

## Nano HP



# 超微型机载高光谱成像光谱仪

——更小、更轻、更耐用

现今的无人机都非常小而轻,所以要求载荷能与之匹配。Headwall 新一代Nano HP 是一款更高集成度的高光谱传感器,其波段范围是 VNIR(400-1000nm)。他的关键优势在于将光谱仪、数据采集存储模块和高精度 GPS/IMU 惯导系统集成一体。减少了重量、节省了空间,这样就允许无人机同时搭载更多载荷,如热像仪、Lidar、RGB 相机等。



Headwall 的高光谱成像光谱仪全部使用全反射同心光学设计,融入了像差校正技术。杰出的空间和光谱分辨率、宽视场、高信噪比都使得 Headwall 在机载高光谱成像领域更优于其他产品。像差校正过的宽视场意味着可使幅宽最大化,飞行时间则更短。Headwall 将所有的模块集成为一包,其机载解决方案能够延长电池的使用时间,从而能够航测时有更多时间采集数据。提供的软件包括数据采存参数设置软件、数据后处理软件(正射校正、拼图、反射率转换、辐亮度计算等功能)和 Popspac UAV 惯导数据处理软件。

光谱仪内部集成的数据采集系统接口为 Gig-E,允许在几次飞行之间快速、容易地下载数据,同时采集同步的高性能 GPS/IMU 数据,一般动态俯仰/滚转精度 0.04°,支持 PPK 处理,位置精度可达厘米级,提高正射校正和拼图的效果。Headwall 提供的机载包,包括高性能 GPS/IMU、正射校正、拼图软件等,同时,也可选配集成机载 LiDAR,后处理软件可将 LiDAR 和高光谱数据融合,生成高分辨率 DEM 和 3D 点云数据,提高校正和拼图效果,使得数据更精确。





#### 主要特点:

- 行业领先的尺寸、重量、功耗
- 重量:约 1kg
- 功耗: 14.4W
- 内置固态存储模块和高精度 GPS/IMU
- 选配 Lidar, 生成高分辨率 DEM&3D点云
- 完美用于环境监测、地质、精准 农业等领域

型号	GPS 精度 (m)			IMU 精度(°)			最大输出频率	
	Χ	Υ	Z	滚转	俯仰	航向	GPS	IMU
高性能	1.5			0.04	0.04	0.3	5	200
PPK 后 处理		0.05		0.025	0.025	0.08	-	-



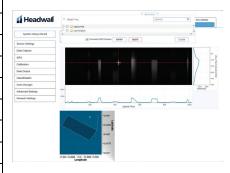
### 技术参数:

波段范围 (nm)	400-1000			
空间通道	1020			
光谱通道	342			
色散/像元(nm/像元)	1.76nm			
光谱分辨率 (FWHM)	6nm			
内置二级滤光片	是			
通光孔径 f/#	2.5			
设计	同心像差校正			
狭缝宽度(um)	20			
探测器	CMOS			
A/D 转换	12 bit			
最大帧频 (Hz)	250			
探测器像元尺寸(um)	5.86			
功耗(W)(主机和数采)	14.4			
通讯接口	Gig E			
主机内置固态存储	480GB			
重量(不含 Lidar/含 Lidar)	约 1Kg/1.7Kg			
尺寸(不含 Lidar/含 Lidar)	$13.2 \times 10.2 \times 7.3$ cm/ $13.2 \times 17.5 \times 9.9$ cm			
操作温度	0-40°C			

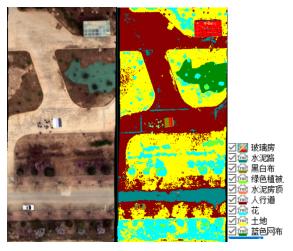
#### 选配: 16线 LiDAR

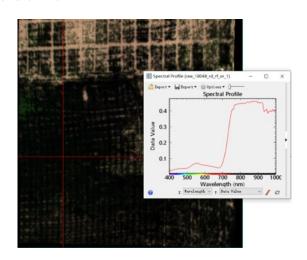


#### 软件界面:



#### 机载实验数据---地物分类图像和植被典型光谱

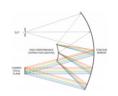




#### 全反射同心成像

Headwall 高光谱成像仪使用自主设计生产的原始凸面全息衍射光栅,具有高空间分辨率和高光谱分辨率,宽视场,高信号输出的特点。内部的 Offner 全反射同心光学设计,消除了像差,提高了整体的信噪比。





厂家保留未经预先通知即行修改所有规格和参数的权力,具体的规格以即时报价单中给出的为准。