

# LIAIR X3-H

轻型无人机激光雷达系统



LiAir X3-H 是数字绿土研发的新一代轻型无人机激光雷达系统,采用全新的一体化设计风格,集成高分辨率测绘相机和高算力边缘计算平台,内置 AirPilot 智能飞行算法,可实时自主仿地飞行,搭配 GreenValley 飞行助手,可为客户提供软硬件一体化的测绘解决方案,用于电力巡检、林业监测、地形测绘等领域。

# 产品优势 Advantage

#### ■轻巧极简

一体化简约设计风格,采用单一按键指示灯,操作界面更加简洁,交互体验更加友好。

#### ■相机升级,超清画质

内置新型高分辨率测绘相机,影像分辨率由 2400W 升级到 2600W,可生成高质量彩色点云和正射影像成果。

# ■配备 GreenValley 飞行助手,外业得心应手

GreenValley 支持实时点云显示、参数设置与状态监控,可直接安装在 M300/M350 RTK 遥控器,与 X3-H 搭配使用,帮助作业人员实时掌控 现场状况。

### ■实时仿地飞行

无需测区 DSM 信息,基于设备实时激光点云处理生成前方 DSM 来估计地形,实时调整飞行高度,实现跟随地形起伏自动变高飞行。

#### ■无基站作业

融合数字绿土云迹技术,无需外场架设基站便可获取厘米级精度点云数据。

# 手持配件





#### ■轻便易拆卸

手持部分整体重量 0.68kg,人体力学设计握持轻松,单电池续 航 3h,一键开启作业、一键安装,即装即用。

#### ■多场景作业

slam 技术加 GNSS 模块精准定位,使其可用于无 GNSS 信号区域,生成准确的 3D 点云模型,丰富地物特征,作业适配林业、矿区测量、电力监测、建筑物扫描等多场景。

#### ■高效率作业

3-5cm 超高精度,点密度优于 10,000 点 / ㎡,有效测程 190m (10% 反射率),每小时作业效率可达 100,000 ㎡。

#### ▮高精度融合

从空中(有 GNSS 信号)到室内(无 GNSS 信号)全空间作业,搭配飞行平台、手持套件,直接获取带有绝对坐标的地面点云数据、机载点云数据,满足多场景作业需求,点云融合精度可达厘米级。

# 参数列表 Specifications

| LiAir | Х3-Н |
|-------|------|
|-------|------|

| 系统参数     |                              |        |                    |          |                          |
|----------|------------------------------|--------|--------------------|----------|--------------------------|
| 测程       | 190m@10% 反射率<br>450m@80% 反射率 | 精度(高程) | 5cm@70m            | 建议最大作业高度 | 120m                     |
|          |                              | 典型作业速度 | 5-10m/s            | 重量       | 1.25kg                   |
| 内存       | 256G TF 卡                    | 电压     | 12~24V, 0.9A@24VDC | 功耗       | 22W                      |
| 工作温度     | -20~50°C                     | 尺寸     | 136×106×129mm      |          |                          |
| 激光雷达单元   |                              |        |                    |          |                          |
| 视场角      | 70.4°(水平)×4.5°(垂直)           | 扫描方式   | 重复扫描模式             | 回波数      | 三回波                      |
| 点频率      | 720,000 points/s (三回波)       |        |                    |          |                          |
| 惯导系统     |                              |        |                    |          |                          |
| GNSS     | GPS, GLONASS, Galileo, BD    | 航向精度   | 0.038°             | 姿态精度     | 0.008°                   |
| IMU 数据频率 | 200HZ                        |        |                    |          |                          |
| 相机       |                              |        |                    |          |                          |
| 像素       | 2600W                        | 焦距     | 16mm/24mm 等效       | 图像尺寸     | 6252x4168                |
| 软件       |                              |        |                    |          |                          |
| 控制软件     | GreenValley                  | 预处理软件  | LiGeoreference     | 后处理软件    | LiDAR360/LiPowerline(选配) |

# 手持配件

| 系统参数     |                      |       |             |          |        |  |  |  |
|----------|----------------------|-------|-------------|----------|--------|--|--|--|
| 手持尺寸     | L181.8×W108×H88 (mm) | 手持重量  | 0.68kg(含底座) | 电压       | 15.2V  |  |  |  |
| 电池盒尺寸    | L146×W57×H148 (mm)   | 电池容量  | 5870mAh     | 天线       | AT-106 |  |  |  |
| 防护等级     | IP54                 | 电池盒重量 | 0.81kg      | 单块电池工作时间 | 3h     |  |  |  |
| 单次连续作业时间 | 最大 55min             | 适用环境  | 室内、室外多场景均适用 |          |        |  |  |  |
| 建图方式     |                      |       |             |          |        |  |  |  |
| 建图原理     | PPK-SLAM、纯 SLAM      | 实时解算  | 不支持         |          |        |  |  |  |
| 数据成果     |                      |       |             |          |        |  |  |  |
| 绝对精度     | ≤ 5cm                | 点云格式  | Las, LiData |          |        |  |  |  |

