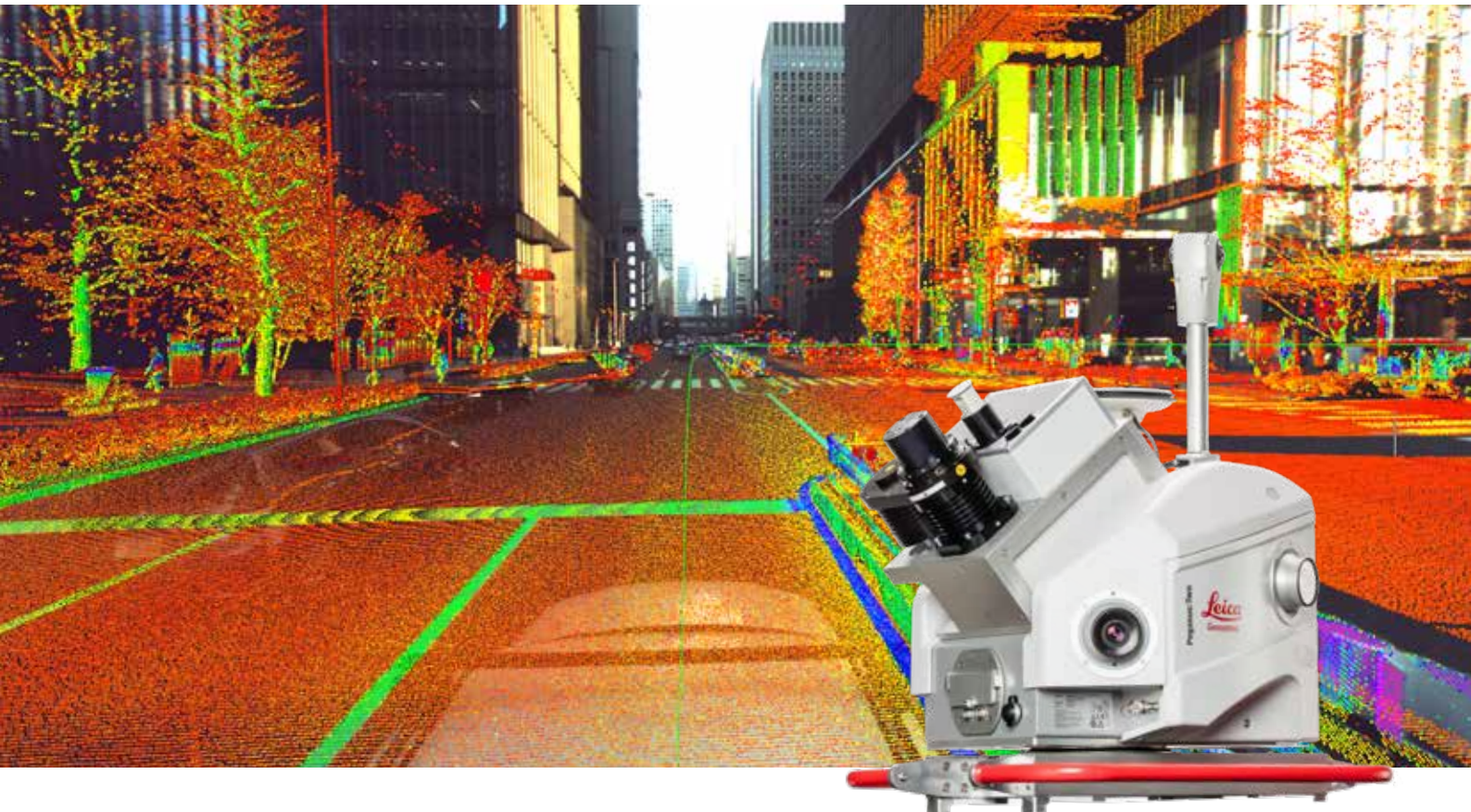


Leica Pegasus:Two Ultimate System do skanowania kinematycznego



Zwiększona wszechstronność

Pozyskasz więcej danych w jeden dzień - platforma umożliwia skanowanie w różnych warunkach oświetleniowych i przy różnych prędkościach pojazdów - większy zakres dynamiczny osiągnięto dzięki dużemu stosunkowi sensor - piksel oraz podwójnym czujnikom światła. Fotogrametria i jakość obrazu została poprawiona dzięki zwiększonej rozdzielczości kamery bocznej wynoszącej 12 MPx i wbudowanej kompresji JPEG.



Digitalizacja miast

Digitalizacja infrastruktury miejskiej, planowanie i zasoby to podstawa Smart City, a Pegasus:Two Ultimate umożliwi rozwój Twojej firmy i zdolność oferowania najlepszych rozwiązań dla tego rynku. Obrazy panoramiczne 360° skalibrowane na cyfrowe chmury punktów w przyszłości ułatwią dostarczanie danych dzięki pojazdom autonomicznym.



Więcej danych, szybciej

Więcej portów rozszerzeń dla sensorów to dodatkowe możliwości skanowania miast i ich infrastruktury. Oszczędność czasu zwiększa dodatkowo wymienny twardy dysk, umożliwiający użytkownikowi zapisywanie danych bezpośrednio na wyjmowanym dysku i bezproblemowe jego podłączenie do dowolnego komputera lub serwera za pomocą złącza USB 3.0.

Leica Pegasus:Two Ultimate - specyfikacje produktu

KAMERY DO SKANOWANIA OTOCZENIA I NAWIERZCHNI

Ilość kamer	4 wbudowane kamery, opcjonalnie 1 lub 2 dodatkowe konfigurowalne kamery zewnętrzne
Matryca	CMOS 12 MPx (4000 x 3000), wysoka czułość
Rozmiar piksela	3,45 µm
Maksymalna ilość klatek na sekundę	8,6 klatek na sekundę na kamerę, daje to maks. 825 MPx na sekundę (skanowanie, kompresowanie, zapis)
Obiekttyw	12 mm
Pokrycie	Pole widzenia 61° x 47°

KAMERA SFERYCZNA 360°

Ilość kamer	2 podwójne kamery typu rybie oko
Matryca	System panoramicznej kamery 24 MPx (2 x 12 MPx)
Rozmiar piksela	3,45 µm
Pokrycie	Pole widzenia 360° x 167° z jedną linią łączenia, daje to pokrycie 98% pełnej sfery

SKANER

Proszę zapoznać się z danymi technicznymi dostarczonymi przez producenta skanera

KOMPUTER STERUJĄCY

Komputer z wielordzeniowym procesorem, niski pobór mocy, 2 dodatkowe porty do podłączenia kamery do skanowania nawierzchni lub dodatkowych kamer bocznych, wymiowy dysk twardy 1 TB z interfejsem USB 3.0, port synchronizacyjny dla wyjść PPS / NMEA / DMI. Połączenia przez USB, Ethernet i bezprzewodowe możliwe są przez system baterii. Wsparcie techniczne możliwe jest przez interfejs zdalny.

WYDAJNOŚĆ SYSTEMU BATERII (LITOWO-JONOWA)

Typowy czas pracy	9 h, wersja z profilem; 13 h, wersja ze skanerem
Napięcie wejściowe AC	min. 100 do maks. 240 V AC
Moc prądu zmiennego (cykl ładowania)	Maks. 350 W
Wejściowy prąd zmienny	50/60 Hz
Czas do całkowitego naładowania	Maks. 11 h rozpoczynając od 0 %
Wyjście prądu stałego	21 – 29 V
Wato / ampero - godziny	2685 watogodzin / 104 amperogodzin

ODBIORNIK GNSS/IMU/SPAN

Obsługuje trzy pasma – L, SBAS, QZSS dla konstelacji GPS, GLONASS, Galileo oraz BeiDou, obsługa jednej i dwóch anten, odometru, poziom taktyczny – brak ograniczeń ITR, niski szum FOG IMU.

Częstotliwość	200 Hz
MTBF	35000 h
Gyro bias in-run stability	0,75 ± stopień/h
Gyro bias offset	0,75 stopnia/h
Kątowy Gyro random walk	0,1 stopnia/√h
Współczynnik skali żyroskopu	300 ppm
Zakres żyroskopu	450 ± stopień/s
Błąd akcelometru	1 mg
Współczynnik skali akcelometru	300 pmm
Zakres akcelometru	5 ±g
Dokładność wyznaczania pozycji po 10 sek. przerwy w pracy	0,01 m RMS w poziomie; 0,02 m RMS w pionie; 0,004 stopnia RMS pochylenie/nachylenie; kierunek 0,013 stopnia RMS.

* Jeśli nie podano, to należy przyjąć iż specyfikacje dotyczą Leica Pegasus:Two z profilem ZF9012 oraz IMAR FSAS IMU. Dane techniczne mogą ulec zmianie bez powiadomienia.

Ilustracje, opisy i dane techniczne nie są wiążące. Wszystkie prawa zastrzeżone.
Drukowano w Polsce – Copyright Leica Geosystems Sp. z o.o., Warszawa, Polska, 2018.
872158pl - 02.18

Leica Geosystems Sp. z o.o.
www.leica-geosystems.pl



OPCJONALNE AKCESORIA

Odometr
1000 impulsów na obrót, IP67, znacznik czasowy zintegrowany z danymi pochodzącymi z odometru (obsługa przez kontroler GNSS). Przetwarzanie danych z odometru jest zintegrowane z oprogramowaniem filtrującym Kalman do obliczeń trajektorii. Obsługa kół o różnych rozmiarach.

Platforma obrotowa
Dostępna jest opcjonalna platforma obrotowa, umożliwia alternatywne ustawienie skanera lub profilera zachowując jednocześnie geometrię kamery.

ZASILANIE

Waga	34,8 kg
Wymiary	65 x 32 x 37cm

ŚRODOWISKO PRACY

Temperatura pracy	0°C do +40°C, bez kondensacji Klasa odporności IP52, z wyłączeniem skanera. Proszę zapoznać się z dokumentacją skanera.
Temperatura przechowywania	-20°C do +50°C, bez kondensacji

TYPOWA DOKŁADNOŚĆ*

Dokładność pozioma	0,020 m RMS
Dokładność pionowa	0,015 m RMS
Warunki	Bez punktów kontrolnych, czyste niebo

WYDAJNOŚĆ*

Produkcja danych na projekt (skompresowane)	129 GB/h lub 3,3 GB/km (szacunkowo)
Dane wytworzone po post procesingu (obrazy i chmury punktów)	180 GB/h lub 4,5 GB/km (szacunkowo)

OPCJE EKSPORTU*

Obrazy	JPEG oraz ASCII do opracowań fotogrametrycznych
Chmura punktów	Format binarny LAS 1.2. X,Y,Z, natężenie, wartości RGB Kolorowanie na podstawie zdjęć z kamery Format punktów Hexagon, Recap, E57

WARUNKI TESTU DOKŁADNOŚCI*

Częstotliwość skanera	1 000 000 punktów na sekundę
Odległość obrazowa	3 m
Szybkość jazdy	40 km/h
Konfiguracja systemu	Brak sensora kołowego, brak dwóch anten
Skaner laserowy	ZF 9012
Maks. długość linii bazowej	3,2 km

POWTARZALNOŚĆ*

Pomiary wykonano w terenie bez zakłóceń sygnału, GPS+GLONASS, różnicowanie faz. Punkty zostały pomierzone ręcznie w chmurze punktów. Pierścien zawierający 26 punktów kontrolnych został zeskanowany 4 razy, w sumie wykonano 104 obserwacje. Punkty kontrolne zostały pomierzone za pomocą tachimetru i niwelatora. Wynikowy błąd średni dla X, Y, Z wyniósł -0,004; -0,004; 0,001 metra, a wynikowe odchylenie standardowe dla X, Y, Z wyniosło 0,011; 0,012; 0,008 metra.

PLATFORMA SENSOROWA

Waga	51 kg (bez walizki), 86 kg (z walizką)
Wymiary	60 x 76 x 68 cm, wersja z profilem 60 x 79 x 76 cm, Leica ScanStation P20,P40,P50
Wymiary z walizką transportową	68 x 68 x 65 cm

- when it has to be **right**

Leica
Geosystems