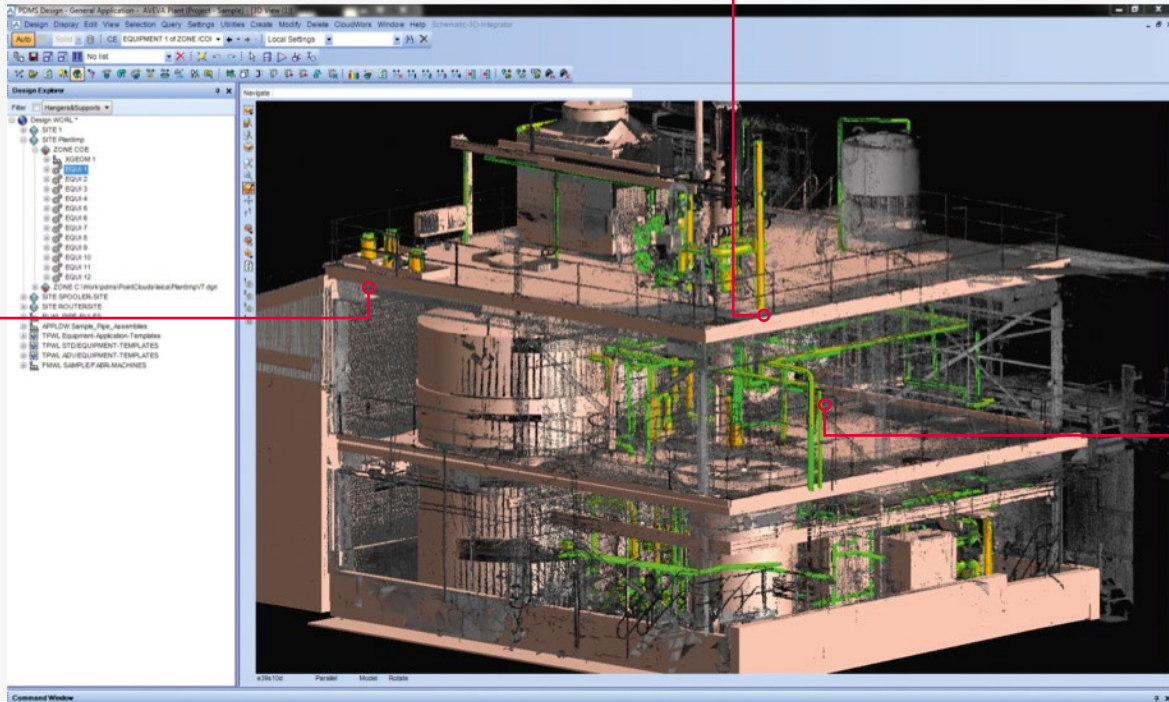


Leica Cloudworx 2.1 pour PDMS

Applicatif pour nuages de points

Les nuages de points
s'affichent dans la vue
PDMS au bon

PDMS traite
les nuages de
points comme
les autres
objets
modélisés pour
les collisions



Nouvel échange
d'objets 3D entre
PDMS et Cyclone

Gestion et utilisation efficace des nuages de points des modèles tels que construits

Leica CloudWorx 2.1 pour PDMS est un applicatif logiciel permettant de manipuler efficacement les données du nuage de points des ouvrages existants (capturé par balayage laser) directement dans PDMS pour améliorer les plans, la construction et les opérations de rééquipement. Il fournit un chantier virtuel dans PDMS pour une plus grande fiabilité et l'évaluation de l'impact potentiel de la construction et de l'exploitation d'une nouvelle conception.

L'utilisateur intervient dans l'interface PDMS, ce qui réduit le temps d'apprentissage pour exploiter des nuages de points. Leica CloudWorx en lien avec les bases de données Leica Cyclone permettent à l'utilisateur de visualiser et de traiter efficacement d'importants ensembles de nuages de points.

L'utilisateur peut créer directement dans PDMS des modèles précis 2D ou 3D, des installations existantes, comparer les plans théoriques aux conditions existantes, effectuer des contrôles qualité d'une construction ou d'une fabrication.

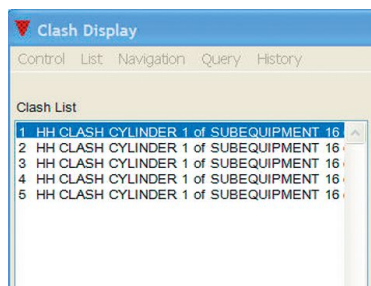
Caractéristiques et avantages

- Section acier avec tables métriques
- Echange d'objets 3D entre Cyclone et PDMS
- Manipulation rapide et fluide de données issues d'un scanner 3D
- Tranches, sections et boîte de limite
- Détection automatique du centre du tuyaux D-points
- Création de points d'encrage précis, vérification d'interférences et rapports
- Outil de recherche précise des IPN
- Mesures directes à partir du nuage de points
- Accès réseau simultané de plusieurs utilisateurs
- Support de tous types de scanner laser 3D

Leica Cloudworx 2.1 pour PDMS



Puissant visualiseur Truspace pour une navigation rapide et facile du nuage de points géré à partir de la fenêtre de visualiseur Truspace.



Avec les outils standards de détection de collisions de PDMS, l'utilisateur trouve facilement les interférences critiques d'une nouvelle installation. Ici, un nouveau tuyau est en collision avec le nuage de points d'un tuyau au dessus de la cuve.

Transfert de modèles entre Cyclone et PDMS

L'appli de transfert COE pour PDMS permet désormais de transférer rapidement les modèles 3D. Les modèles 3D de Cyclone peuvent être importés sous PDMS afin de vérifier les interférences, inspecter les points d'ancrage et gérer la rénovation. Les modèles issus de PDMS peuvent être exportés vers Cyclone, modifiés, mis à jour et/ou publiés dans Truview pour une inspection terrain en temps réel. Les modèles bruts exportés à partir de PDMS ont un dimensionnement précis et une localisation des points d'ancrage nécessaire pour l'inspection et la rétro conception.

Gestion et mesure puissantes de nuages de points

L'utilisateur peut traiter rapidement et efficacement de grandes quantités de données de nuages de points. Les « tranches et demi-espace à partir des plans de coupe » et/ou les « boîtes de limite » sont un moyen rapide et facile pour naviguer à l'intérieur de nuages de points. Les mesures sont prises avec les outils habituels de PDMS.

Modélisation 3D tel que construit

Les tuyaux et les axes de tuyauteries sont automatiquement générés en sélectionnant un seul point du nuage sur la surface du tuyau. En utilisant le nuage de points, les D-points et les outils de modélisation 3D PDMS, les utilisateurs peuvent créer un catalogue documenté basé sur les systèmes de tuyauteries, les structures, les conduites, les systèmes électriques, les cuves et les équipements. Il est également possible de modéliser des boîtes rapidement en sélectionnant par pic 2 ou 3 faces de la boîte.

Détection et génération automatiques de collisions

La détection de collision entre les nuages de points est possible en utilisant les outils de comparaison et de rapport de PDMS. Les utilisateurs peuvent détecter automatiquement les incompatibilités entre les objets modélisés et les nuages de points en fonction de la configuration définie. Tous les points d'interférence dans une zone paramétrée par l'utilisateur sont mis en surbrillance et détaillés.

Prise en charge d'une grande variété de formats de scanner 3D

Les utilisateurs AVEVA peuvent exploiter les scan 3D réalisés avec tout scanner laser 3D à travers les formats standard ASCII. De plus, Leica CloudWorx pour PDMS accepte directement, sans étapes de conversion, des formats natifs compacts des scanners les plus répandus dans le secteur d'application. Cet éventail comprend des scanners laser HDS mesurant les distances par « temps de vol » et par « décalage de phase » de Leica Geosystems.

LEICA CLOUDWORX 2.1 FOR PDMS*		SPÉCIFICATIONS MINIMUM	SPÉCIFICATIONS RECOMMANDÉES
Gestion de grands nuages de points	Boîtes de limites 3D, coupes, visualisation interactive de grandes quantités de données, Connexion aux bases de données des technologies Cyclone ou JetStream pour une gestion des nuages de points efficaces et rapides.	Processeur : 2 GHz Dual Core processeur ou plus RAM : 2 GB (4 GB pour Windows Vista ou Windows7)	Processeur : Quad Core 3.0 GHz avec Hyper-Threading ou supérieur RAM : 32 GB* ou plus 64 bit OS
Rendu	Niveau de détail (LOD) graphique, Contrôle de la densité du nuage de point par "simple pick"	Disque dur : 40 GB Affichage : carte graphique SVGA ou OpenGL accélérée (avec les derniers pilotes)	Disque dur : SSD 500 Go Option disque gros projet : RAID 5, 6, ou 10 avec disque SATA ou SAS
Visualisation	Visualiseur Truspace, colorisation en intensité, couleurs réelles, boîtes de limites, demi-espace	Système d'exploitation supportés : Windows 7 (32 or 64) Windows 8 & 8.1 (64 bit) Windows 10 (64 bit)	Affichage : Nvidia GeForce 680 ou ATI 7850 ou plus, avec 2 GB memoire ram ou plus
Mesure	Coordonnées 3D de point, point à point, point à élément de construction	Fichier système : NTFS	Système d'exploitation Microsoft Windows 7 - 64bit
Modélisation	Section acier Modélisation des tuyaux et lignes de centre Modélisation de boîtes géométriques Placement des D-points PDMS: D-Point de centre de tuyaux (incluant les attributs de diamètres)	Versions acceptées de PDMS : PDMS 12.0 et antérieure	Fichier système : NTFS
Import / Export COE	Objets supportés - Cylindre-Bride-Cône-Boîte-Extrusion de plan, Coude		
Interférence Vérification	Vérification d'interférences entre le modèle et le nuage de points en utilisant les outils de clash PDMS Mise en valeur des points de l'interférence		
Support	Format natif - 3dd, scan (Leica et Cyra), zfc, zfs		
Formats	ASCII - pts, ptx, svy, txt, xyz		

Windows est une marque déposée de Microsoft Corporation. Les autres désignations commerciales et marques mentionnées sont détenues par leur propriétaire respectif.

* Consulter les spécifications techniques du Leica Cyclone et CloudWorx pour connaître la liste complète des spécifications du produit.

Illustrations, descriptions et données techniques non contractuelles. Tous les droits sont réservés. Imprimé en Suisse. - Copyright Leica Geosystems AG, Heerbrugg, Suisse, 2014. 755758fr - 06.16

Leica Geosystems AG
www.leica-geosystems.fr



- when it has to be **right**

Leica
Geosystems