池：

- >> 可充电锂电池 RBLI 2900 (3 × 99 Wh)
- >> 镍氢电池 (235 Wh)

如需使用其他电池需事先咨询 *RIEGL* 技术支持。



可充电锂电池 RBLI 2900

NiMH 电池

波形数据输出模块（选配）

由 *RIEGL VZ-2000i* 获取的数字化回波信号，也称为全波形数据，是波形分析的基础。该数据可以通过波形数据输出模块（选配）输出，并且可使用 *RIEGL* 软件库 RiWAVELib 处理，用于所获取的多目标数字波形数据样本的进一步研究和分析。

RIEGL 软件包

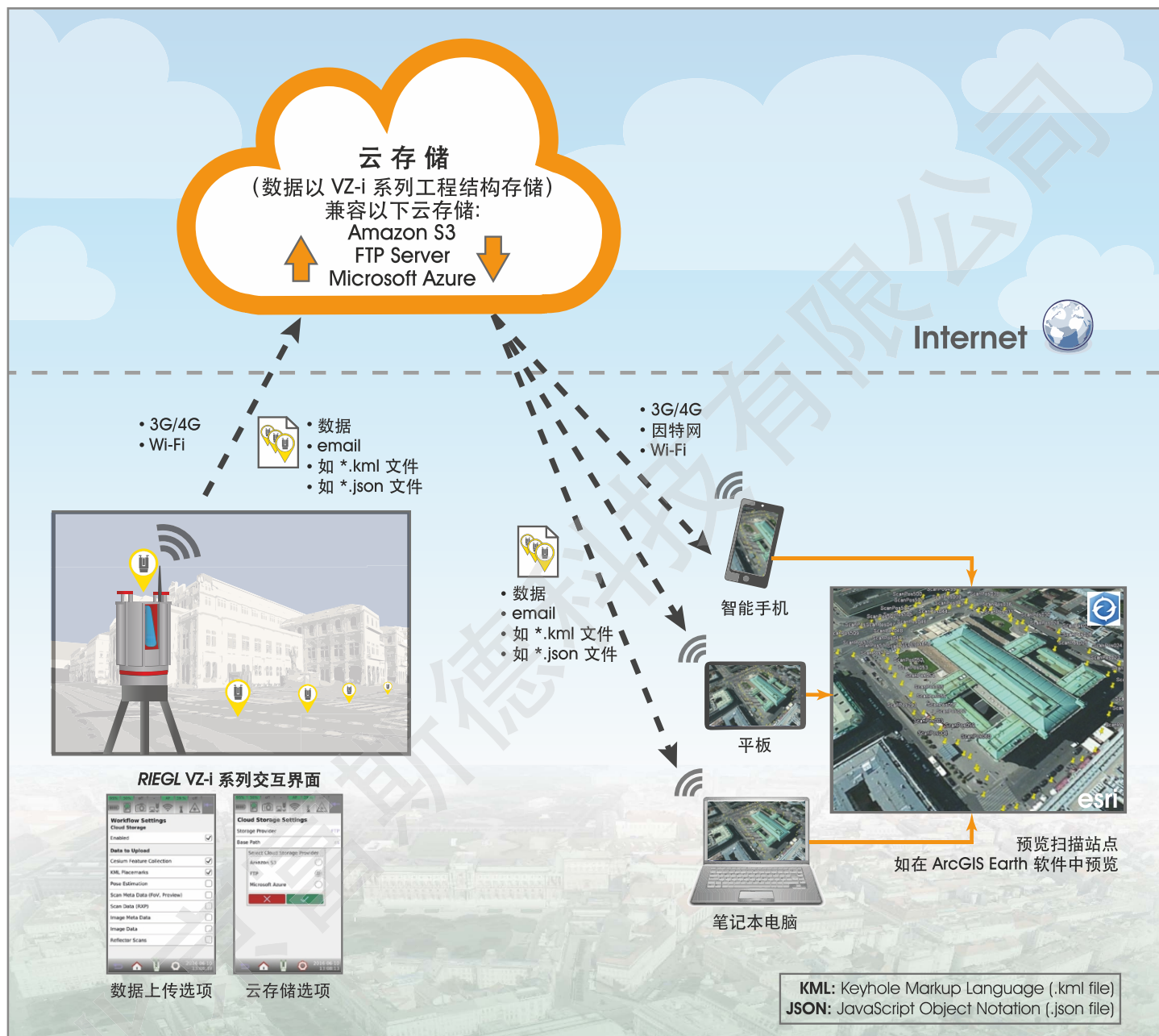
- >> **RISCAN PRO** 基础处理软件
用于地面激光扫描数据的高效采集和拼接
- >> **RiMINING**
针对露天矿的优化 workflow
支持断面线探测和体积计算
导出为多种格式，兼容矿业软件
MSA 功能和 LIS Geotec 插件



RIEGL VZ-i 系列设备可将数据通过互联网、3G/4G 或 Wi-Fi 网络传输至云存储。

用户可以自己选择云端存储提供商或 FTP 服务器，自己设置需要上传到云存储或下载的内容。在每站完成扫描后，用户设置的扫描数据会被传输到云存储中。

支持的云存储目前包括 Amazon S3 和 Microsoft Azure。



可传输数据包括：

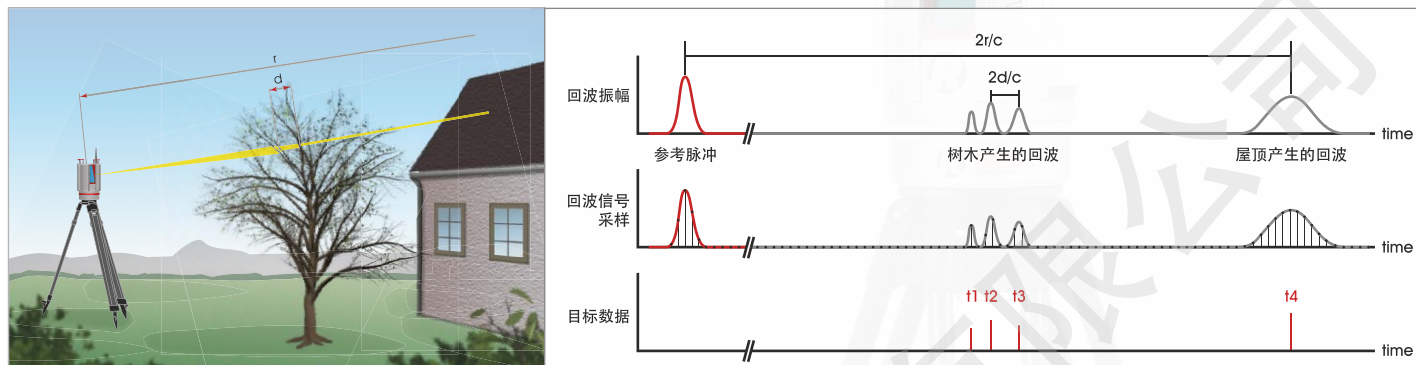
- >> WGS84 坐标系下扫描的位置文件 *.kml 和 *.json
- >> 扫描数据预览 *.png 影像
- >> 影像缩略图 *.jpg
- >> 扫描数据 *.rxp
- >> 影像数据 *.jpg
- >> 错误信息

注意：数据传输需要足够的带宽。

RIEGL 先进的 LiDAR 技术为高度信息化的扫描数据奠定了基础。接收的回波信号中除了距离信息之外还额外包含一些属性信息，在后处理软件中利用这些属性信息可以显著改善点云的质量。

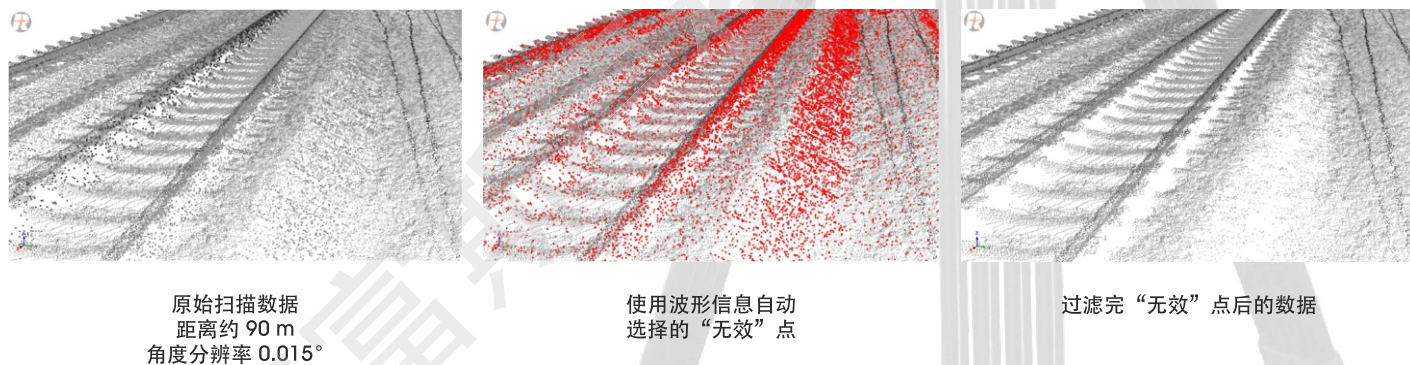
多目标识别能力 - 高透射能力的基础

VZ-2000i 的测距利用了飞行时间差的方法，它可以获取每个激光脉冲所能接触到的所有目标的距离。根据测量模式的不同，可以测量到的目标数目也会有所不同（4-15）。



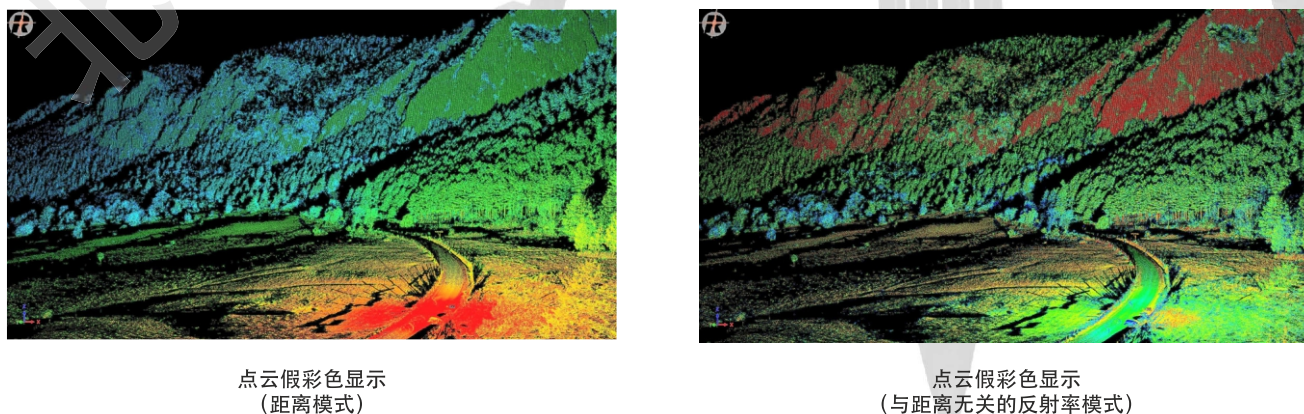
脉冲形状偏差输出

回波信号中的波形信息可以在处理两个目标因为太近而在回波中无法区分的情况时使用。对波形信息使用阈值进行简单过滤就可以过滤掉大多数“无效”点并保留可信度较高的“真实”目标点。



经过校准的反射率信息

该功能可使扫描的点云基于反射率（其值与距离设备远近无关）信息显示，以便更好地进行数据分类。



穿透雨、霾、尘

利用偏差和反射率进行过滤可以识别、选择和删除由雨滴或霾产生的噪点，得到清晰干净的点云数据。



在过滤之前的点云



自动过滤后的点云

新一代的友好用户界面

操作 & 远程控制

- >> 通过触摸屏控制，方便快捷
- >> 使用 RIEGL VZ-i 系列的 App 可在您的设备上远程控制扫描仪（扫描仪的 GUI 界面会同步显示在设备上），不论是在仪器附近还是世界上任何地方都可以与设备进行连接。

该 App 具有 iOS (iPhone, iPad, iPad Touch)、Android 和 Windows PC (32 和 64 位) 版本。



现在提供下载！



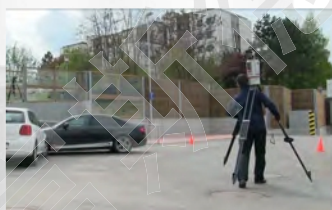
RIEGL VZ-i 系列 App

扫描仪姿态检测

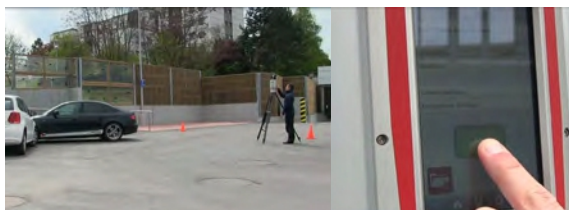
具有几个预定义的作业模式（例如：默认、Forensics、OneTouch）/ 选择某一个作业模式后，只需按“开始”即可开始扫描 / 搬动脚架更换扫描位置时设备会自动创建新的扫描站 / 用户根据不同的需求可以自行修改或创建作业模式



选择合适的扫描参数
并开始扫描



移至下一个扫描站点



只需点击 START 就可以开始扫描

用户自定义应用

用户可自行开发应用程序（使用 Python 语言）并上传到扫描仪内使用，这可以改善测量任务的处理。



RIEGL Kinematic 应用，用于动态采集数据

当搭配 RIEGL VZ-i GNSS RTK 接收机时可通过内置的 IMU 实现数据的动态采集，包括激光和轨迹数据，然后解算为高精度的三维点云。

RIEGL
Kinematic App
Infosheet



RIEGL Monitoring 应用

- 配置负责监测场景
- 在线数据处理
- 通过web浏览器查看成果

RIEGL
Monitoring App
Infosheet



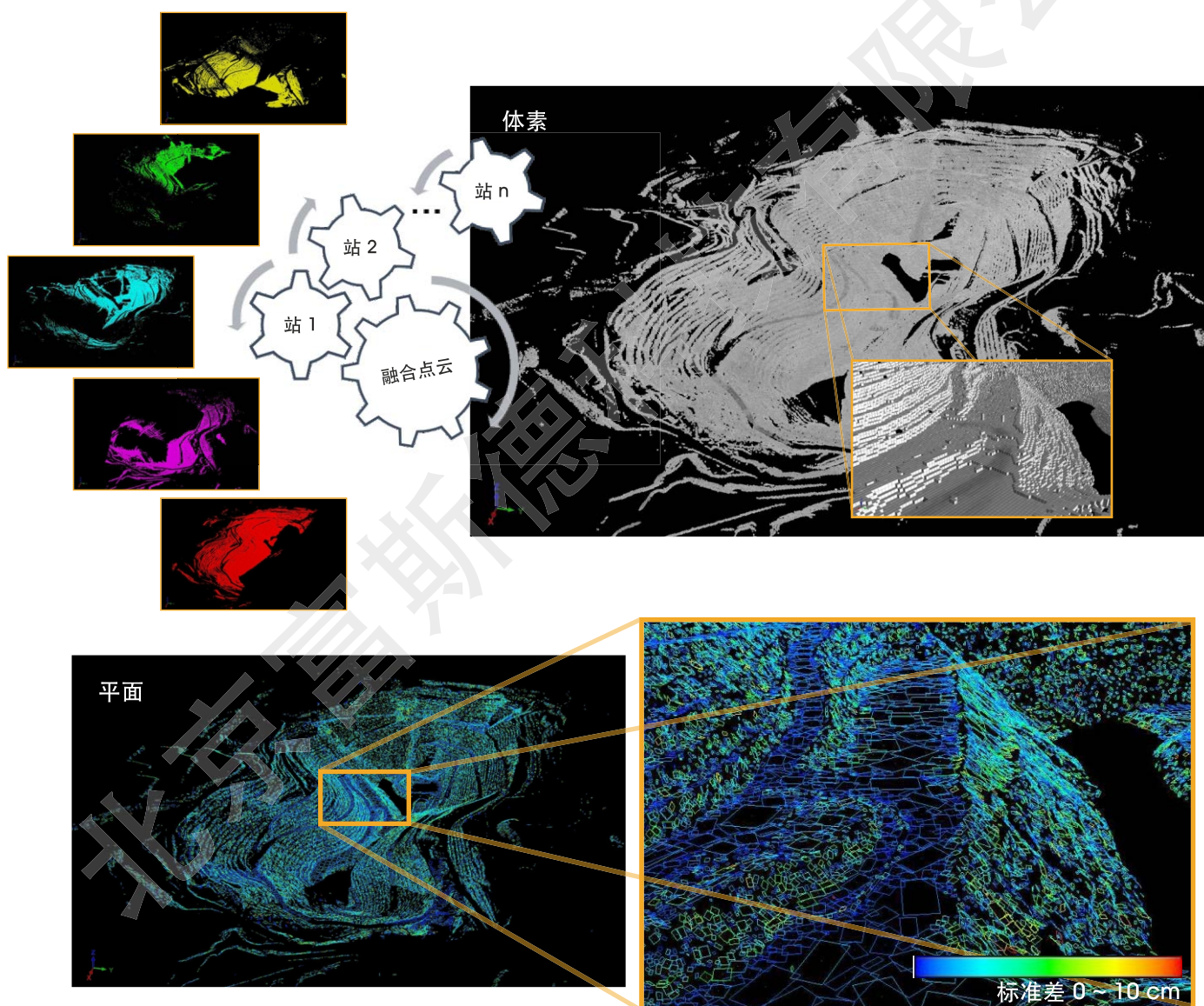
在三维扫描项目的后期处理中，不同扫描站的点云匹配（拼接）一直是最耗时的任务之一。

RIEGL VZ-2000i 内部有两个处理器，可以同时进行不同的后处理任务，如扫描的同时进行自动拼接。下方的示例说明了此功能如何加快了露天矿山扫描中点云的拼接。

不同扫描站的拼接

设备内置的传感器（GNSS、IMU、指南针）会记录扫描仪在每次扫描时的初始姿态。

在后台运行的拼接任务会将扫描站提取为立体像素并首先基于这些像素拼接，此后基于从所有扫描站提取的特征平面进行精确拼接。特征平面的拼接的标准差可以表示整体数据的拼接质量。



第 1 个扫描站

下个扫描站

后台处理

拼接后的点云

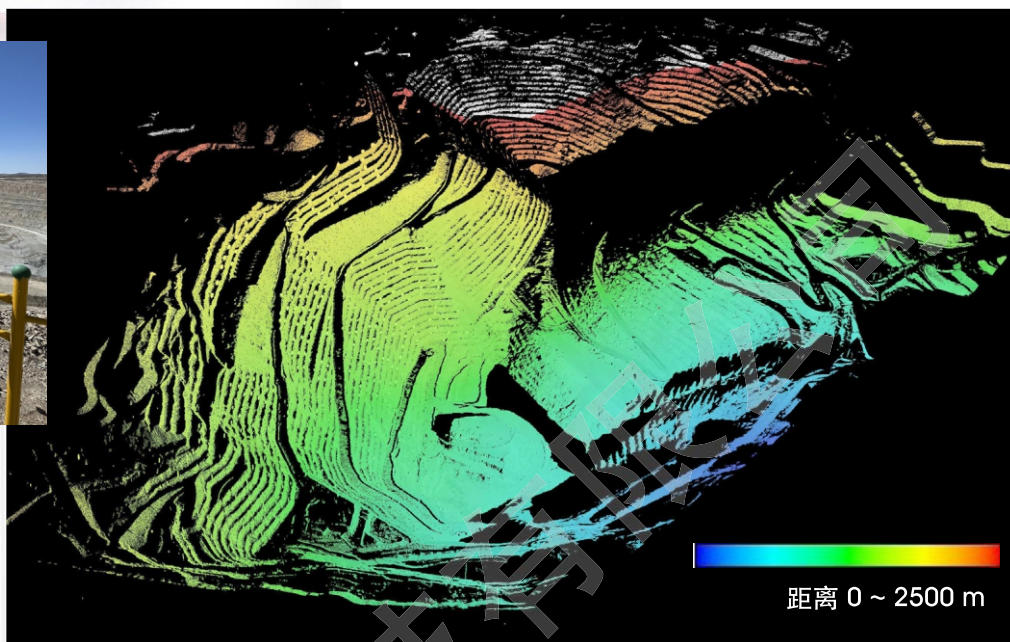
露天矿

实时自动拼接的点云可以直接上传到远程存储或云存储中，可用于监视、自主控制、体积计算、爆破规划或断线提取等。



扫描情况：

- 矿区面积 > 8 km²
- 5 个扫描站
- 扫描频率 50 kHz
- > 8,000,000 点/站



露天矿的扫描数据，以距离模式显示

铁路测绘

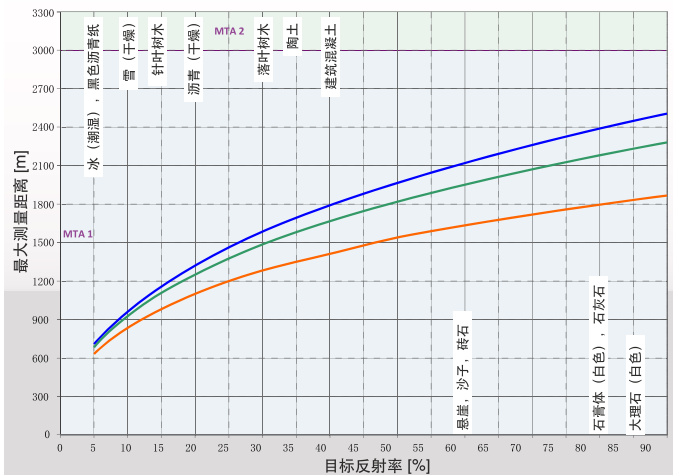
图中所看到的点云数据是由 RIEGL VZ-2000i 扫描的一段铁路。
该工程共扫描 16 站，总面积约 10 km²，在扫描仪内部完成全自动拼接。



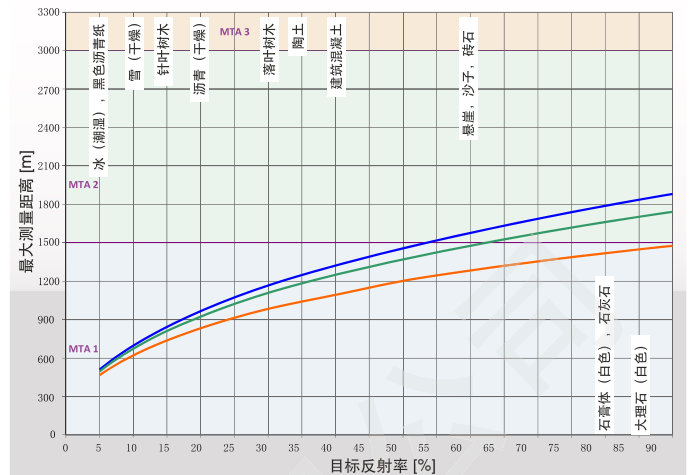
扫描情况：

- 扫描频率 300 kHz
- 超过 1,100 m
- 25,000,000 点/站
- 分辨率 0.015°

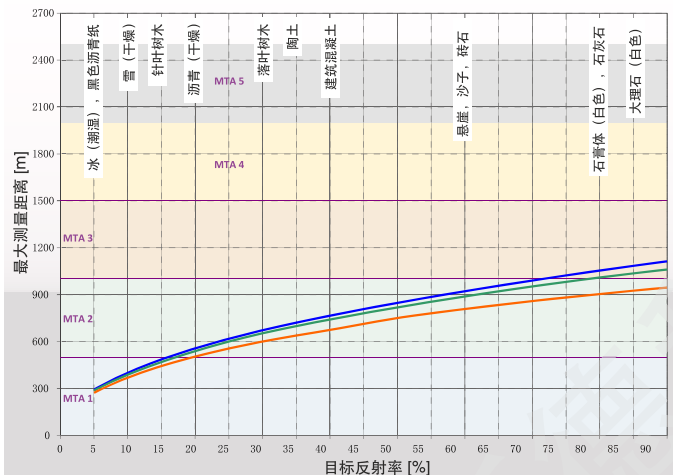
激光脉冲重复频率 50 kHz



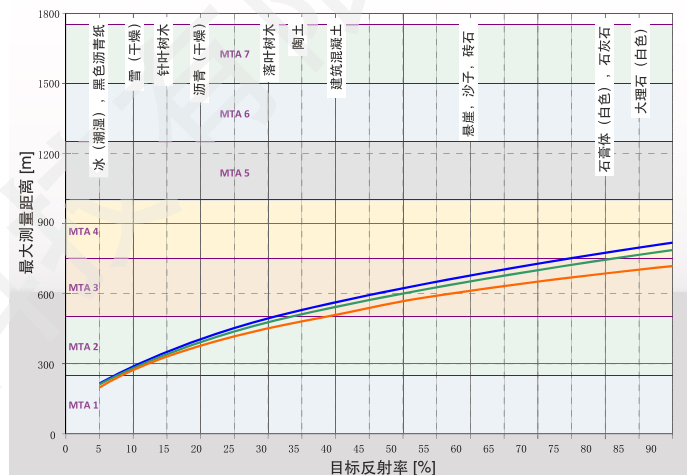
激光脉冲重复频率 100 kHz



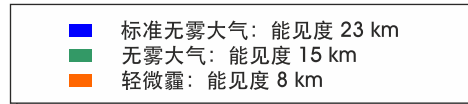
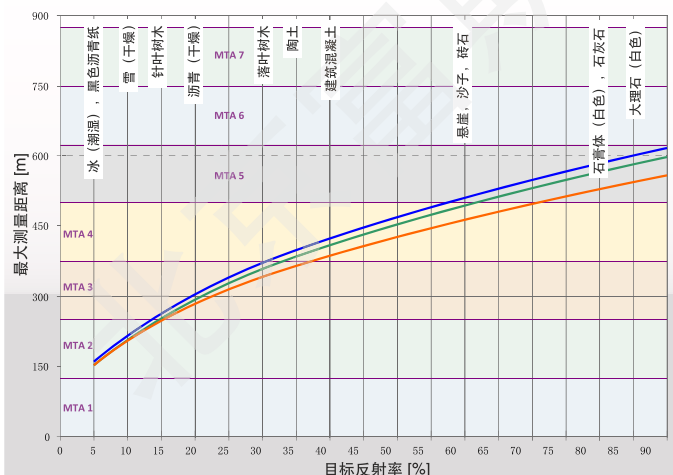
激光脉冲重复频率 300 kHz



激光脉冲重复频率 600 kHz



激光脉冲重复频率 1200 kHz



假定以下条件：

- 目标物表面平坦且面积大于激光束光斑
- 垂直入射
- 亮度均匀
- 使用 RiSCAN PRO 进行后处理解决不确定性问题

MTA 区域：

- MTA 1: 没有不确定性 / “空中” 只有一个发射的脉冲
- MTA 2: “空中” 有两个发射的脉冲
- MTA x: “空中” 有 x 个发射的脉冲



通信及接口

- LAN 端口 10/100/1000 Mb/s
- 集成的带有高增益 MIMO 天线的 WLAN 接口¹⁾
- 集成的带有 3G/4G MIMO 天线的多模式蜂窝模块, 可在多个地区²⁾使用
- 用于外置数码相机的 GigE 和 USB 接口,
- GNSS 天线接口
- 两个外置电源接口
- 用于外置 GNSS 接收机和同步 (1PPS) 的接口
- 外置 GNSS 接收机的蓝牙连接

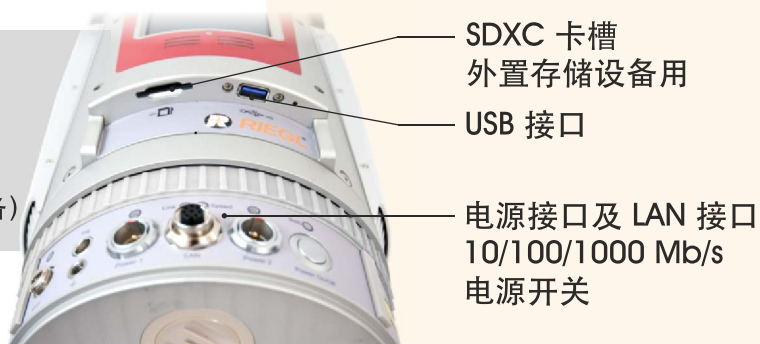
1) 可根据特定国家/地区规定在出厂时停用

2) 适用于北美、欧洲 / APAC、日本或南美 / APAC



扫描数据存储

- 内置 1 TB 固态硬盘 (SSD)
可用空间 900 G
- 外置存储设备
(最大支持 512 G SDXC 卡或 USB 闪存设备)



RIEGL VZ[®]-2000i 技术参数

激光产品分类

测距性能¹⁾

测量原理 / 操作模式

依照 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

飞行时间测量，回波信号数字化，实时波形处理，多目标探测处理，
全波形输出功能（可选）/ 单脉冲测距

激光脉冲重复频率 (PRR, 峰值) ²⁾	50 kHz	100 kHz	300 kHz	600 kHz	1.2 MHz
有效测量速度 (点/秒) ²⁾	21,000	42,000	125,000	250,000	500,000
最大测距 ³⁾					
自然反射率 $\rho \geq 90\%$	2,500 m	1,850 m	1,100 m	800 m	600 m
自然反射率 $\rho \geq 20\%$	1,300 m	950 m	540 m	380 m	290 m
最小测距	2.0 m	1.5 m	1.5 m	1.0 m ⁴⁾	1.0 m ⁴⁾
每次脉冲最大目标数 ⁵⁾	15	15	15	8	4

精度⁶⁾

重复精度⁷⁾

空间位置精度⁹⁾

激光波长

激光发散度

5 mm

3 mm

3 mm @ 50 m, 5 mm @ 100 m

近红外

0.19 mrad @ 1/e¹⁰⁾, 0.27 mrad @ 1/e^{2 11)}

1) 使用在线波形分析功能。

2) 取整值。

3) 常规情况下的典型值。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。

4) 最小测距适用范围：由顶端起算 30° ~ 120° 的垂直视场范围，即 90° 的垂直视场角内。

5) 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。

6) 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。

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) 1 sigma，基于目标模型，在 RIEGL 测试环境下。

10) 在光强为 1/e 处进行测量。0.19 mrad 相当于距离每增加 100 m，激光束直径增加 19 mm。

11) 在光强为 1/e² 处进行测量。0.27 mrad 相当于距离每增加 100 m，激光束直径增加 27 mm。

扫描仪性能

扫描角度

扫描机制

扫描速度

角度步进¹²⁾ $\Delta\vartheta$ (垂直)， $\Delta\varphi$ (水平)

角度精度¹⁴⁾

角度分辨率

姿态传感器

GNSS 接收机

激光垂准仪

同步计时器

同步扫描 (可选)

波形数据输出 (可选)

云存储

自动在线拼接

垂直 (线) 扫描

共 100° (+60° / -40°)

旋转反射棱镜

3 线/秒 ~ 240 线/秒

$0.0007^\circ \leq \Delta\vartheta \leq 0.6^\circ$

连续的两个激光脉冲之间

0.0028° (10 arcsec)

优于 0.0007° (2.5 arcsec)

集成 3 轴加速器，3 轴陀螺仪，

3 轴磁力计 (罗盘)，压力计

内置 L1 天线，可以同时接收 GPS，GLONASS，Beidou 信号
RTK (Real Time Kinematics)

内置

内置，实时同步扫描数据的时间信息

用于控制多个扫描仪同步旋转

为特定目标回波提供数字回波信号信息

Amazon S3，FTP-Server，Microsoft Azure

扫描数据在后台自动拼接

水平 (帧) 扫描

最大 360°

旋转扫描仪

0 度/秒 ~ 150 度/秒¹³⁾

$0.0015^\circ \leq \Delta\varphi \leq 0.62^\circ$

连续的两条扫描线之间

0.0028° (10 arcsec)

优于 0.0005° (1.8 arcsec)

12) 可选。

综合参数

电源电压 / 功耗

外置电源

主要尺寸 / 重量

湿度

防护等级

温度范围

存储

作业

低温操作¹⁵⁾

13) 可以禁用帧扫描，将扫描仪转换为 2D 扫描模式。

14) 1 sigma，基于目标模型，在 RIEGL 测试环境下。

11 - 34 V DC / 典型值 70 W (最大 87 W)

除 RIEGL 锂电池 RBLI 2900 外，最多可连接 2 个外接电源

用于设备不间断操作。

206 mm × 346 mm (宽 × 高) / 约 9.8 kg (包含天线)

最大 80%，无冷凝 @ +31°C

IP64，防尘防飞溅水

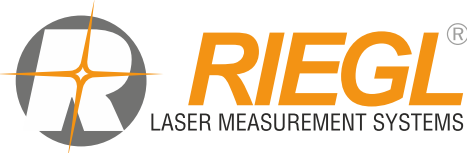
-10 °C ~ +50 °C

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)

15) 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



关注我们!