



HERON[®] LITE

便携式移动地图



配置全景相机



实现行走时在控制单元上
实时可视化三维测量

实时制图



个性化和定义满足您需求的
最佳配置的不同解决方案

多重配置



获得专利认可的全局优化
算法降低漂移效应

内部算法

超越移动地图!

HERON LITE在市场上被公认为是室内建筑、小型基础设施、地下矿山和洞穴进行快速三维测绘的最佳选择。单人操作，无需初始化程序，是快速、重复测量复杂环境的理想选择。

NEW HERON COLOR LITE代表了快速测绘解决方案的新进步。除了3D几何文档，用户现在还可以使用5K分辨率360°彩色图像检测场景细节。HERON LITE配备了HERON DESKTOP软件，用于处理采集的数据（点云和图像），最大程度地减少“干燥”效应（专利束调整过程），过滤移动的物体。直接转到Reconstructor HERON附加组件进行更深入的分析并创建可测量的蓝图（通过使用Gexcel免费导航器Go Blueprint）

技术指标

重量（控制单元除外）	LITE: 2,5kg LITE Color: 2,75kg
控制单元重量	1.4 Kg
初始化时间	~ 15 sec
工作时间（连续使用）	~ 6/8 h for LITE ~ 5/7 h for LITE Color
室内/室外工作	YES
实时可视化	YES
温度	operating: -10°, +60° Storage: -40°, +60
输出数据	E57, LAS, PLY
扫描速率	300.000 points per second
最终全局精度	~ 5 cm in short close rings
局部精度	~ 2 cm
最终测量分辨率	~ 3 cm
LIDAR传感器	Velodyne Puck Lite
波长	903 nm
范围	max. 100 m - min. 1m
视场角	horiz. 360° vert. +15° ; -15°
电池	Li-polymer 12V 4.5Ah

全景相机

分辨率	全高清	35mm 等效焦距	1.036 mm
最大帧速率	60 FPS	景深	40 cm to ∞
水平和垂直视场角	360°	自动色光平衡	YES
界面/接口	USB 3.0	自动曝光控制	YES

全局精度取决于SLAM配准算法的有效性，而SLAM配准算法的有效性可能会受到测量数据的几何形状/结构的影响。在无回路闭合和交叉通过的长路径、以及狭窄的隧道和楼梯等不同条件下，使用HERON桌面软件中提供的高级控制参数可部分或完全将整体/全局精度降低到20-50 cm。有关如何从HERON仪器中获得最佳结果的详细信息请咨询海达数云团队。



海达数云

官网: www.hi-cloud.com.cn

热线: 027-59327888

