

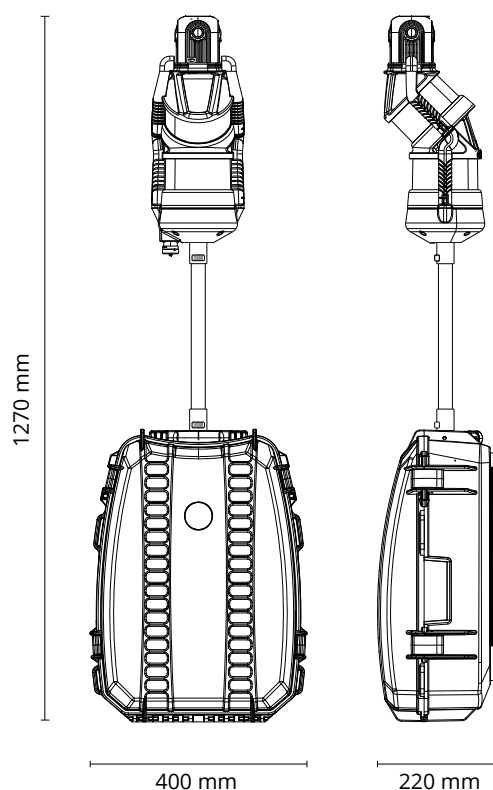
Scheda Tecnica

CARATTERISTICHE PRINCIPALI

| | |
|---|---|
| Ambienti rilevabili | interni/esterni |
| Impugnabile | sì ⁽¹⁾ |
| Indossabile | sì |
| Montabile su varie piattaforme mobili (auto, trolley, bici, quad, barca, robot) | sì |
| Software di post-elaborazione SLAM (HERON Desktop) | incluso |
| Software di elaborazione avanzata di nuvole di punti (Reconstructor) | incluso |
| Software gratuito di visualizzazione e misurazione di mappe x-ray (GoBlueprint) | incluso |
| Formati prodotti | .e57, .las, .ply, esportazione in ReCap |
| Pnti al secondo | 1.280.000 |
| Accuratezza locale | ±4 mm |
| Risoluzione massima del rilievo | 1 cm |
| Accuratezza globale | ±4 cm in brevi anelli chiusi ⁽²⁾ |
| Acquisizione punti di controllo | sì |
| Accuratezza globale con punti di controllo | ±2 cm |
| Chiusura ad anello | non obbligatoria |
| Utilizzabile in ogni condizione di luce | sì |
| Inizializzazione e calibrazione | non richieste |
| Utilizzo con singolo operatore | sì |
| Tempo di operatività dei sensori (in acquisizione continua) | ~ 1h 15min (maggiore con batterie aggiuntive) |
| Visualizzazione in tempo reale delle immagini RGB 8K | sì |
| Rilevamento delle modifiche e Auto-localizzazione | sì (opzionale) |
| Temperatura operativa | -10° ; +45° |
| Temperatura di stoccaggio | -40° ; +60° |
| Valigia di trasporto robusta | sì |

TESTA DI ACQUISIZIONE (REMOVIBILE)

| | |
|---------------------------------|------------------------------|
| Peso e Dimensione | 3000 g 382 x 141 x 153 mm |
| COMPONENTI: | |
| • SENSORI LASER | 32+32 chs Class 1 Eye Safe |
| Lunghezza d'onda del laser | 905 nm |
| Portata del laser | 0,05 - 120 m |
| FOV | 360° x 360° ⁽³⁾ |
| • IMU | sì |
| • MG1 - PANO CAMERA RGB | n. 1 4 lenti |
| Acquisizione continua | 24 Hz 4K Ultra HD |
| Acquisizione scatto singolo | 8K |
| FOV | 360° |
| Auto bilanciamento colore/luce | sì |
| Auto controllo dell'esposizione | sì ⁽⁴⁾ |



CONTROLLER DI SISTEMA

| | |
|-------------------------------------|---|
| Peso e Dimensione | 1085 g 160 x 209 x 59 mm |
| Processore | Intel® 11th Gen Core™ (4.1 GHz) |
| • PENDRIVE per raccolta dati | USB 3.1 |
| Dimensione memoria | 256 GB |
| Velocità di lettura | fino a 300 MB/sec |
| Velocità di scrittura | fino a 100 MB/sec |
| • BATTERIA INTERNA | Batteria Li-ion |
| Capacità | 6700 mAh 80.4 Wh |
| Output | 12 V |
| Tempo di operatività | ~ 1h 15min (maggiore con batterie "plug&go" aggiuntive) |

UNITÀ DI CONTROLLO PDA Assistente Digitale Personale

| | |
|-----------------------|---|
| Peso e Dimensione | 560 g 167 x 81.4 x 15.5 mm |
| Processore | Helio G95 Octa Core 2.1 GHz |
| Display | 6.22" LCD HD + waterdrop screen |
| Batteria | Li-ion 6350 mAh |
| Caricamento batteria | 24 W Type-C fast charge |
| Durata della batteria | 15 ÷ 24 h (a seconda dell'intensità del display) |

Scheda Tecnica

ZAINO ROBUSTO

| | |
|----------------------|--|
| Dimensioni | 540 x 400 x 220 mm |
| Peso | 4850 g |
| Cablato internamente | Connessione tra Controller e Testa di Acquisizione |
| Per acquisizione | sì |
| Per trasporto | sì |

ACCESSORI OPZIONALI

| | |
|--------------------|--|
| Batterie extra | standard plug&go ~ 1h 15min 445 g |
| | high-capacity plug&go ~ 3 h 860 g |
| Palo telescopico | da 560 a 1800 mm 1000 g |
| Punta centramento | 150 mm 12 g |
| Luce LED ad anello | Ø126 x 184 mm 700 g 4000 lm 36 W |
| Supporto per auto | (con custodia) 547 x 427 x 251 mm 9000 g |

SOFTWARE

| | |
|---|--|
| Reconstructor | incluso |
| Reconstructor HERON add-on | incluso |
| Navigazione 3D di nuvole di punti e immagini | sì |
| Registrazione automatica di scansioni | sì |
| Importazione diretta | .laz, .e57, .fls, .zfs, .rxp, .x3s, .x3m, .clr, .cl3, .dp, .ixf, .nctri, .txt, .las, .ptx, .pts, .ptg, .asc, .ply, .csv, DEM Ascii |
| Filtraggio, gestione, classificazione delle nuvole di punti | sì |
| Importazione formato .ifc BIM | sì |
| Importazione dati da laser scanner terrestri | sì |
| Importazione nuvole di punti da UAV | sì |
| Importazione dati da mappatura mobile | sì |
| Modelli CAD/Mesh | .3ds, .ifc, .obj, .dxf, .stl, .txt, .wrl, .vrml, .ply, .mvx, .dae |
| Esportazione diretta | ReCap, Geo-Plus, Cintoo, ObiGT, 3DUserNet |
| Estrazione di sezioni e profili (.dxf) | sì |
| Ortofoto e X-ray ortofoto (esportazione diretta in AutoCAD) | sì |
| Calcolo di aree e volumi | sì |
| Creazione ed editing di mesh | sì |
| Strumenti di verifica | sì |

| | |
|---|---------|
| HERON Desktop | incluso |
| Riduzione effetto deriva (ottimizzazione globale) | sì |
| Mappe 3D locali - Algoritmo brevettato | sì |
| Coordinate GNSS per la geolocalizzazione | sì |
| Separazione/unione di traiettorie e nuvole di punti | sì |
| Modalità automatica post-processamento | sì |
| Pulizia del rumore (attenuazione) | sì |
| Rimozione oggetti in movimento | sì |

| | |
|--|----------|
| GoBlueprint | gratuito |
| Calcolo del volume basato su mappe x-ray | sì |
| Misure prese direttamente su mappe x-ray (linee, angoli, aree) | sì |
| Per qualsiasi PC o Tablet Windows (per portare le tue mappe sempre con te) | sì |
| Risultati facili da gestire e condividere | sì |

| | |
|--|-----------|
| HERON Constraints tool | incluso |
| HERON Tracking add-on | opzionale |
| Reconstructor MINING add-on | opzionale |
| Reconstructor COLOR add-on | opzionale |
| Reconstructor 3D Viewer | gratuito |
| ClearEdge3D EdgeWise | opzionale |
| ClearEdge3D Verity & Rithm | opzionale |
| 3DUserNet VISION (tariffe scontate) | opzionale |
| Cintoo Cloud | opzionale |

(1) Quando necessario, è possibile utilizzare la testa di acquisizione montata su palo telescopico per mappare facilmente aree nascoste come buche, tombini, ecc.

(2) L'accuratezza globale dipende dall'efficacia dell'algoritmo di registrazione SLAM che può essere influenzato dalla geometria dell'ambiente rilevato. Traiettorie lunghe in assenza di chiusure ad anello e percorsi trasversali, come gallerie strette o scale strette, possono ridurre la precisione globale a 5-10 cm. Gli esclusivi algoritmi brevettati presenti in HERON Desktop e l'utilizzo di punti di controllo o scansioni di controllo utilizzati come vincoli possono migliorare notevolmente la qualità dell'accuratezza globale fino a 2 cm. Il team di supporto di Gexcel è sempre pronto a fornire informazioni più dettagliate su questo argomento.

(3) FOV finale garantito camminando con il sistema.

(4) Nei luoghi bui la fotocamera potrebbe non funzionare in modo ottimale. In questi casi si consiglia l'utilizzo dell'accessorio *Ring LED Light*.

HERON, Reconstructor, GoBlueprint sono marchi Gexcel. Tutti i diritti riservati. I nomi di software di terze parti inclusi in queste pagine sono marchi registrati. Tutti i diritti sono riservati alle società proprietarie del software. Gexcel non è affiliata con nessuno dei software di terze parti elencati in queste pagine.

HERON è sviluppato su licenza del Centro Comune di Ricerca della Commissione Europea (JRC).