

# HERON® MS TWIN Color

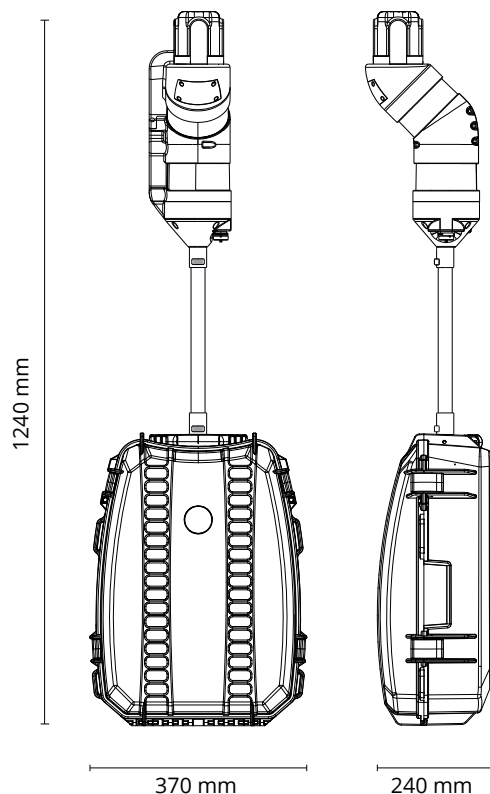
## Scheda Tecnica

### CARATTERISTICHE PRINCIPALI

Ambienti rilevabili	interni/esterni
Impugnabile	sì <sup>(1)</sup>
Indossabile	sì
Montabile su varie piattaforme mobili (auto, trolley, bici, quad, barca, 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	600.000
Accuratezza locale	~ 3 cm
Risoluzione massima del rilievo	~ 2 cm
Accuratezza globale	~ 5 cm in brevi anelli chiusi <sup>(2)</sup>
Acquisizione punti di controllo	sì
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)	1 h (> con batterie "plug&go" 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	2600 g   410 x 140 mm
Componenti:	
• <b>SENSORI LASER</b>	n. 2   Safety class 1
Lunghezza d'onda del laser	903 nm
Portata massima del laser	100 m
FOV	360° x 360°
• <b>IMU</b>	sì
• <b>MG1 - PANO CAMERA RGB</b>	n. 1   4 lenti
24 hz acquisizione continua	4k (4096 x 2048 pixels)
Acquisizione scatto singolo	8k (8192 x 4096 pixels)
FOV	360° x 360°
Auto bilanciamento colore e luce	sì
Auto controllo dell'esposizione	sì



### CONTROLLER DI SISTEMA

Peso e Dimensione	1085 g   160 x 209 x 59 mm
Processore Intel® 11 <sup>th</sup> Gen Core™	velocità max fino a 4.1 GHz
• <b>PENDRIVE</b> per raccolta dati	USB 3.1
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	12V / 3A / 36Wh / 7000mAh
Tempo di operatività	1 h (> con batterie "plug&go" aggiuntive)

### UNITÀ DI CONTROLLO PDA

Assistente Digitale Portatile

Peso e Dimensione	560 g   167 x 81.4 x 15.5 mm
Processore	Helio G95 Octa Core 2.1 GHz 12 nm
indice di protezione	IP68 / IP69K / MIL-STD-810H
Display	6.22" LCD HD
Schermo waterdrop	sì
Tipo di batteria	6350 mAh
Caricamento batteria	24 W caricamento rapido
Durata della batteria	15 ÷ 24 h (a seconda dell'intensità del display)

# HERON® MS TWIN Color

## Scheda Tecnica

### ZAINO ROBUSTO

Dimensioni	540 x 400 x 220 mm
Peso	4850 g
Design cablato	Connessione al controller e alla testa di acquisizione
Alloggiamento dei componenti	sì
Funzione di trasporto	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 cavo (da 560 da 1800 mm   1000 g)
Supporto per auto con cavo
Luce LED ad anello (4000 lumen   36 W   700 g)
Controller di sistema - Batteria Standard (plug&go   1 h   445 g)
Controller di sistema - Batteria High capacity (plug&go   2 h   860 g)

<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 tool</b>	incluso
<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 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 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, Reconstructor, GoBlueprint are Gexcel trademarks. All rights reserved.

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

