VEXCEL
IMAGING

ULTRANAV V7

Aumente la productividad de su vuelo

Le tenemos protegido.

EMILIO
CLIENTE DE ULTRANAV

La solución de georreferenciación directa y gestión de vuelos (todo en uno) UltraNav v7 optimiza la captura de datos de UltraCam para lograr la máxima productividad, precisión y rentabilidad.

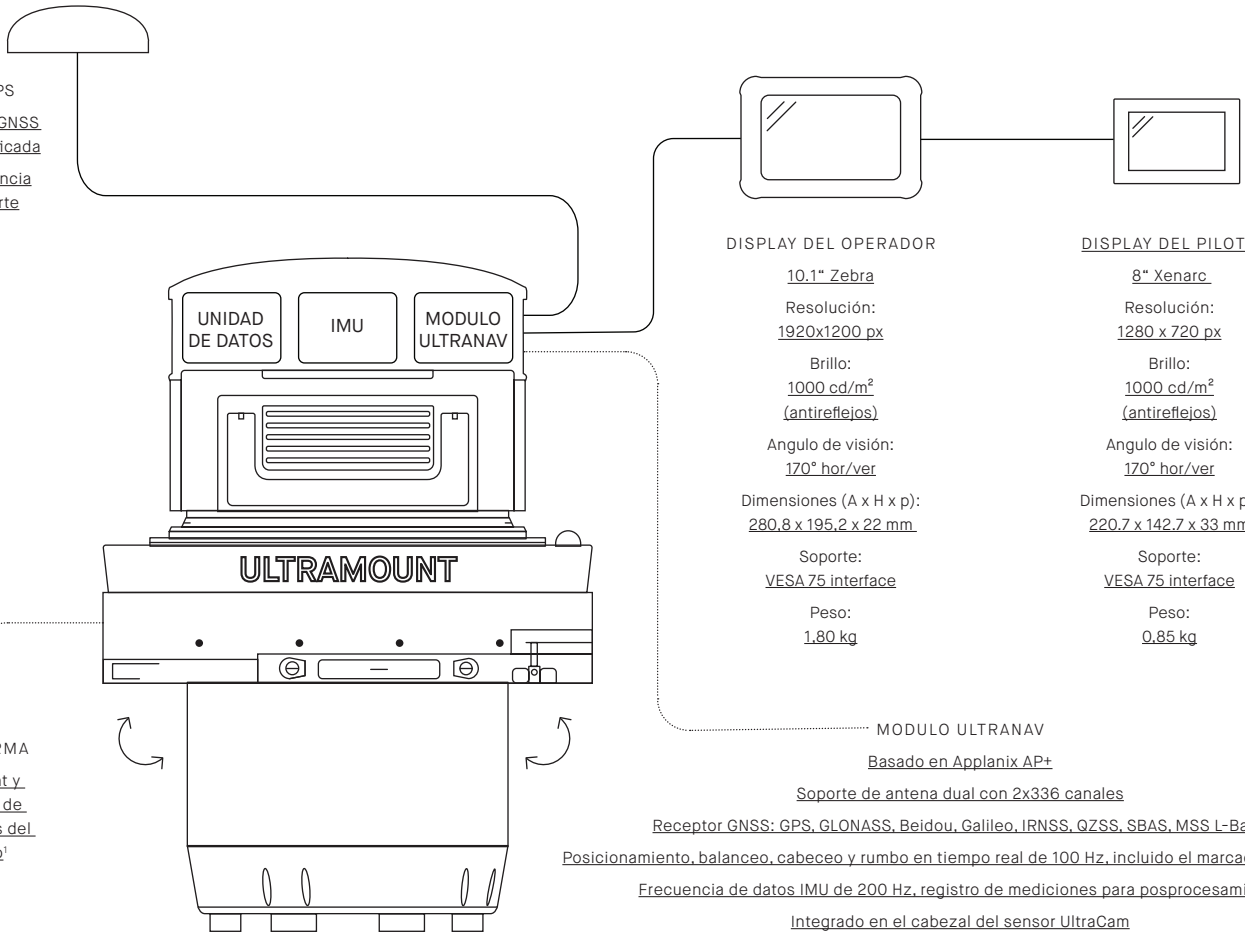
La última versión 7 de UltraNav, ofrece un flujo de trabajo totalmente integrado, que guía a los clientes en cada paso del proyecto. Durante la planificación de vuelo en 3D, UltraNav utiliza modelos digitales de elevación para diseños de planes de vuelo rápidos, interactivos y rentables. En el aire, el software gestiona la configuración de los parámetros de la cámara, la activación del disparo y la estabilización automática de la base para una cobertura precisa del suelo y el solape de imágenes. Dos pantallas para la navegación en tiempo real para el piloto y el control de calidad en vuelo para el operador, respaldan una captura de datos eficiente y fluida. De vuelta en el terreno, el software de posprocesamiento GNSS/INS líder en la industria, logra la máxima precisión y la máxima eficiencia para la georreferenciación directa. Los clientes pueden elegir entre niveles de precisión 510 y 610 en función de la unidad de medición inercial (IMU) incluida. Todas las IMU están libres de ITAR para una máxima flexibilidad.
Para un fácil manejo y ahorro de espacio en aeronaves a menudo congestionadas, la IMU y el módulo UltraNav están completamente integrados en el cabezal del sensor UltraCam. En las UltraCam de cuarta generación, se puede acceder cómodamente a ambas a través de una puerta en la parte superior de la cámara y se pueden cambiar en el terreno.

"La solución de georreferenciación directa y planificación de vuelos de UltraNav es el sistema más fácil que tenemos que usar. Puedo capacitar a los operadores para que usen este sistema más rápido que con cualquier otro. Por lo general, un nuevo operador está capacitado y listo para funcionar en menos de 2 o 3 días de formación.
¡La información en tiempo real de los datos es excelente!"

Especificaciones y detalles

Datos válidos salvo cambios técnicos, errores de edición o impresión, o correcciones.

COMPONENTES DEL SISTEMA



ANTENA GPS

Trimble AV39 GNSS
FAA TSO certificada

Triple-frecuencia
GNSS Soporte

DISPLAY DEL OPERADOR

10.1" Zebra

Resolución:
1920x1200 px

Brillo:
1000 cd/m²
(antireflejos)

Angulo de visión:
170° hor/ver

Dimensiones (A x H x p):
280,8 x 195,2 x 22 mm

Soporte:
VESA 75 interface

Peso:
1,80 kg

DISPLAY DEL PILOTO

8" Xenarc

Resolución:
1280 x 720 px

Brillo:
1000 cd/m²
(antireflejos)

Angulo de visión:
170° hor/ver

Dimensiones (A x H x p):
220,7 x 142,7 x 33 mm

Soporte:
VESA 75 interface

Peso:
0,85 kg

PLATAFORMA

UltraMount y
la mayoría de
plataformas del
mercado[1]

MODULO ULTRANAV

Basado en Applanix AP+

Soporte de antena dual con 2x336 canales

Receptor GNSS: GPS, GLONASS, Beidou, Galileo, IRNSS, QZSS, SBAS, MSS L-Band

Posicionamiento, balanceo, cabeceo y rumbo en tiempo real de 100 Hz, incluido el marcador de eventos

Frecuencia de datos IMU de 200 Hz, registro de mediciones para posprocesamiento

Integrado en el cabezal del sensor UltraCam

[1] Por favor, contacte con nuestro equipo de ventas para información más detallada

ESPECIFICACIONES DE RENDIMIENTO[2,7]

UltraNav v7 510 IMU-91	SPS	SBAS[8]	RTX[3]	RTX pos-procesado[6]	Pos-procesado[5]	IMU-91
Posición (m)	1.5 H 3.0 V	0.50 H 0.85 V	0.04 H 0.08 V	0.03 H 0.06 V	0.02 H 0.05 V	Integrado en el sensor
Velocidad (m/s)	0.050	0.050	0.010	0.005	0.005	MEMs
Alabeo y cabeceo (deg)	0.010	0.008	0.005	0.005	0.005	ITAR free
Rumbo Verdadero[3] (deg)	0.070	0.050	0.020	0.010	0.010	1,0 kg

UltraNav v7 610 IMU-57	SPS	SBAS[8]	RTX[3]	RTX pos-procesado[6]	Pos-procesado[5]	IMU-57
Posición (m)	1.5 H 3.0 V	0.50 H 0.85 V	0.04 H 0.08 V	0.03 H 0.06 V	0.02 H 0.05 V	Integrado en el sensor
Velocidad (m/s)	0.030	0.030	0.030	0.005	0.005	FOG
Alabeo y cabeceo (deg)	0.005	0.005	0.003	0.0025[8]	0.0025[8]	ITAR free
Rumbo Verdadero[3] (deg)	0.030	0.025	0.010	0.005	0.005	2,6 kg

[2] Rendimiento típico. Los resultados reales dependen de la configuración del satélite, las condiciones atmosféricas y otros efectos ambientales.
[3] Perfil de misión típico, error RMS máximo (no se requiere GAMS).
[4] Servicio de corrección Trimble CenterPoint® RTXTM en tiempo real, resultados aéreos típicos, sujeto a cobertura regional. La suscripción se vende por separado, requiere licencia RTK.
[5] POSPac MMS, única estación base o SmartBase.
[6] POSPac MMS, CenterPoint® RTX™ posprocesado, la suscripción de misión típica se vende por separado. La precisión está sujeta a la calidad del GNSS, la duración del conjunto de datos y la cobertura regional.
[7] Rendimiento basado en IMU externa.
[8] Puede requerir un modelo de gravedad local para lograr una precisión total.

TopoFlight Mission Planner

PLANIFICACIÓN DE VUELO 3D

Planificación de vuelo usando DTM en toda el área cubierta (no solo en el perfil)

Integración completa de sensores oblicuos en la planificación y visualización del vuelo.

Posibilidad de optimizar la planificación de traslape lateral y delantero sobre DTM

Visualización avanzada codificada por colores de los parámetros de vuelo planificados como GSD, superposición, cobertura sobre DTM

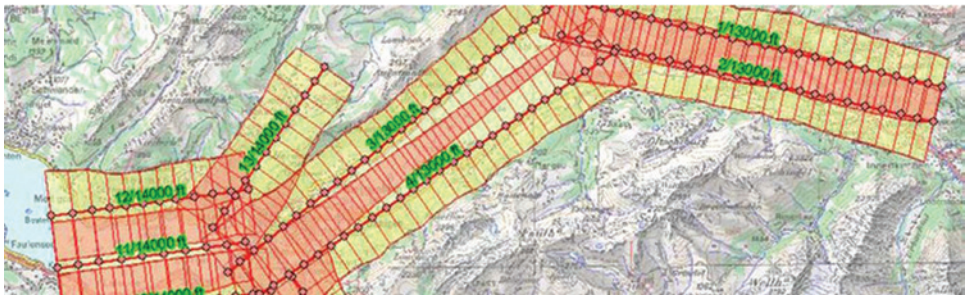
Planificación de vuelo automática e interactiva eficiente sobre terrenos difíciles

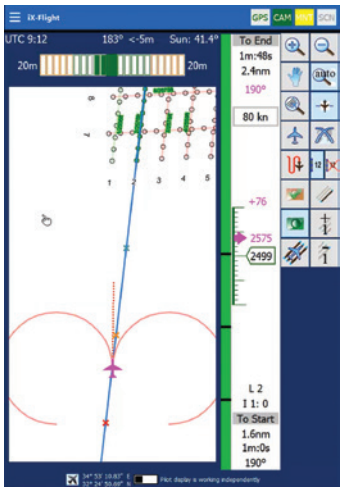
Los resultados de la planificación se pueden utilizar para calcular los costes del proyecto

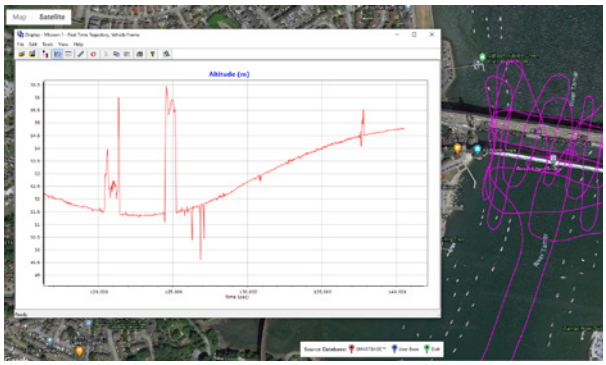
Opciones flexibles para importar DTM

Control de calidad posterior al vuelo

Transición suave de proyectos planificados con versiones anteriores de UltraNav







TopoFlight Navigator

NAVEGACIÓN EN VUELO

Fácil de operar, entender y manejar

Zoom automático o manual

Permite que el piloto se concentre por completo en el vuelo y el control de la aeronave

Visualización independiente para el operador y el piloto

Alto nivel de personalización para mostrar contenidos como colores, símbolos, tolerancias, unidades, etc.

Visualización inmediata del proyecto

Applanix POSPac Mobile Mapping Suite

POS-PROCESAMIENTO GNSS/INS

Georreferenciación directa de sensores cartográficos mediante GNSS y tecnología inercial

Software diferencial GNSS-Inertial con tecnología Applanix IN-Fusion™ y módulo de estación base virtual posprocesado Applanix SmartBase™

Digitalización simple, intuitiva y eficiente de las áreas del proyecto

Módulos POSEO y CalQC para la generación de Orientación exterior, calibración del boresight entre la cámara y el IMU, control de calidad específico de la misión

Procesamiento de trayectoria Trimble Centerpoint RTX posprocesado

Levantamiento automático de estaciones base usando PP-RTX estático

Vexcel Imaging GmbH • Anzengrubergasse 8 • 8010 Graz • Austria
www.vexcel-imaging.com

© 2022 Todos los derechos reservados • 2212