

# HERON® MS TWIN Color

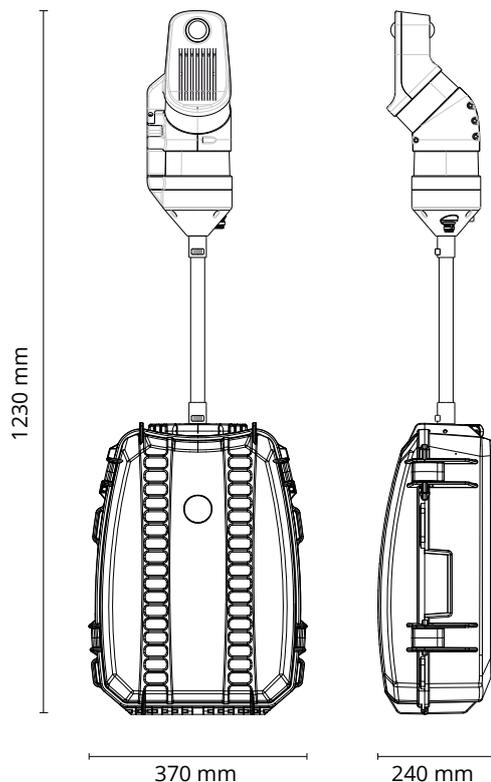
## Scheda Tecnica

### CARATTERISTICHE PRINCIPALI

Ambienti rilevabili	interni/esterni
Impugnabile	sì <sup>(1)</sup>
Indossabile	sì
Montabile su varie piattaforme mobili (auto, trolley, bici, quad, barca)	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 <sup>(2)</sup>
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)	~ 3.5 h
Visualizzazione in tempo reale della nuvola di punti 3D e delle immagini RGB	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

### 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



### FOTOCAMERA PANORAMICA

Acquisizione e visualizzazione continua a 15 Hz (1920x1080 pixel full HD)	sì
Acquisizione di immagini su richiesta a 5K (5640x2820 pixel)	sì
FOV (campo visivo)	360° x 360°
Profondità di messa a fuoco	da 40 cm a ∞
Lunghezza focale	35 mm ≅ 1.036 mm
Bilanciamento automatico colore e luce	sì
Controllo automatico dell'esposizione	sì

### TESTA DI ACQUISIZIONE (REMOVIBILE)

Sensori Lidar	n. 2   Velodyne Puck LITE
Classificazione di sicurezza laser	classe 1
Lunghezza d'onda del laser	903 nm
Portata massima del laser	100 m
FOV (campo visivo)	360° x 360°
Fotocamera panoramica	1
Ventola di raffreddamento	sì
IMU	sì
Peso   Dimensione	2200 g   410 x 140 mm

### BATTERIA DEL SISTEMA

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

# HERON® MS TWIN Color

## 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)

### 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 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

<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 di traiettorie e nuvole di punti	sì
Modalità automatica post-processamento	sì
Pulizia del rumore (attenuazione)	sì
Rimozione oggetti in movimento	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 (per portare le tue mappe sempre con te)	sì
Risultati facili da gestire e condividere	sì

<b>HERON Constraints add-on</b>	opzionale
<b>HERON Tracking add-on</b>	opzionale
<b>Reconstructor MINING add-on</b>	opzionale
<b>Reconstructor COLOR add-on</b>	opzionale
<b>Reconstructor 3D Viewer</b>	gratuito
<b>ClearEdge3D EdgeWise</b>	opzionale
<b>ClearEdge3D Verity &amp; Rithm</b>	opzionale
<b>3DUserNet VISION</b> (tariffe scontate)	opzionale
<b>Cintoo Cloud</b>	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.