

HERON® MS TWIN

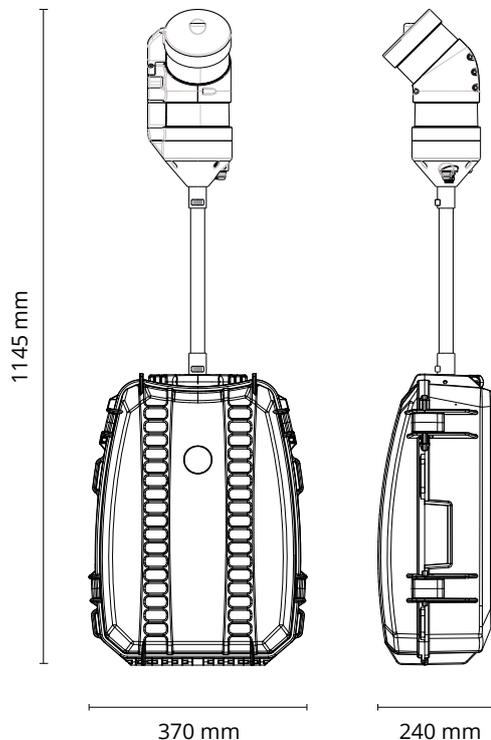
Scheda Tecnica

CARATTERISTICHE PRINCIPALI

Ambienti rilevabili	interni/esterni
Impugnabile	sì ⁽¹⁾
Indossabile	sì
Montabile su varie piattaforme mobili (auto, trolley, bici, quad, barca)	sì
Software di post-elaborazione SLAM senza limiti (HERON Desktop)	incluso
Software di elaborazione avanzata di nuvole di punti (Reconstructor)	incluso
Software gratuito per visualizzazione e misurazione di mappe x-ray (GoBlueprint)	incluso
Formati prodotti	.e57, .las, .ply, esportazione in ReCap
Pointi al secondo	600.000
Accuratezza locale	~ 3 cm
Risoluzione massima del rilievo	~ 2 cm
Accuratezza globale	~ 5 cm in brevi anelli chiusi ⁽²⁾
Punti di controllo	sì (opzionale)
Accuratezza globale con punti di controllo	~ 3 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)	~ 5 h
Visualizzazione nuvola di punti 3D in tempo reale	sì
Rilevamento delle modifiche in tempo reale & Auto-localizzazione automatica	sì (accessorio)
Temperatura operativa	-10° ; +45°
Temperatura di stoccaggio	-40° ; +60°
Valigia di trasporto robusta	sì

TESTA DI ACQUISIZIONE (REMOVIBILE)

Sensore Lidar	Velodyne Puck LITE
Numero di sensori	2
Classificazione di sicurezza del laser	classe 1
Lunghezza d'onda del laser	903 nm
Portata massima del laser	100 m
FOV (campo visivo)	360° x 360°
IMU	sì
Peso	1826 g
Dimensione	325 x 140 mm



BATTERIA DEL SISTEMA

Tipo	Batteria Li-ion
Capacità	12-24V / 3A / 83Wh
Peso	430 g

UNITÀ DI CONTROLLO TOUCH SCREEN

Processore	Intel® Core™ i7
Peso	1200 g
Dimensione	277 x 195 x 24 mm
Archiviazione e memoria	256 GB
Indice di protezione	IP65
Bretelle	282 g
Display	10.1" IPS TFT LCD WUXGA
Schermo capacitivo	multi-touch
Leggibilità alla luce solare	1000 nits LumiBond®
Tipo di batteria	Li-ion
Durata della batteria	~ 2 h

HERON® MS TWIN

Scheda Tecnica

ZAINO ROBUSTO

Indossabile	sì
Dimensione	540 x 400 x 220 mm
Peso	5250 g
Cablato (per connettere il sistema)	sì
Custodia per il trasporto	sì

ACCESSORI OPZIONALI

Palo telescopico con cavi (da 560 a 1800 mm 1000 g)
Supporto per auto con cavi
Anello a luce LED (4000 lumen 36 W 700 g)
Batteria ad alta capacità per Unità di Controllo (3 h)
Puntale di centramento (12 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, .3dd, .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	.ifc, .obj, .dxf, .stl, .txt, .wrl, .vrm, .ply, .mvx, .dae
Esportazione in ReCap Pro	sì
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 add-on	opzionale
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 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 20-50 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 della precisione del sensore fino a 2 cm. Il team di supporto di Gexcel è sempre pronto a fornire informazioni più dettagliate su questo argomento.

HERON è progettato in collaborazione con il Centro Comune di Ricerca della Commissione Europea EU-JRC.

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.