

技术参数

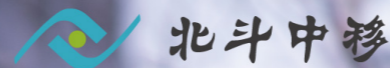
| | | |
|-------------------|---------------------|--|
| 定位特性 | 通道数 | 1408 通道 |
| | 差分服务 | 北斗中移全国CORS服务, 支持5星21频 BDS: B1I/B2I/B3I/B1C/B2a/B2b* GPS: L1C/A/L2P (Y)/L2C/L5 GLONASS: L1/L2 Galileo: E1/E5a/E5b/E6* QZSS: L1/L2/L5/L6* |
| | 卫星跟踪 ⁽¹⁾ | |
| | RTKKeep | 支持 |
| | 输出频率 | 最高20Hz |
| | 操作系统 | Linux |
| | 初始化时间 | <5s (典型值) |
| 精度 ⁽²⁾ | 初始化可靠性 | 99.99% |
| | 静态平面精度 | $\pm(2.5 + 0.5 \times 10^{-6} \times D)$ mm |
| | 静态高程精度 | $\pm(5 + 0.5 \times 10^{-6} \times D)$ mm |
| | RTK平面精度 | $\pm(8 + 1.0 \times 10^{-6} \times D)$ mm |
| | RTK高程精度 | $\pm(15 + 1.0 \times 10^{-6} \times D)$ mm |
| | 惯导精度 | 30°内精度<2.5cm |
| | 实景测量精度 | 典型2~4cm, 测量距离2~15米 |
| 惯导 | 惯导 | 支持无感超级惯导 |
| | 惯导倾斜角度 | 0~60° |
| | | |
| 摄像头 | 功能 ⁽³⁾ | 实景测量, 目之所及皆可测* 三维建模, 内外业效率翻倍* AR实景导航+视觉放样, 放点一戳即中 |
| | 像素 | 2MP&5MP |
| | 帧率 | 50 FPS |
| | 视场 (H, V) | 75°, 75° |
| | 照度 | 星光级摄像头, 0.01lux照度下依然保持全彩画面 |
| 物理特性 | 尺寸 | 134mm*134mm*80mm |
| | 重量 | 750g |
| | 指示灯 | 1 按键灯 + 1 指示灯 |
| | 按键 | 单按键 |
| | 工作温度 | -45°C~+75°C |

注:

- (1) 符合但受 BDS ICD、Galileo 和 QZSS 商业服务定义的可用性限制, BDS B2b、Galileo E6 和 QZSS L6 将通过固件升级提供。
 (2) 测量精度在常规环境获得, 可靠性会倾斜角度、卫星数量、几何分布、电离层等有影响; 急速旋转、高强度震动等不规范操作可能会影响惯导精度。
 (3) 带*功能通过功能码开通。
 (4) 续航时间与工作温度、工作环境、工作模式有关, 当前为标准工作条件。

| | | |
|------|---------------------|---|
| 物理特性 | 存储温度 | -55°C~+85°C |
| | 防水防尘 | IP68 |
| | 抗震 | IK08 |
| 输出 | 美国3M防水透气膜 | 支持 |
| | 防跌落 | 抗3米自由落体跌落 |
| | 差分数据 | RTCM2.X、RTCM3.X、CMR |
| 功能 | GPS输出数据格式 | NMEA 0183、PJK、二进制码 |
| | 语音 | 手簿语音 |
| | 北斗中移云 | 支持远程协助, 数据共享等高级功能 |
| 静态存储 | 倾斜测量 | 支持 |
| | 静态数据格式 | RINEX |
| | 存储空间 | 8GB |
| 电气化 | 续航时间 ⁽⁴⁾ | 典型移动站CORS模式 15 小时以上 |
| | 外接供电 | 支持USB口外部供电, 支持充电宝 |
| | I/O 接口 | 1个USB TypeC接口, 支持供电, 充电, 数据下载; 1个TNC电台天线接口 |
| 数据通讯 | 无线通信 | 支持蓝牙、Wi-Fi和NFC |
| | 内置网页 | 支持 |
| | 网络类型 | 手簿4G |
| | eSIM | 手簿三年流量 |
| | 电台功率 | 内置单收电台, 支持外挂大功率发射电台 |
| | 内置电台频率 | 410-470MHz |
| | 通讯协议 | 透明传输/TT450S |
| 控制手簿 | 型号 | Z20 |
| | CPU | 八核2.0GHz处理器 |
| | 液晶屏 | 5.5 " 高清显示屏 |
| | 防水防尘 | IP68 |
| | 电池 ⁽⁴⁾ | 典型续航14h |
| | SIM卡 | 内置eSIM卡, 赠送三年测绘流量; 外置nano-SIM卡 |
| | 通讯 | 支持蓝牙5.0 支持Wi-Fi 2.4G/5G双频 支持NFC |

* 所有规格如有更改, 恕不另行通知



放点又快又准, 就用北斗中移

i6 实景 RTK 测量 目之所及皆可测

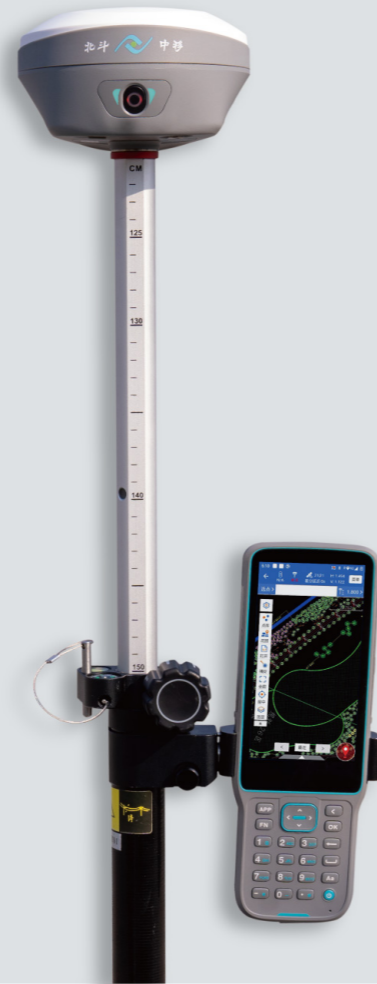


选择北斗中移的5大理由

- ◎ 实景测量，目之所及皆可测！
- ◎ 三维建模，内外业效率翻倍！
- ◎ AR实景导航+视觉实景放样，放点一戳即中！
- ◎ 生态同源算法V2.0, RTK信号提升60%！
- ◎ RTK小金刚，摔坏进水我负责！



放点又快又准，就用北斗中移



放点又快又准，就用北斗中移



实景测量



三维建模



实景导航



实景放样



超强信号



超高精度



无感超级惯导



IP68



RTKKeep



云端协同



正视图



后视图



侧视图



侧视图

实景测量 目之所及皆可测！

● 复杂场景轻松测

融合卫导+惯导+视频摄影测量算法，快速从实景视频中高效批量获取高精度实景三维坐标，传统行业RTK测不到的、不好测的点，现在都能测。轻松应对遮挡点、障碍物点、危险点等复杂场景。

● 数据精度高*

集成全局曝光相机，融合高精度惯导的视频摄影测量算法，在动态拍摄时提供高精度POS信息，像片刺点成功率比同类产品高15%

● 全景式动态拍摄

支持动态连续拍摄，软件自动匹配图像，任“一”相片即可实现刺点，想测哪里点哪里，小白也能快速上手，比同类产品效率提升60%。

● 数据可用性高

自动高速连拍，高画质，无失真。相邻像片重叠度高达85%，数据处理成功率高，拍了就能用，不返工。

放点又快又准，就用北斗中移



*数据来源于者远导航实验室，于典型环境下1000组测试数据所得，实际情况因测试环境、测试条件不同略有差异。

放点又快又准，就用北斗中移

三维建模,内外业效率翻倍!

无人机修补测建模

针对被遮挡的地方，通过实景测量RTK动态拍摄，将无人机与RTK数据联合建模，替代原有拍照修模方式，效率翻倍。

单体建模

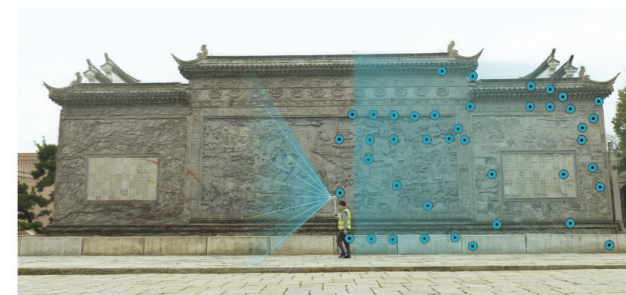
通过实景测量RTK全景式动态拍摄，无需更换设备，单体建筑拍摄、建模一气呵成。

支持手动精细化建模

导出工程数据到行业主流建模软件，如CC\Smart3D\大疆智图等，呈现更精确的三维实景工程模型。

支持AI云端自动建模

通过用户上传工程数据到云端，者远AI云即可实现云端自动建模，省心又省力。



AR实景导航+视觉实景放样 放点一戳即中!

放点又快又准, 就用北斗中移

生态同源算法V2.0 RTK信号提升60%!

放点又快又准, 就用北斗中移

RTK小金刚 摔坏进水我负责!

AR实景导航, 找点更方便

远距离AR实景导航, 大箭头指方向, 几十米外也能指得准, 不用认方向, 找点更方便, 舒服又省劲。

像素高一倍

户外强光直射下, 图像依旧清晰可见, 眼睛不累了。

AR视觉实景, 放点一戳即中

卫导+惯导+视觉融合算法, 集成星光级摄像头, 放样点实时显示在实景中, 跟着箭头走, 对着红点戳, 放点又快又准, 放样效率提升不止2倍!

5.8G传输速率

AR视觉实景界面流畅不卡顿, 放样跟手效率高。

新一代高效 SoC 芯片, 1400+通道, 支持北斗三代卫星, CORS站、RTK5星 21频同“移”解算, 解算速度提升60%。

新一代高效 SoC 芯片, 1400+通道, 支持北斗三代卫星, CORS站、RTK5星 21频同“移”解算, 解算速度提升60%。

北斗中移全国4000+站, 站点平均密度高于同行业内的80%, 国家基础地理信息中心全网解算基准站高精度2000坐标。

北斗中移全国4000+站, 站点平均密度高于同行业内的80%, 国家基础地理信息中心全网解算基准站高精度2000坐标。

V2.0

生态同源算法V2.0, 针对区域调整最佳策略, 云端和RTK终端实时进行电离层模型匹配, 相互校正, 固定率从85%提升到96%, 精度提升20%。

RTKKeep 技术, 免费增值服务, 差分信号中断仍固定, 没信号也能干测量。

RTKKeep 技术, 免费增值服务, 差分信号中断仍固定, 没信号也能干测量。

*以上页面中的数值均来自中移导航内部实验室, 于典型环境下所得, 实际使用中可能因产品个体差异、软件版本、使用条件和环境因素不同略有不同, 请以实际使用情况为准。



采用高强度镁铝合金外壳, 高刚性、耐冲击、不变形, 更加坚固耐用



IP68级防水防尘, 效果更出众



圆盘式抗震设计, 铁锤敲不烂*



*实验室条件下符合IK08抗冲击试验标准