

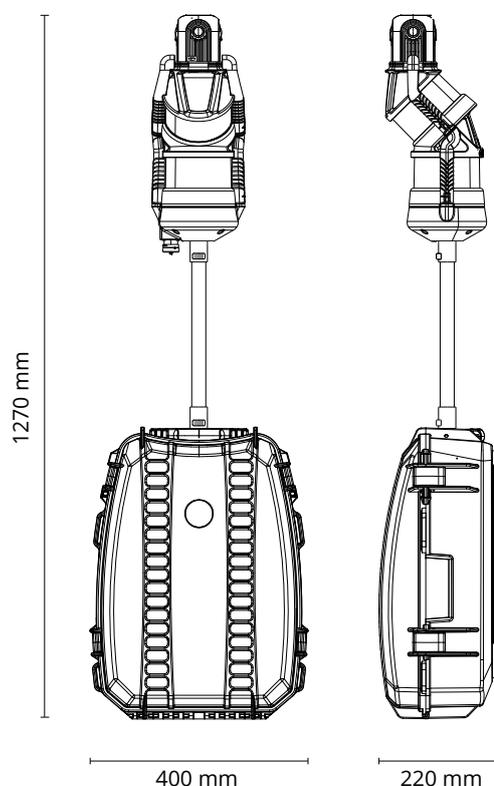
## Scheda Tecnica

### CARATTERISTICHE PRINCIPALI

Ambienti rilevabili	interni/esterni
Impugnabile	sì <sup>(1)</sup>
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	±2 cm in brevi anelli chiusi <sup>(2)</sup>
Acquisizione punti di controllo	sì
Accuratezza globale con punti di controllo	±1 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:	
• <b>SENSORI LASER</b>	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° <sup>(3)</sup>
• <b>IMU</b>	sì
• <b>MG1 - PANO CAMERA RGB</b>	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 <sup>(4)</sup>



### CONTROLLER DI SISTEMA

Peso e Dimensione	1085 g   160 x 209 x 59 mm
Processore	Intel® 11 <sup>th</sup> Gen Core™ (4.1 GHz)
• <b>PENDRIVE</b> 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
• <b>BATTERIA INTERNA</b>	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

<b>Reconstructor</b>	incluso
<b>Reconstructor HERON add-on</b>	incluso
Navigazione 3D di nuvole di punti e immagini	sì
Registrazione automatica di scansioni	sì
Importazione	TLS data, .ifc BIM, point clouds from UAV, mobile mapping data
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
Modelli CAD/Mesh	.3ds, .ifc, .obj, .dxf, .stl, .txt, .wrl, .vrml, .ply, .mvx, .dae
Creazione ed editing di mesh	sì
Calcolo di aree e volumi	sì
Estrazione di sezioni e profili (.dxf)	sì
Strumenti di verifica	sì
Ortofoto/x-Ray ortofoto (esportazione diretta in AutoCAD)	sì
Esportazione diretta di nuvole di punti 3D e piante 2D	.las, .e57 con immagini, ReCap, AutoCAD
Condivisione in cloud	AtisCloud, Benaco, Cintoo Cloud, FARO Webshare, Geo-Plus, TopconCollageWeb

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

<b>GoBlueprint</b>	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 (le tue mappe sempre conte anche sul campo)	sì
Risultati facili da gestire e condividere	sì

<b>Reconstructor 3D Viewer</b>	gratuito
Navigazione del modello 3D e tour immersivi a 8K	sì

<b>HERON Tracking add-on</b>	opzionale
<b>Reconstructor MINING add-on</b>	opzionale
<b>Reconstructor COLOR add-on</b>	opzionale
<b>ClearEdge3D EdgeWise   Verity   Rithm</b>	opzionale
<b>Cintoo Cloud</b>	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 2-3 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 1 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).