

Leica Pegasus:Two Ultimate

Captura móvil de la



Flexibilidad mejorada

Incrementa su jornada laboral: al permitir la captura en una gran variedad de condiciones de iluminación y velocidades del vehículo, se obtiene un mayor alcance dinámico gracias a una mayor relación entre el sensor y el píxel y a los sensores duales de iluminación. La fotogrametría y la calidad de imagen se mejoran con la mayor resolución de la cámara de 12 megapíxeles y



Digitalización de la ciudad

La digitalización de la infraestructura de la ciudad, planeación y recursos forma la base de Smart City, Pegasus:Two Ultimate permitirá su crecimiento y habilidad para ofrecer la mejor solución para este mercado. Las imágenes en 360° calibradas con la nube de puntos digital le ayudarán a ofrecer datos fácilmente obtenidos para un futuro con vehículos autónomos.



Más datos, más rápidamente

Más puertos de expansión de sensor ofrecen medios adicionales para capturar la ciudad en unos y ceros al conectar sensores adicionales. El ahorro de tiempo se incrementará con un disco duro USB 3.0 industrial y removible, que permite al usuario guardar los datos directamente en la unidad extraíble y conectarla fácilmente a cualquier PC o servidor con una interfaz USB 3.0

Especificaciones de Leica Pegasus:Two Ultimate

CÁMARAS DE ALTA FRECUENCIA Y PARA ANÁLISIS DE PAVIMENTO

Número de cámaras	4 cámaras incorporadas, opcional 1 o 2 cámaras externas ajustables adicionales
Sensor	CMOS de alta sensibilidad de 12 MP (4000x3000)
Tamaño de píxel	3.45 µm
Máxima frecuencia de cuadro	8.6 fps x cámara, igual al máx. 825 MP x seg (colectado, comprimido, guardado)
Lentes	12 mm
Cobertura	61° x 47° FOV

CÁMARA ESFÉRICA DE 360°

Número de cámaras	2 cámaras duales de ojo de pez
Sensor	Sistema de cámara panorámica de 24 MP (2 x 12 MP)
Tamaño de píxel	3.45 µm
Cobertura	360° x 167° FOV con una línea de superposición, igual al 98% de la esfera completa

ESCÁNER

Consultar la ficha técnica del fabricante del escáner.

UNIDAD DE CONTROL

PC industrial multi núcleo, bajo consumo de energía, 2 puertos adicionales para cámara de análisis de pavimento o cámaras laterales adicionales, 1 TB HDD removible con interfaz USB3.0, puerto de sincronización para salidas PPS/NMEA/DMI. Conexiones USB ethernet e inalámbricas disponibles a través del sistema de la batería. Soporte de servicio disponible a través de interfaz remota.

RENDIMIENTO DEL SISTEMA DE BATERÍA (ION DE LITIO)

Tiempo de funcionamiento típ.	9 h (versión con perfilador); 13 h (versión con escáner)
Voltaje de entrada VAC	De 100 min a 240 máx VAC con regulación automática
Corriente de entrada AC (ciclo de carga)	350 W máx
Frecuencia de entrada AC	50/60 Hz
Tiempo de carga completa	11.0 h máx desde 0 %
Salida DC	21 – 29 V
Watt/Amp hora	2685 W h / 104 Amp h

SENSOR GNSS/IMU/SPAN

Incluye triple banda – Banda L, SBAS y QZSS para las constelaciones GPS, GLONASS, Galileo, y BeiDou, soporte para antenas simple y dual, entrada de sensor de rueda, grado táctico sin restricciones ITR, FOG IMU de bajo ruido

Frecuencia	200 Hz
MTBF	35,000 h
Estabilidad de desviación del giróscopo	0.75 ±grado/h
Desviación del giróscopo	0.75 grado/h
Recorrido angular aleatorio del giróscopo	0.1 grado/√h
Factor de escala del giróscopo	300 ppm
Rango del giróscopo	450 ±grado/s
Desviación del acelerómetro	1 mg
Factor de escala del acelerómetro	300 pmm
Rango del acelerómetro	5 ±g
Precisión de la posición tras 10 s de interrupción de interrupción	0.020 m RMS horizontal, 0.020 m RMS vertical, 0.008 grados RMS cabeceo/giro, 0.013 grados RMS rumbo.

* Si no se especifica, los datos corresponden al Leica Pegasus:Two con un perfilador ZF9012 y una iMAR FSAS IMU. La ficha técnica está sujeta a cambios sin previo aviso.

Las ilustraciones, las descripciones y los datos técnicos no son vinculantes. Todos los derechos reservados. Impreso en Suiza – Copyright Leica Geosystems AG, Heerbrugg, Suiza, 2018. 871902es - 02.18

Leica Geosystems AG
www.leica-geosystems.com



ACCESORIOS OPCIONALES

Sensor de rueda
1,000 pulsaciones por rotación, IP 67, sello de tiempo integrado para los datos del sensor de rueda (mediante el controlador GNSS). El procesamiento de los datos del sensor de rueda está integrado con el software computacional de trayectoria basado en filtros Kalman. Compatible con varios tamaños de rueda.

Plataforma giratoria
Plataforma giratoria opcional que proporciona una posición alternativa para el escáner o perfilador al tiempo que mantiene la geometría de la cámara.

BATERÍA

Peso	34,8 kg
Tamaño	65 x 32 x 37cm

ESPECIFICACIONES AMBIENTALES

Temperatura de funcionamiento	0° C a +40° C, sin condensación Protección IP nivel IP52, excluyendo el escáner. Consultar la documentación del escáner.
Temperatura de almacenamiento	- 20° C a + 50° C, sin condensación

PRECISIÓN TÍPICA*

Precisión horizontal	0.020 m RMS
Precisión vertical	0.015 m RMS
Condiciones	Sin puntos de control, condiciones a cielo abierto

PRODUCTIVIDAD*

Datos producidos por proyecto (comprimidos)	129 GB/h o 3.3 GB/km (estimado)
Datos producidos post procesamiento (imágenes y nubes de puntos)	180 GB/h o 4.5 GB/km (estimado)

OPCIONES DE EXPORTACIÓN*

Imágenes	JPEG y ASCII para parámetros fotogramétricos
Nube de puntos	LAS 1.2, binario X,Y,Z, intensidad, RGB valores Coloración por fotografía Formato de puntos Hexagon, Recap, E57

CONDICIONES DE LA PRUEBA DE PRECISIÓN*

Frecuencia del escáner	1,000,000 puntos por segundo
Distancia de la imagen	3 m
Velocidad de desplazamiento	40 km/h
Configuración del sistema	Sin sensor de rueda, sin antena dual
Escáner láser	ZF 9012
Longitud máxima de línea base	3,2 km

REPETIBILIDAD*

A cielo abierto, procesamiento GPS+GLONASS y fase diferencial. Los puntos se midieron manualmente desde la nube de puntos. Se colectaron 4 veces 26 puntos de comprobación de un anillo para un total de 104 observaciones. Los puntos de comprobación se midieron con TPS y nivelación. El error medio resultante de X, Y, Z fue de -0.004, -0.004, 0.001 metros, y la desviación estándar resultante para X, Y, Z fue de 0.011, 0.012, 0.008 metros.

PLATAFORMA DEL SENSOR

Peso	51 kg (sin estuche), 86 kg (con estuche)
Tamaño	60 x 76 x 68 cm, versión con perfilador 60 x 79 x 76 cm, Leica ScanStation P20,P40,P50
Tamaño con estuche	68 x 68 x 65 cm

- when it has to be **right**

Leica
Geosystems