

# HERON® LITE Color

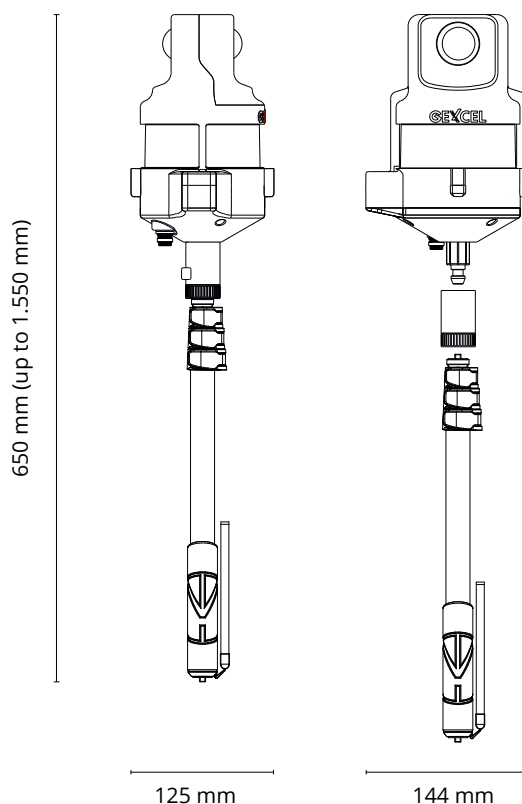
## Scheda Tecnica

### CARATTERISTICHE PRINCIPALI

|  |  |
|--|--|
| Ambienti rilevabili  | interni/esterni                              |
| Impugnabile  | sì   |
| Indossabile  | sì (opzionale)                               |
| 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  | 300.000                                      |
| 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)                      | ~ 8 h  |
| Visualizzazione nuvola di punti 3D in tempo reale                                | sì   |
| 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                  |
| Funzionamento della batteria | ~ 2 h                   |



### TESTA DI ACQUISIZIONE (REMOVIBILE)

|  |                            |
|--|----------------------------|
| Sensore Lidar                          | Velodyne Puck LITE         |
| Numero di sensori                      | 1                          |
| Classificazione di sicurezza del laser | classe 1                   |
| Lunghezza d'onda del laser             | 903 nm                     |
| Portata massima del laser              | 80-100 m                   |
| FOV (campo visivo)                     | 360° x 360° <sup>(2)</sup> |
| Fotocamera panoramica                  | 1                          |
| IMU                                    | sì                         |
| Peso                                   | 1165 g                     |
| Dimensione                             | 125 x 144 x 240 mm         |

### FOTOCAMERA PANORAMICA

|  |                  |
|--|------------------|
| 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               |

# HERON® LITE Color

## Scheda Tecnica

### PALO IMPUGNABILE

|                    |                  |
|--------------------|------------------|
| Peso (palo + cavi) | 965 g            |
| Dimensione         | da 400 a 1300 mm |

### BATTERIA DEL SISTEMA

|                           |                             |
|---------------------------|-----------------------------|
| Tipo   Capacità           | Li-ion   12-24V / 3A / 83Wh |
| Peso                      | 430 g                       |
| Dimensione                | 39 x 137 x 79 mm            |
| Cintura con portabatteria | sì                          |

### 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, .vrml, .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   |

### ACCESSORI OPZIONALI

|   |
|---|
| Palo telescopico con cavi (da 560 a 1800 mm   1000 g)             |
| Palo telescopico con cavi (da 1150 a 6250 mm   1880 g)            |
| Adattatore per inclinazione Testa di Acquisizione                 |
| Zaino Robusto <i>Plus</i> (540 x 400 x 220 mm   5000 g   cablato) |
| Anello a luce LED (4000 lumen   36 W   700 g)                     |
| Batteria ad alta capacità per Unità di Controllo (3 h)            |
| Supporto per auto con cavi  |

|  |          |
|--|----------|
| <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) 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.

(2) FOV garantito camminando con il sistema (sensore nominale FOV - orizz. 360° | vert. +15 ; -15°).

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.

www.gexcel.it

