



多传感器融合

激光雷达、高频IMU、RTK、及高清相机深度耦合解算，在暗光、狭窄等极端环境仍可提供稳定初始数据源。



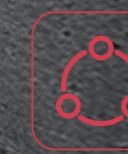
更优秀的能耗管理

标配高密度锂电池，单只手柄电池支持90分钟持续采集，够久够强。



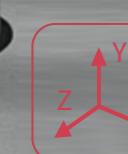
精简一站式后处理流程

标配ComNavRealEditor后处理软件，点云解算一步式配置，简单高效；支持点云裁切、配准、格式转换、Mesh建模等多种后处理功能。



广泛的应用场景

高质量的点云数据，满足各种行业应用数据质量要求；在地形测量、竣工测量、赈灾应急、数字孪生、智慧农林等行业内均可应用。



LS600 手持式SLAM-RTK 融合测量终端



总体参数

主机重量:	1.9kg
数据接口:	USB 3.1 Gen2
手持端尺寸 ^[1] :	长240, 宽115, 高320, 单位:mm
存储容量:	512GB SSD
外壳材质:	金属合金
持续扫描时间:	1.5h
功耗:	<30W
工作温度:	-20°C~50°C
防护等级:	IP54
点云格式:	.las
影像格式:	.jpg

点云精度

实时精度	绝对精度高程(RMSE) ^[2] : 4cm 绝对精度平面(RMSE) ^[2] : 3cm 相对精度(RMSE) ^[3] : 2cm
后处理精度	绝对精度高程(RMSE) ^[4] : 3cm 绝对精度平面(RMSE) ^[4] : 2cm 相对精度高程(RMSE) ^[5] : 1cm 相对精度平面(RMSE) ^[5] : 2cm 水平度(RTK融合): 0.015° 水平度(无RTK融合): 0.03° 相对精度(RMSE) ^[6] : 1cm 重复精度(RMSE) ^[5] : 2cm Heading: 支持
点云增强	

注: [1]仅包含标准型手柄电池和标准底座, 不含其他配件; [2]RTK非固定状态下采集里程<100m; [3]两测点间距<100m; [4]控制点间距/非固定状态下采集里程<100m; [5]相同差分条件下RTK固定状态下的两次扫描; [6]采集里程10m内的点云平面厚度;

GNSS Surveying System

Ver.2025.02.20

激光器

工作范围: 0.5m~120m/ 0.5m~300m两种配置可选

扫描数据速率: 32万点/s (16线); 64万点/s (32线)

激光束: 16/32线可选

激光器: Class 1/905nm

激光视场角: 360°×270°

点云厚度^[6]: 实时<1cm; 后处理<5mm

GNSS参数

卫星系统: GPS: L1C/A,L2PL1C,L2C,L5,L1C
BDS-2: B1I,B2I,B3I
BDS-3: B1I,B1C,B2a,B2b-ppp,B3I
GLONASS: G1C,G1PG2C,G2P,G3
Galileo: E1,E5b,E5a,E5 AltBoc,E6c
QZSS: L1C/A,L2C,L5,L1C,L1s,L5s
NavIC: L5
SBAS: L1C/A,L5C

通道数: 1688

RTK精度: 平面精度: $\pm(8\text{mm} + 1 \times 10^{-6} \text{D})\text{mm}$
高程精度: $\pm(15\text{mm} + 1 \times 10^{-6} \text{D})\text{mm}$
D为基线长度 (单位: mm)

静态精度: 平面精度: $\pm(2.5\text{mm} + 0.5 \times 10^{-6} \text{D})\text{mm}$
高程精度: $\pm(5\text{mm} + 0.5 \times 10^{-6} \text{D})\text{mm}$
D为基线长度 (单位: mm)

全景相机

分辨率: 4800W*2

CMOS尺寸: 1/2"

焦距: 2mm

光圈: F/2.0

FOV: 360°×300°

IMU

输出频率: 200Hz

无感初始化: 支持

后处理位置精度: 水平: 0.01m

高程: 0.02m

后处理姿态精度: roll/pitch: 0.005°

Heading: 0.01°

版权声明

本页面所载技术指标与性能参数均基于实验室受控环境下的理论模型测算或司南导航认证工程师在标准化测试场景中所得数据 (详见各参数项备注)。实际应用中, 由于设备硬件配置差异, 固件版本不同, 用户操作习惯, 环境干扰源分布及卫星信号条件等变量影响, 实测结果可能存在技术允许范围内的偏差, 请以终端实际运行状态为准。

为持续优化产品信息透明度与参数准确性, 司南导航保留对技术文档中文字表达、性能参数等内容的动态修订权利, 此类修订可能涉及但不限于: 高精度GNSS/INS组合导航技术升级、多频多模设计优化、通讯协议兼容性扩展等产品迭代行为。鉴于生产工艺与供应链批次调整的实时性, 前述修订将直接更新至官方平台, 不再另行通知, 最新技术规格以司南导航官网 (<http://www.sinognss.com>) 发布内容为准。

© 2026, ComNav Technology Ltd. All rights reserved. **SinoGNSS** is the official trade mark of ComNav Technology Ltd., registered in People's Republic of China, EU, USA and Canada. All other trademarks are the property of their respective owners. (Jan, 2026).

免责声明

本资料信息仅供参考, 不构成任何要约或承诺。司南导航可能不经通知修改上述信息,恕不另行通知。

320mm

240mm

Size(L x W x H): 240mm x 115mm x 320mm

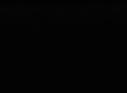
240mm

产品介绍

LS600是司南导航推出的新一代行业级多模融合测绘终端。旋转式激光雷达设计，16/32线、120/300米配置可选，360°*270°超大视场角，最高实现每秒64万点的点云信息高速采集；产品融合SLAM与高精度RTK技术，通过高精度RTK的实时锚定，配合强大的核心处理器实时解算，实时点云附带绝对坐标，绝对精度可达3cm，“0”处理即可参与工程设计；作业续航可达90分钟，搭载4800W双目全景相机后处理点对点高清赋色，可导出全景影像，支持影像和点云叠加显示，地物辨别更高效。

标配ComNavRealEditor电脑端后处理软件，可对点云二次精化和赋色，点云厚度可达5mm，后期作业更精准；软件支持点云裁切、剖面查看、重采样、点云格式转换和Mesh建模多种点云应用工具；在土地测量、道路勘探、林业资产管理、矿道扫描、老旧小区改造、电力巡检、堆体测量、工程竣工测量等多种行业均可应用。另外LS600系列全系支持测量大师专业测绘软件，是SLAM更是RTK，一机两用带来全新作业体验。

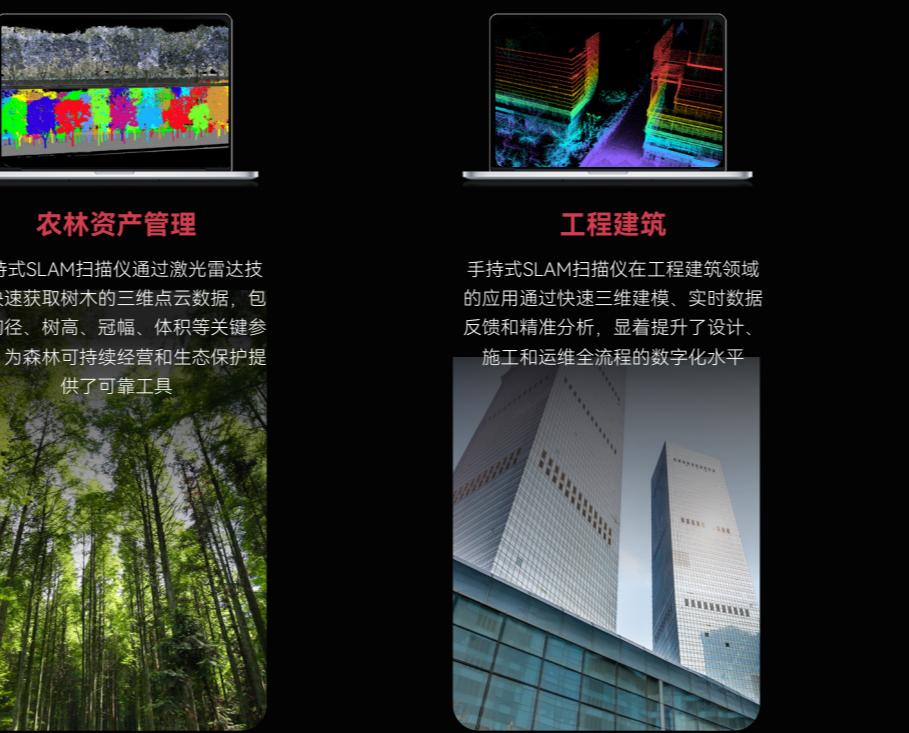


-  卓越的点云效果
-  APP一键式配置
-  高密度电池长续航表现
-  视觉融合精度更高
-  内置CORS一键固定
-  控制点锚定坐标转换
-  SLAM-RTK深度融合
-  广泛支持各种行业应用
-  极端环境仍有可靠稳定性

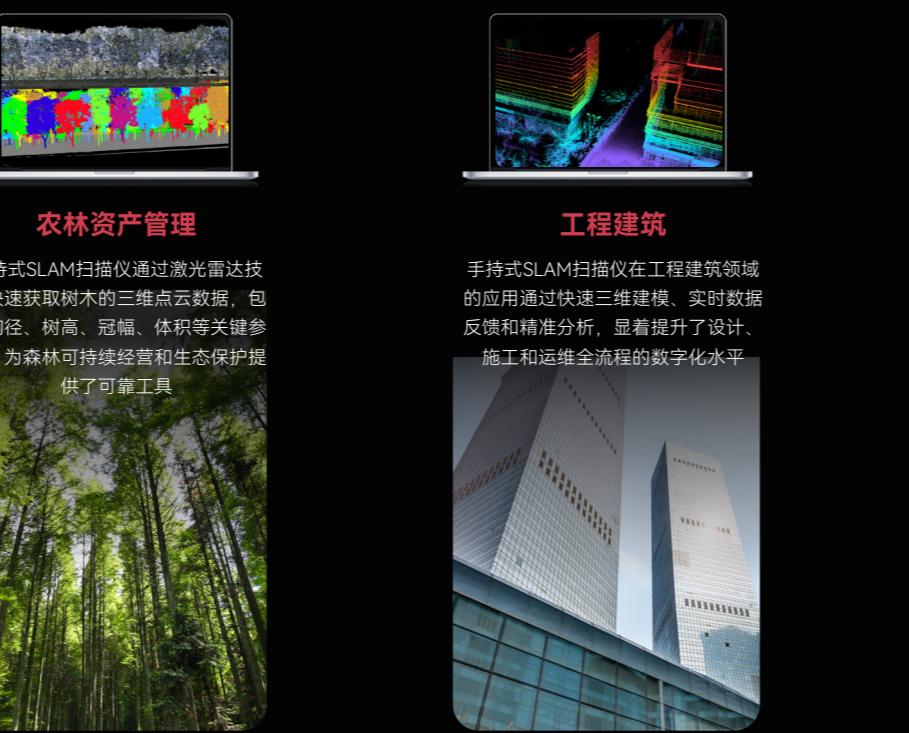
行业应用



矿业测量



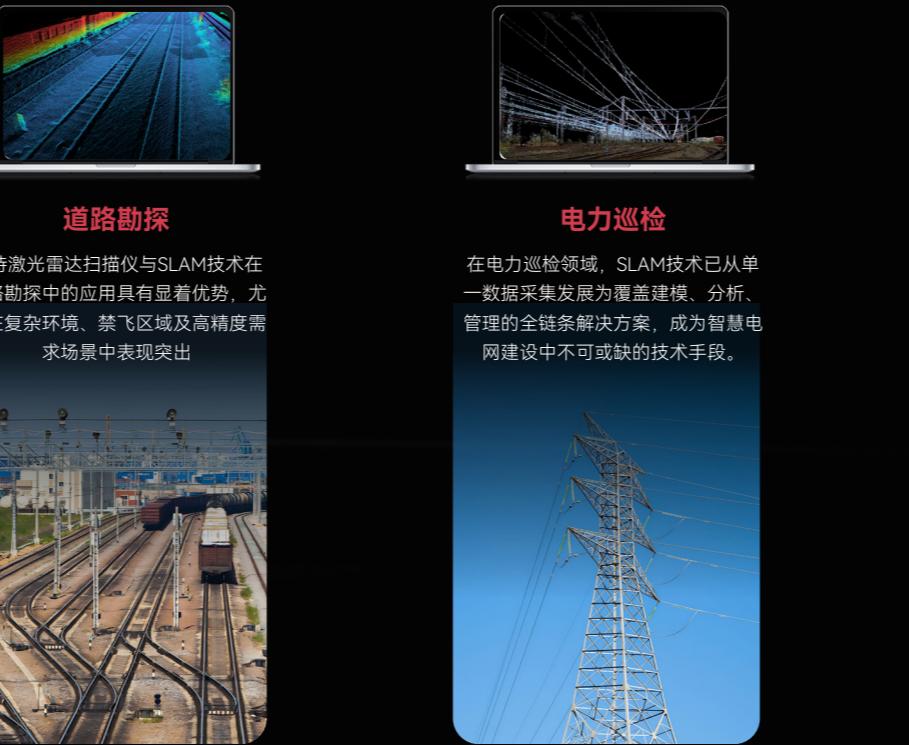
农林资产管理



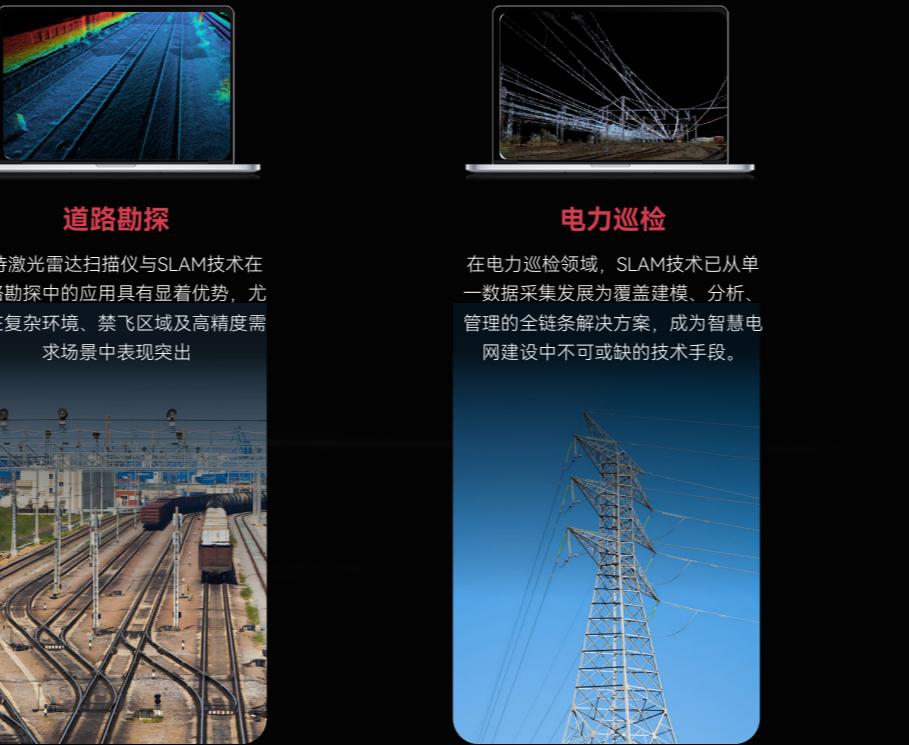
工程建筑



土方测量



道路勘探

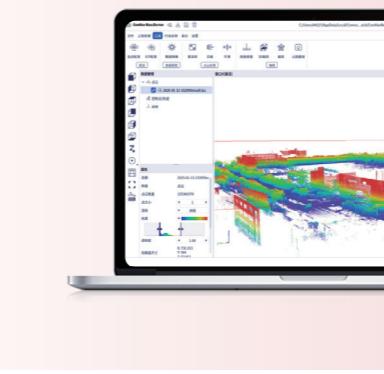


电力巡检

应用支持

ComNavRealEditor--PC端专业级三维点云后处理软件

ComNavRealEditor是司南导航推出的新一代三维点云数据处理平台，专为LS系列手持激光扫描终端打造。该软件集成了先进的SLAM优化算法；支持LS600系列原始点云的二次精化，支持点云坐标系转换、云图融合、Mesh建模等专业功能，支持高精度点云建模、点云控制点锚定精度分析，并提供便捷的成果导出功能，满足从数据采集到深度应用的完整工作流需求。



软件特性

实时状态显示

主页实时显示主机存储/电量信息；RTK状态及卫星数量实时显示，及时掌握定位状态。



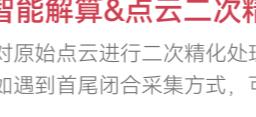
RTK灵活配置

内置司南万象一键固定服务，开机自动启用；同时支持第三方CORS服务配置。



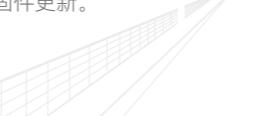
极致优化&点云全局显示

通过对点云数据流显示优化，可实现全局显示采集点云，采集进度全局掌握。

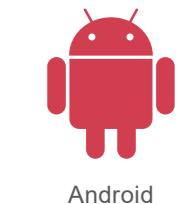


兼容测量大师

是SLAM更是RTK，LS600系列兼容测量大师专业测量软件，提升测量体验。



ScanMaster(安卓端应用)



设备启停一键式配置
设备连接后API控制一键启停，根据环境智能选择扫描模式，无需复杂配置即可完成作业。



实时扫描与控制点校正
扫描图实时显示RTK状态，有RTK信号的地方可实时锚定，暂停仍可保持采集精度；在无RTK条件地区也可直接控制点云，通过后处理解算坐标；支持点云PPK数据后处理解算坐标。



项目管理
扫描图实时显示作业项目名，每个项目文件夹单独管理方便。

